

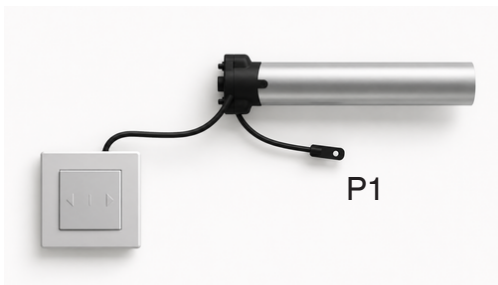
⚠ Advertencia de seguridad:

La instalación debe ser realizada con la alimentación eléctrica desconectada. Un error de conexión puede provocar daños en el motor o riesgo eléctrico.

- Límite de carrera electrónico.
- Para uso con tecla.
- Función de stop al encontrar un obstáculo.

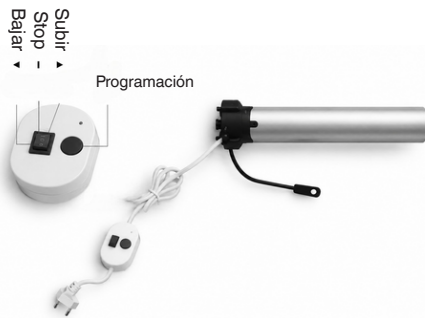


»»»» OPCIÓN 1: AJUSTE DE FINALES DE CARRERA MEDIANTE TECLA



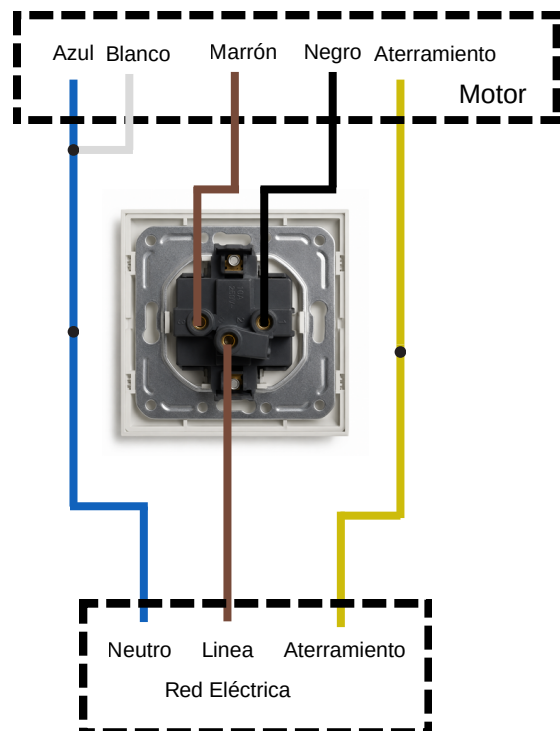
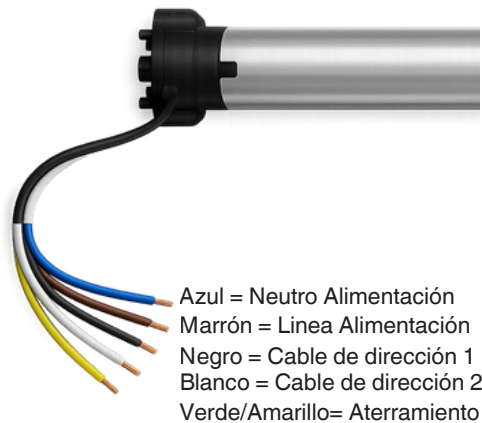
- Ajuste mediante botón P1 de configuración junto con tecla simple para establecer las posiciones de apertura y cierre del motor.

»»»» OPCIÓN 2: AJUSTE DE FINALES DE CARRERA MEDIANTE EL INTERRUPTOR DE CONFIGURACIÓN



- Ajuste con el botón de programación P1 junto con el interruptor de dirección para establecer las posiciones de apertura y cierre del motor.

»»»» DIAGRAMA DE CONEXIÓN:



CONFIGURACIÓN MANUAL DE LÍMITES INFERIOR Y SUPERIOR

Para la configuración manual de límites, primero debe configurarse el límite inferior y luego el límite superior.



Encienda el equipo



Presione una vez el botón de bajada.



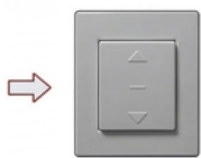
Lleve el motor hasta la posición inferior deseada.



Presione el botón de programación o el botón P1.



El motor se detendrá y emitirá 3 pitidos indicando que el límite inferior ha sido configurado correctamente.



Presione una vez el botón de subida.



Lleve el motor hasta la posición superior deseada.



Presione el botón de programación o el botón P1.



El motor se detendrá y emitirá 3 pitidos indicando que el límite superior ha sido configurado correctamente.

La configuración de límites se ha completado correctamente.

CONFIGURACIÓN MANUAL DEL LÍMITE SUPERIOR Y AUTOMÁTICA DEL LÍMITE INFERIOR



Encienda el equipo



Presione una vez el botón de subida.



Lleve el motor hasta la posición deseada.

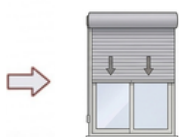


Presione el botón de programación o el botón P1.



El límite superior quedará configurado en la posición actual.

El motor se detendrá y emitirá 3 pitidos indicando que el límite superior ha sido guardado correctamente.



el motor comenzará a bajar automáticamente hasta encontrar un obstáculo.

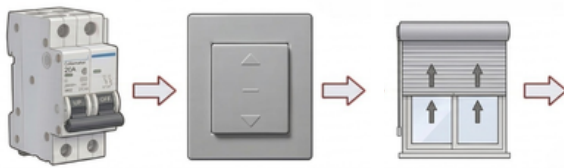


Una vez detectado, el motor emitirá 3 pitidos indicando que el límite inferior ha sido configurado correctamente. La configuración de límites se ha completado correctamente.

»»»» CONFIGURACIÓN AUTOMÁTICA DE LÍMITES SUPERIOR E INFERIOR

Notas importantes:

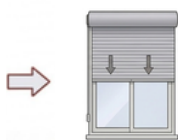
- Antes de realizar una configuración automática de límites, es necesario borrar previamente los límites configurados.
- Antes de iniciar la configuración automática de límites, la persiana debe estar posicionada en el centro del recorrido.
- Antes de realizar la configuración automática de límites, las funciones de antiobstrucción y rebote deben estar activadas.



Encienda el equipo

Presione una vez el botón de subida.

El motor comenzará a subir automáticamente hasta encontrar un obstáculo. Una vez detectado, el motor emitirá 3 pitidos indicando que el límite superior ha sido configurado correctamente.

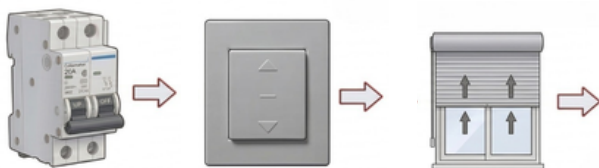


El motor bajará hasta encontrar un obstáculo. Una vez detectado, emitirá 3 pitidos indicando que el límite inferior ha sido configurado correctamente.

La configuración de límites se ha completado correctamente.

»»»» CONFIGURACIÓN AUTOMÁTICA DEL LÍMITE SUPERIOR Y MANUAL DEL LÍMITE INFERIOR

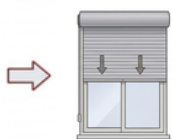
Antes de realizar una configuración automática de límites, es necesario borrar previamente los límites configurados.



Encienda el equipo

Presione una vez el botón de subida.

El motor comenzará a subir automáticamente hasta encontrar un obstáculo. Una vez detectado, el motor emitirá 3 pitidos indicando que el límite superior ha sido configurado correctamente.



El motor comenzará automáticamente el recorrido de bajada. Lleve el motor hasta la posición inferior deseada.



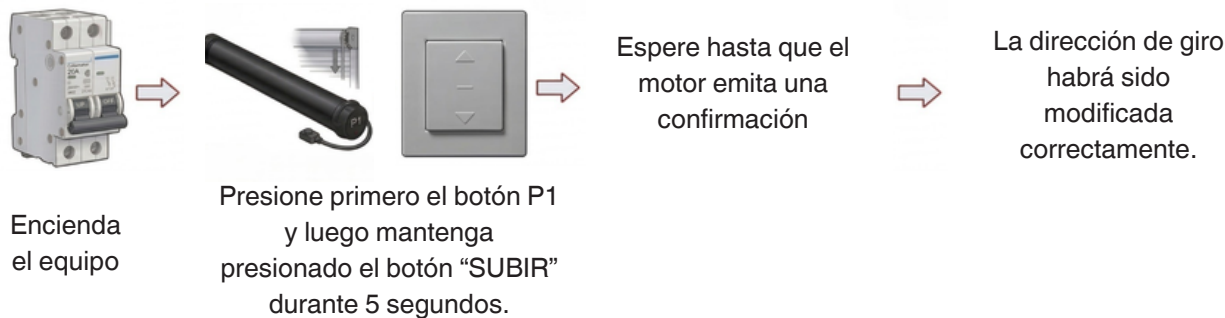
Presione el botón de programación o el botón P1.

El motor se detendrá y emitirá 3 pitidos indicando que el límite inferior ha sido configurado correctamente.

La configuración de límites se ha completado correctamente.

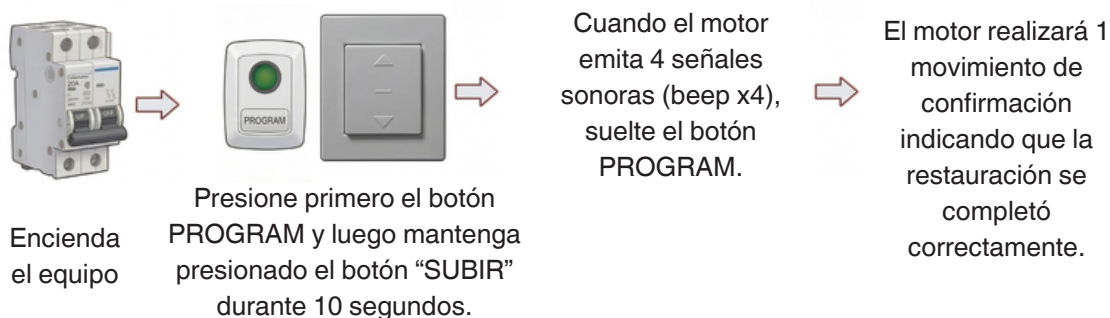
»»»» CAMBIO DE DIRECCIÓN DE GIRO

El motor viene configurado de fábrica en el Modo 1.
Puede cambiar entre modos repitiendo la secuencia a continuación.

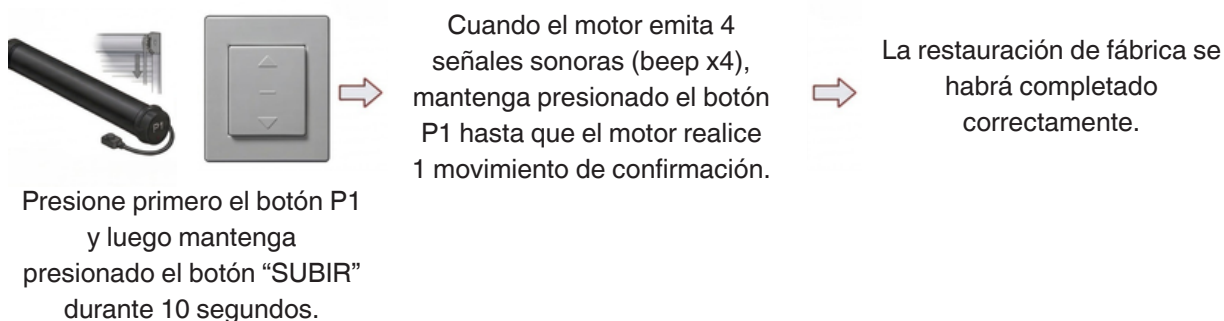


»»»» RESTAURAR CONFIGURACIÓN DE FÁBRICA

Método 1

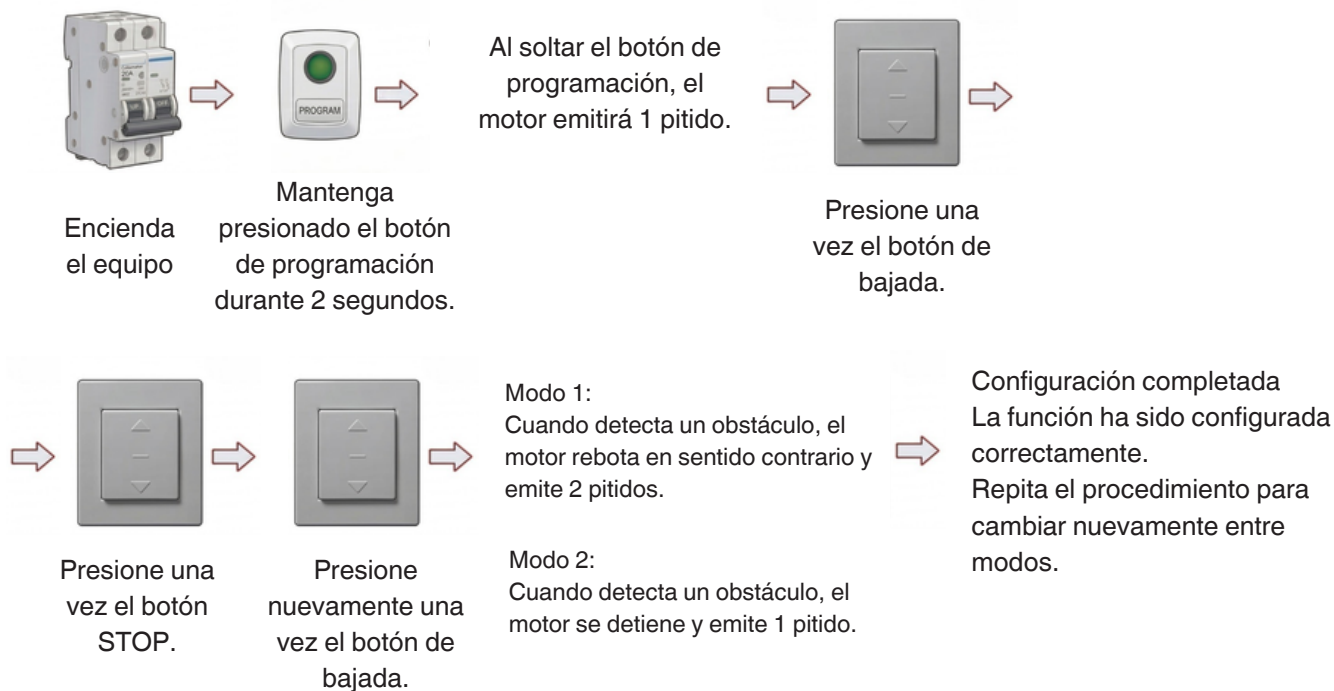


Método 2



»»»» FUNCIÓN DE RESISTENCIA Y REBOTE

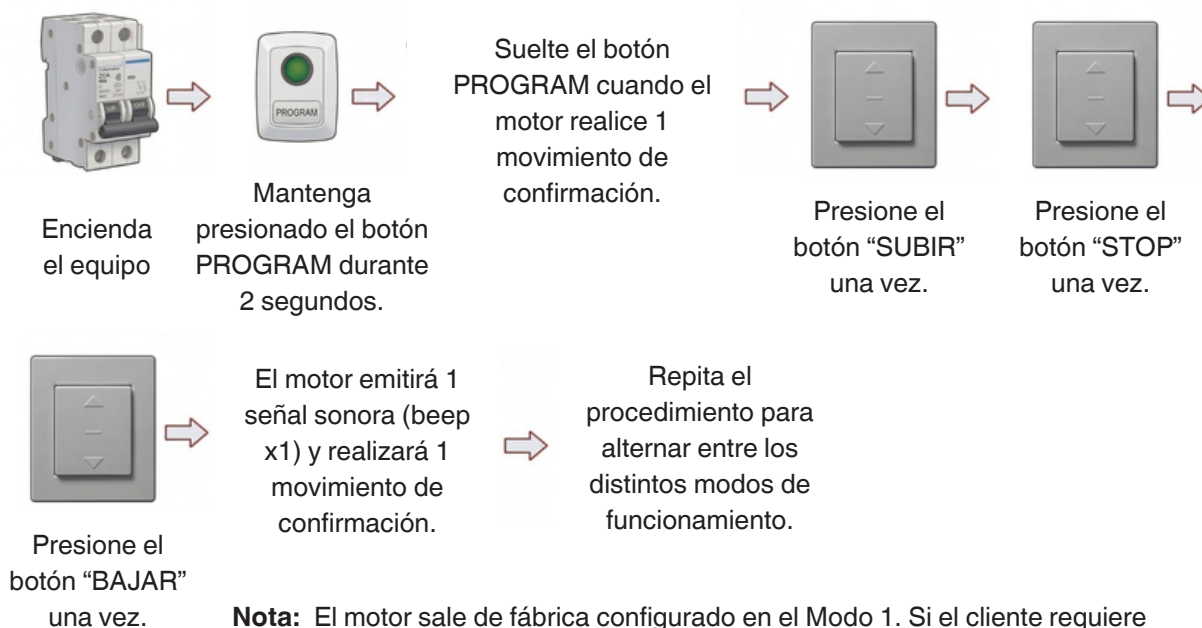
El motor viene configurado de fábrica en el Modo 1.
Puede cambiar entre modos repitiendo la secuencia a continuación.



El tiempo entre cada operación no debe superar los 0,5 segundos.

»»»» TRES MODOS DE REBOTE ANTE DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS

Confirmación y cambio entre los modos



Nota: El motor sale de fábrica configurado en el Modo 1. Si el cliente requiere otro modo de funcionamiento, este puede especificarse previamente al momento de la fabricación.

»»»» MODOS DE DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS Y REBOTE

Modo 1: Sin función de detección de resistencia ni parada en los últimos 4 cm antes del límite superior.
Función de detección de obstáculos y rebote habilitada durante el resto del recorrido.



Confirmación del modo:
beep x1 + movimiento x1.

Modo 2: Sin función de detección de resistencia ni parada en los últimos 20 cm antes del límite superior.
Función de detección de obstáculos y rebote habilitada durante el resto del recorrido.



Confirmación del modo:
beep x2 + movimiento x2.

Modo 3: Sin función de detección de resistencia ni parada cerca del límite superior.
Función de detección de obstáculos deshabilitada en la zona inferior del recorrido.



Confirmación del modo:
beep x3 + movimiento x3.

