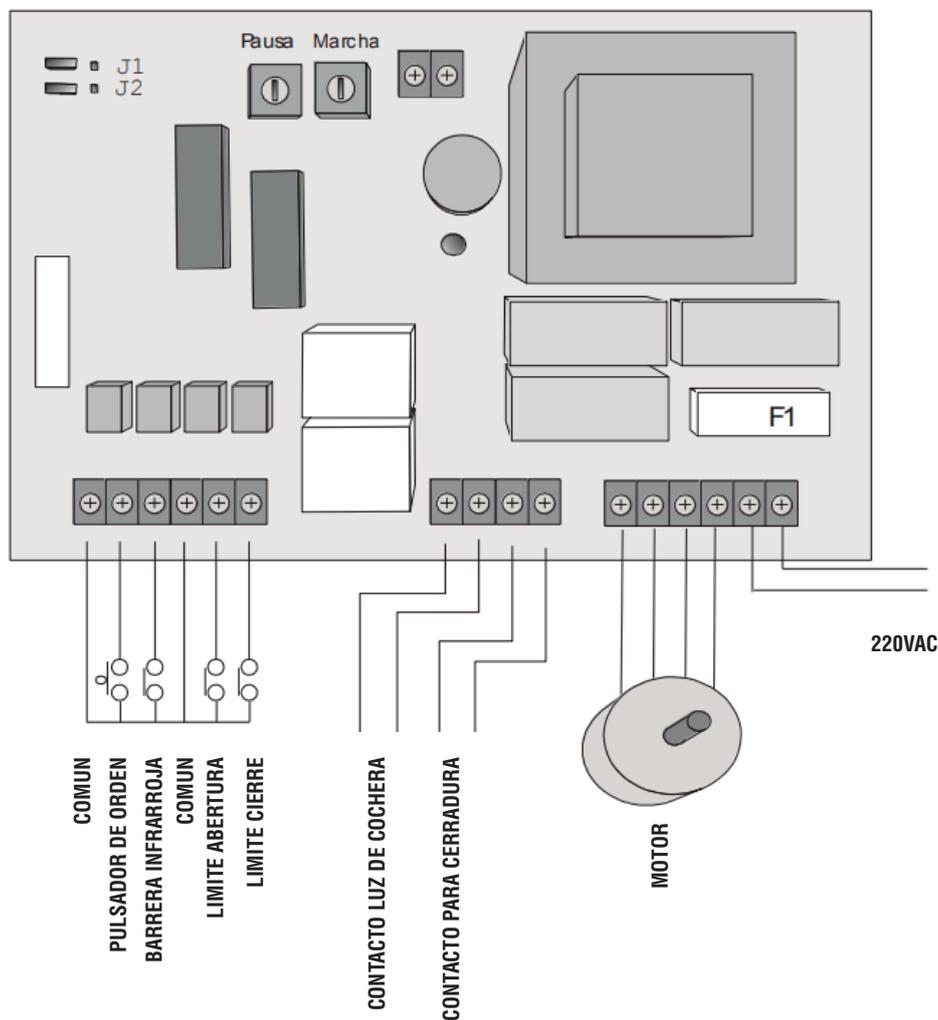


## Central para Motores de 4 cables

### CONECTOR PARA RECEPTOR



### CACTERISTICAS TECNICAS

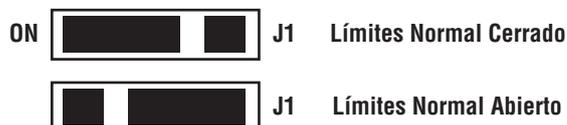
- Tensión de alimentación 220 volts AC.
- Potencia máxima del motor 1HP.
- Tensión de salida para alimentar periféricos de 12 VAC (24Vac a pedido)
- Regulación del tiempo de marcha de motor entre 4 seg y 120 seg.
- Regulación del tiempo de espera para el cierre entre 5 seg y 120 seg.
- Entradas protegidas mediante opto acopladores.
- Contacto de luz de cortesía, máximo 1000W
- Contacto de relé auxiliar , máximo 1000W

Modo paso a paso: colocando el Preset "Pausa" en la posición mínima (girando en sentido antihorario). Una orden abre, una orden para, otra orden cierra.

Modo cierre automático : Se selecciona éste modo ajustando el Preset "Pausa" en una posición distinta del mínimo. El primer comando abre el portón, El cual se cierra automáticamente una vez transcurrido el tiempo de pausa regulado por el Preset. Si la barrera infrarroja se activa durante el cierre, se detiene y vuelve a abrir el portón.

### Programación de funciones mediante Jumpers:

#### JUMPER N°1



## JUMPER N°2



**J2** En modo Automático, no admite orden mientras abre. Una orden durante la pausa pone a cero el temporizador



**J2** En modo Automático, una orden mientras abre detiene el motor. Una orden durante la pausa provoca el cierre.

## Memorización del código del emisor en el RECEPTOR DE RF:

Presionar el pulsador del receptor, se encenderá el LED. A continuación pulsar una vez el control remoto, el LED destellará una vez, luego pulsar nuevamente, el LED destellará dos veces y se apagará quedando memorizado el código.

## TIEMPO DE MARCHA DEL MOTOR

SE REGULA MEDIANTE EL PRESET "**Marcha**" Y DEBE SER DE 4 A 5 SEGUNDOS MÁS QUE EL TIEMPO NECESARIO PARA QUE EL PORTON REALICE EL RECORRIDO TOTAL.

SI SE COLOCA EL PRESET "**Marcha**" en la posición mínima, se anula la función y el motor sólo se detendrá al Accionar los límites de recorrido.