

motor para:



persianas



cortinas



toldos



toldos cofre



características

limit 35/45

motor electrónico con final de carrera electrónico



Teclas de programación

- Funciones de auto-comprobación del sistema de protección y control.
- Función de desplazamiento continuo o desplazamiento por impulsos.
- Es posible programar hasta 4 posiciones intermedias de forma optativa, además de los límites superior e inferior.
- Función de parada por bloqueo u obstrucción.
- Función de parada por presión para toldo cofre.
- Posición límite precisa.
- Guarda automáticamente los parámetros de posición y función aunque no haya corriente.
- Función anti-congelación.

cable de alimentación

AC 230V 50/60Hz

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

AC 120V 60Hz

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

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.

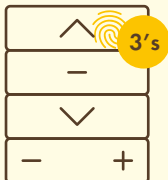
En caso de no seguir nuestras recomendaciones de seguridad el motor quedará fuera de garantía.

instrucciones de funcionamiento

programación del emisor

método 1

- 1 Pulsar la tecla "subir" y mantenerla presionada durante 3 segundos.



- 2 Sin soltar la tecla "subir", conectar a la corriente el motor que se está programando.

- 3 El motor gira una vez.

continúa en la siguiente columna

- 4 Pulsar la tecla "subir"



- 5 El motor gira una vez y finaliza la programación.

método 2

- 1 Pulsar la "tecla de programación" del motor durante 1 segundo.



- 2 El motor gira una vez.

- 3 Pulsar la tecla "subir".



- 4 El motor gira una vez y finaliza la programación.

cambiar la dirección

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



- 2 El motor gira una vez.

- 3 Pulsar la tecla "bajar".



- 4 El motor gira una vez y la dirección se ha cambiado.

instrucciones de programación

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, 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 el orden de SUBIR/BAJAR una vez. Cuando alcanza la posición límite SUPERIOR, el orden de SUBIR queda sin efecto; cuando alcanza la posición límite INFERIOR, el 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.

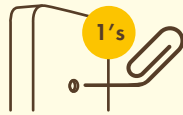
***distancia mínima entre límites: 10cm.**

configurar límite superior



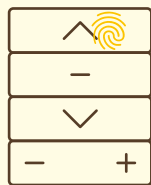
*
Si no se ejecuta ninguna acción durante 10 segundos, el motor saldrá automáticamente del modo de configuración de la posición límite.

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

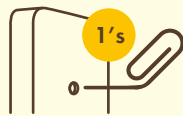


2
El motor gira una vez y entra en el modo de configuración de la posición límite.

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 "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.**

configurar límite inferior (salida)



1
Pulsar el "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 "bajar" ajustando el toldo en la posición deseada.



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 superior por presión



1
Mantener la tecla "subir" durante 2 segundos.

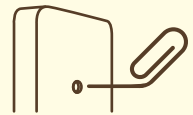


2
El motor llegará a la posición límite superior y se cerrará por presión.

3
Pulsar el "botón PROG." para grabar la posición límite superior. El motor gira una vez.



4
Pulsar el "botón PROG." para confirmar el límite superior. El motor gira una vez y la posición límite superior queda ajustada.



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.

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.

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



solución de problemas

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.