

motor para:



persianas



cortinas



toldos



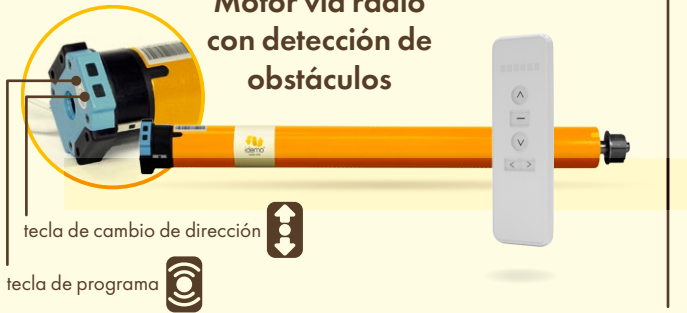
toldos cofre



características

limit 45 DO

Motor vía radio
con detección de
obstáculos



- Con función de detección de obstáculos tanto en subida como en bajada.
- Con opción de ajuste semiautomático de los finales de carrera, fácil instalación y configuración.
- Es posible programar hasta 4 posiciones intermedias de forma optativa, además de los límites superior e inferior.
- Mantiene la memoria incluso aunque esté apagado.
- Modalidades de movimiento continuo y de desplazamiento por impulsos.
- Cambio de dirección opcional.
- PCB interno para proteger todo el sistema.
- Módulo receptor superheterodino, con sensibilidad de - 110dBm. Uso principal para persianas enrollables.
- Función anti-congelación.

advertencias

01
Mantener alejado del agua y productos corrosivos.

02
No golpear ni perforar.

03
Evitar el roce de los flejes con el motor para no dañarlo.

En caso de no seguir nuestras recomendaciones de seguridad el motor quedará fuera de garantía.

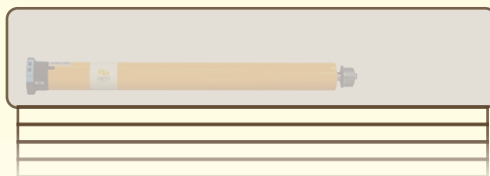
instalación y cableado eléctrico

Elija y compruebe el voltaje y el par de torsión antes de su instalación.

Asegúrese de que la instalación la realiza un especialista o siga las instrucciones de un especialista para evitar averías por un funcionamiento incorrecto.

cableado eléctrico

Tipo de corriente eléctrica AC



AC 230V 50/60Hz

- azul = neutro
- marrón = fase
- amarilla / verde = tierra

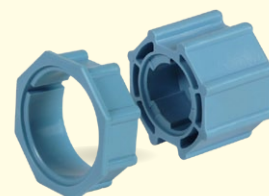
AC 120V 60HZ

- blanco = neutro
- negro = fase
- verde = tierra

diferencia del adaptador



El adaptador normal no es compatible para motores con función de detección de obstáculos.



Adaptador especial con dos piezas para motor con función de detección de obstáculos.

instrucciones de programación

programación de emisor

*

Elegir el canal adecuado si el emisor remoto es de tipo multicanal.

1

Pulsar "tecla de programación" del motor.



2

El motor gira una vez.

3

Pulsar la tecla de "subir".



4

El motor gira una vez y la programación ha finalizado.

cambiar dirección

1

Pulsar "tecla de cambio de dirección" del motor durante 7 segundos.



2

El motor gira una vez y el cambio de dirección se ha realizado.

funcionamiento posiciones límite

a

Es posible configurar hasta un máximo de seis posiciones diferentes. Las dos posiciones más alejadas las llamamos la posición límite SUPERIOR e INFERIOR, y las otras las llamamos las posiciones intermedias.

b

Si la primera posición es la posición límite SUPERIOR (como muestra el dibujo inferior), las posiciones límite restantes solo pueden configurarse por debajo de esta posición; así mismo, si la primera posición es la posición INFERIOR, las posiciones límite restantes solo pueden configurarse por encima de esta posición.

c

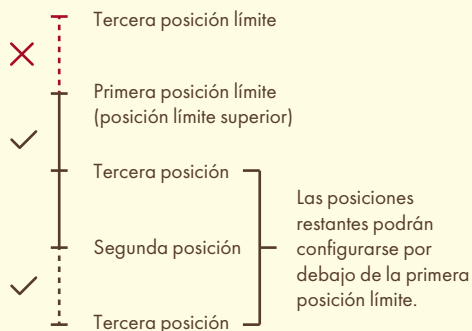
Cada posición puede ajustarse o eliminarse por separado (la primera posición límite puede ajustarse pero no puede eliminarse por separado. Podrá eliminarse cuando se eliminen todas las memorias).

d

El motor se para en la siguiente posición tras darse la orden de SUBIR/BAJAR una vez. Cuando alcanza la posición límite SUPERIOR, la orden de SUBIR queda sin efecto; cuando alcanza la posición límite INFERIOR, la orden de BAJAR queda también sin efecto.

e

Pulsar la tecla SUBIR/BAJAR dos veces en el emisor si se desea que el motor vaya directamente a la posición límite SUPERIOR/INFERIOR sin parar en ninguna de las posiciones intermedias.



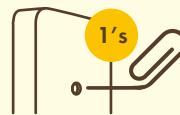
configurar límite superior

*

Si no se ejecuta ninguna acción durante 10 segundos, el motor saldrá automáticamente del modo de configuración de la posición límite.

1

Pulsar "botón PROG." del emisor programado (parte trasera) durante 1 segundo.



2

El motor gira una vez y entra en el modo de configuración de la posición límite.

3

Pulsar la tecla "subir" ajustando el motor en la posición deseada y pararlo para configurar la posición límite superior como primer límite.



4

Pulsar el "botón PROG." de nuevo durante 1 segundo para guardar la posición límite.



5

El motor gira una vez y la posición límite ha quedado configurada.

configurar límite inferior

*

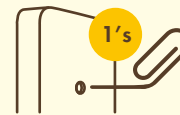
Si no se ejecuta ninguna acción durante 10 segundos, el motor saldrá automáticamente del modo de configuración de la posición límite.

1

Mover el motor a la posición de límite inferior deseada.

2

Pulsar "botón PROG." del emisor programado (parte trasera) durante 1 segundo.



3

El motor gira una vez y entra en el modo de configuración de la posición límite.

4

Pulsar "botón PROG." de nuevo durante 1 segundo para guardar la posición límite.



5

El motor gira una vez y la posición límite ha quedado configurada.

***Mínima distancia con el final de carrera superior: 10cm.**

instrucciones de programación

configurar posiciones intermedias

*
Si no se ejecuta ninguna acción durante 10 segundos, el motor saldrá automáticamente del modo de configuración de la posición intermedia.

1
Situar el motor en la posición intermedia deseada.

2
Pulsar "botón PROG." trasero durante 1 segundo para entrar en el menú de ajuste.



3
El motor gira una vez y entra en el modo de configuración de la posición intermedia.

4
Pulsar "botón PROG." de nuevo durante 1 segundo para guardar la posición intermedia.



5
El motor gira una vez y la posición ha quedado ajustada.

modificar posiciones intermedias

1
Situar el motor en la posición intermedia que se desea modificar.

2
Pulsar "botón PROG." trasero durante 1 segundo para entrar en el menú de ajuste.



3
El motor gira una vez y entra en el modo de configuración de la posición intermedia.

4
Llevar el motor a la nueva posición intermedia deseada.

5
Pulsar "botón PROG." de nuevo durante 1 segundo para guardar la posición intermedia.



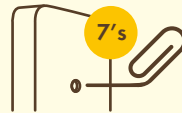
6
El motor gira una vez. La nueva posición ha quedado modificada.

eliminar la posición límite

*
No es posible eliminar la primera posición límite.

1
Situar el motor en la posición límite que se desea eliminar.

2
Pulsar "botón PROG." trasero durante 7 segundos.



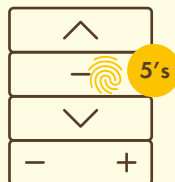
3
El motor gira una vez.

4
Tras 7 segundos, el motor gira otra vez y la posición límite elegida se ha eliminado.

añadir emisores adicionales

*
Se requiere usar emisores idemo IDR M

1
Pulsar la tecla "stop" del emisor programado durante 5 segundos.



2
El motor gira una vez.

continúa en la siguiente columna

3
Pulsar la tecla "subir" del nuevo emisor.



4
El motor gira una vez y se ha añadido el nuevo emisor.

eliminar la memoria de 1 canal

1
Pulsar la tecla "stop" del emisor programado durante 5 segundos.



2
El motor gira una vez.

3
Pulsar el "botón PROG." trasera durante 1 segundo.



4
El motor gira una vez, eliminando el canal seleccionado.

eliminar toda la memoria

método a

1
Pulsar la "tecla de programación" del motor durante 7 segundos.



2
El motor gira una vez.

3
El motor gira dos veces más, eliminando toda la memoria.

método b

1
Pulsar la tecla "stop" del emisor programado durante 5 segundos.



2
El motor gira una vez.

3
Pulsar "botón PROG." trasero 10 segundos.



4
El motor gira una vez.

5
El motor gira dos veces más, eliminando toda la memoria.

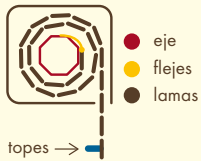
configurar límites automáticamente

presentación

configurar límites automáticamente

* Cuando se requiera ajustar el límite superior e inferior automáticamente, debe ajustarse primero el límite superior y después el inferior.

a Para poder ajustar el límite superior automáticamente, es necesario instalar topes.



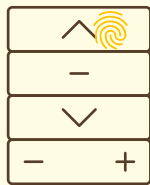
b El tope debe instalarse en horizontal.

c Se deben instalar tirantes de seguridad rígidos.

d Las lamas deben funcionar con suavidad cuando la persiana baje.

configurar límite superior automáticamente

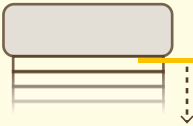
1 Pulsar la tecla "subir" del emisor.



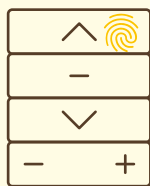
2 Sube encontrando el final de carrera y se detiene automáticamente.



3 Pulsar la tecla "bajar" del emisor. Hasta bajar 15cm.



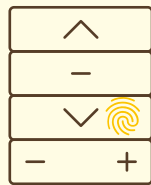
4 Pulsar la tecla "subir" del emisor.



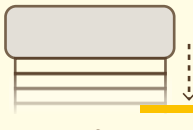
5 Sube encontrando el final de carrera. El motor gira una vez para configurar la grabación del límite superior.

configurar límite inferior automáticamente

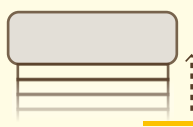
1 Pulsar la tecla "bajar" del emisor.



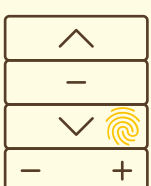
2 Baja encontrando el final de carrera y se detiene automáticamente.



3 Pulsar la tecla "subir" del emisor. Hasta subir 15cm.



4 Pulsar la tecla "bajar" del emisor.



5 Baja encontrando el final de carrera. El motor gira una vez para configurar la grabación del límite inferior.

función de detección de obstáculos

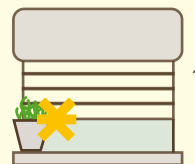
* Configurar primero los límites superior e inferior.



1 Pulsar la tecla "bajar" del emisor.



2 Cuando la persiana baja y encuentre un obstáculo, se detendrá y liberará el obstáculo.



3 El motor no se podrá accionar directamente hacia el sentido del obstáculo por seguridad. Accionar primero en el sentido opuesto al obstáculo.

problema

Tras conectar a la corriente, el motor no funciona o funciona lentamente.

anomalía y solución

a Se ha conectado con un voltaje incorrecto

= **Cambiar al voltaje compatible.**

b Sobrecarga

= **Elija el par motor adecuado.**

c Instalación incorrecta que provoca el bloqueo del motor.

= **Revise los componentes.**

problema

El motor se detiene inesperadamente cuando estaba funcionando.

anomalía y solución

a El motor ha excedido el tiempo de protección por sobrecalentamiento.

= **Cuando el motor se refrigere de forma natural, volverá a funcionar de nuevo.**

b El suministro eléctrico se ha interrumpido.

= **El motor volverá a funcionar cuando se restablezca la corriente.**

problema

La función de detección de obstáculos no funciona

anomalía y solución

a No se han establecido los límites superior e inferior todavía.

= **Configure los límites superior e inferior primero.**

b El motor se ha instalado sin adaptador especial.

= **Añadir a la instalación un adaptador especial de dirección.**

problema

El motor invierte el sentido durante la bajada.

anomalía y solución

a La instalación no permite que funcione con suavidad y el motor rebota.

= **Comprobar si hay algo en las guías.**

b El motor no se ha instalado totalmente en horizontal

= **Instalar el motor de nuevo, asegurándose que se instala en posición totalmente horizontal.**