

PROGRAMACION Y RECEPTORES

1- Motores Radio Tor.

Los Transmisores de Control Remoto tienen en el reverso la tapa del receptáculo de la pila, al costado de ésta hay un pulsador que de ahora en más llamaremos **P2** y es el “**Botón de Programación**”.

Para programar el motor Radio TOR debe utilizar un control remoto que luego quedará como el Principal de ese motor, pero tenga en cuenta que en cada memoria se pueden cargar hasta 20 de éstos. En el caso de los motores tubulares un canal está comprendido por los 3 pulsadores (Arriba, Parada y Abajo).

Al alimentar con 220 volts los motores tubulares emiten un pitido y al final de éste quedan por 10 segundos en modo programación, a éste intervalo lo llamaremos “**Modo de Programación**”, en ese tiempo se debe comenzar alguna de las siguientes secuencias.

A) Almacenar el Primer Control Remoto (TX).

1. Entrar en modo Programación, alimentando el motor y teniendo a mano el TX con la batería colocada y la tapa de la pila quitada.
2. Alimentar el motor, el que comenzará a emitir un pitido.
3. Inmediatamente al final del pitido deprimir: P2, P2 (dos veces P2) y Tecla Arriba. Con esto ya tendremos programado el primer control.
4. Si el Sentido de Giro hubiera quedado invertido tiene que hacer lo siguiente: Volver a repetir todo desde el punto A.1. pero en lugar de deprimir Flecha Arriba, hacerlo con Flecha Abajo:

B) Borrar todos los TX. Con cualquier control remoto, que esté programado, el borrado de la memoria se hace: Entrar en Modo Programación, y Hacer P2, Tecla de Parada y nuevamente P2.

C) Agregar un nuevo TX sin borrar los anteriores. Se debe tener a mano un TX ya programado y el nuevo a agregar.

1. Entrar en Modo Programación.
2. Apretar del control ya programado P2, P2.
3. Apretar del nuevo control P2, con esto se agrega un control adicional.

D) Habilitar el Dot Move: Éste modo transforma la operación del TX, de modo que un “toque a cualquier Botón de marcha produce un corto movimiento (Útil por ejemplo para abrir o cerrar las tablillas de una cortina barrio), y cuando el botón se sostiene por más de 2 segundos el motor girará hasta completar la carrera en ese sentido.

1. Para hacer esto, entrar en modo programación teniendo a mano uno de los controles programados en ese equipo.
2. Deprimir P2, Flecha Arriba, P2.

E) Regulación de los Finales de Carrera.

Recordar que el dispositivo que mueve internamente los elementos controladores del final de carrera está movidos externamente por el caño o eje donde va metido el motor y cuyo movimiento es transmitido a la “Corona” que es el adaptador que se coloca en el cuello del motor (parte de plástico entre el tubo y el dispositivo que contiene los tornillos reguladores).

Por ende DEBE estar montado el motor en el caño para hacer esta regulación, su Ud, pusiera el motor pelado sobre su mesa de trabajo éste solo pararía al calentarse (a los 3 minutos de funcionamiento aprox.), Recuerde que la mayoría de los motores gira entre extremos de los finales de carrera mecánicos 22 o 24 vueltas.

1. Observar el sentido de giro del eje desde la punta del eje opuesta al motor.
2. Para controlar el recorrido en el sentido de giro Horario, se debe manipular el tornillo prisionero de color blanco en la cabeza del motor.
3. Para controlar el recorrido en el sentido de giro Anti-Horario, se debe manipular el tornillo prisionero de color rojo en la cabeza del motor.

Como una ayuda para regular los motores de varias vueltas en sentido (-) a ambos límites y luego con el motor alimentado y girando en el sentido escogido gire el ajuste en sentido (+) hasta alcanzar su objetivo