



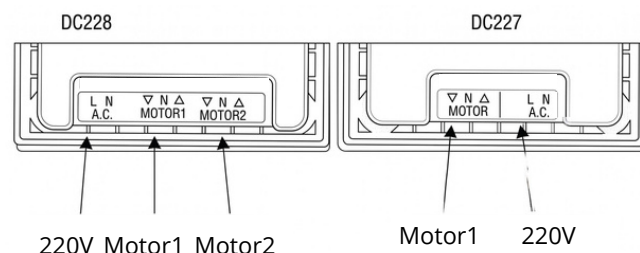
Compatible hasta el Tubular Tor60 o versiones menores, para modelos de mayor consumo consultar opciones compatibles

El receptor DC227 permite controlar un motor tubular mediante un emisor inalámbrico compatible. El receptor DC228 permite controlar dos motores tubulares mediante un emisor inalámbrico compatible

Conexión eléctrica:

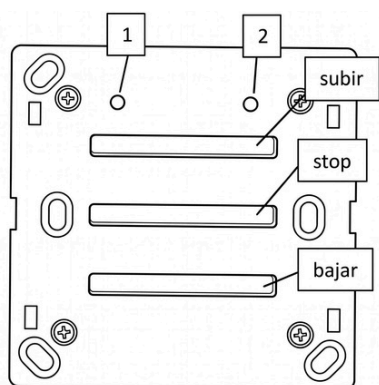
Conecte el receptor siguiendo el esquema eléctrico correspondiente al modelo. Verifique la tensión indicada en la etiqueta del equipo antes de energizarlo.

Importante: realice las conexiones con la alimentación desconectada.



Programación del control remoto:

1. Retire la tapa frontal de la central.
2. Conecte la central a 220 V.
3. Presione el pulsador de programación (1). El LED de funcionamiento (2) comenzará a destellar.
4. Seleccione la salida que desea programar:
 - DC227 (una salida): presione el botón STOP de la central.
 - DC228 (doble salida): presione el botón STOP derecho para programar el motor 1 o el botón STOP izquierdo para programar el motor 2.
5. Presione el botón BAJAR (▼) del control remoto. El LED de funcionamiento (2) destellará para confirmar la programación del control remoto.



Borrado de todos los controles remotos:

1. Conecte la central a 220 V.
2. Mantenga presionados simultáneamente los botones STOP y BAJAR (▼) de la central durante 6 segundos.
 - DC227: utilice los botones de la central.
 - DC228: utilice los botones del lado derecho para el motor 1 o los del lado izquierdo para el motor 2.
3. El LED de funcionamiento (2) destellará para indicar que se han borrado todos los controles remotos de la memoria del motor seleccionado.

Programación del modo de funcionamiento (Astable)

1. Conecte la central a 220 V.
2. Mantenga presionados simultáneamente los botones STOP y SUBIR (▲) de la central durante 6 segundos. El LED de funcionamiento (2) destellará para indicar que se ha cambiado el modo de funcionamiento.

Modos de funcionamiento:

- Automático: al presionar SUBIR o BAJAR, el motor continúa funcionando hasta alcanzar el fin de carrera correspondiente o hasta recibir una orden de STOP.
- Paso a paso (pulsante): el motor avanza mientras se acciona el control, realizando el movimiento de forma gradual.