


II. Parâmetros

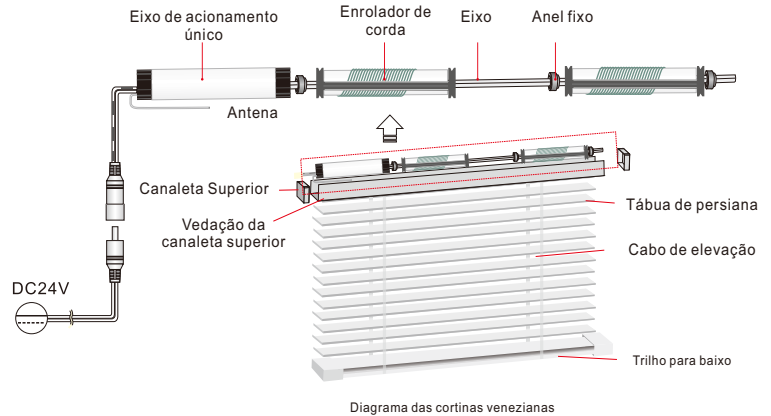
Nº do modelo	EM 24 1/34 MEL
Torque avaliado (N.m)	1
Torque Máximo (N.m)	1.0
RPM avaliado (rpm)	34
RPM de descarga (rpm)	40
Tensão nominal (MA)	400
Tensão nominal (VDC)	24
Tensão mínima de trabalho (VDC)	20
Distância máxima do centro do Eixo de tração	±0.7
Temperatura de trabalho (C°)	-10 ~+60
Nível de isolamento	III
Especificação do cabo (mm²)	2 x 0.25
Comprimento do cabo (m)	1.5

I. Principais características

- Lembre-se de pré ajustar as posições limite CIMA e BAIXO quando ligar ou desligar
- Compatível com controle de comunicação RS232/RS485
- Mudança livre para movimentação de pontos e movimentação contínua
- Mude a direção de funcionamento do motor diretamente
- O sensor magnético verifica a velocidade de operação do motor para manter limites precisos
- Proteção de corrente de circuito aberto / curto-circuito
- Módulo receptor super-heteródino incorporado, sensibilidade – 110 dBm

III. Conexão e Instalação

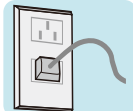
Observações: A conexão e a instalação do motor de eixo, único e duplo são iguais, por exemplo, motor de eixo único;


IV. Instruções de operação
1. Operação de programa

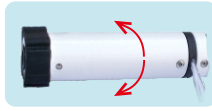
Se não houver operações dentro de 10seg, o motor sairá da preparação limite automaticamente



Pressione CIMA e segure por 3's



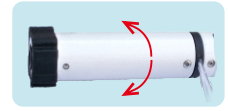
Ligue o motor na energia



O motor se movimentará, realize o próximo procedimento dentro de 10's



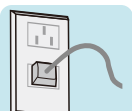
Pressione CIMA



O motor se movimentará, uma vez a programação terminou

2. Mude a direção

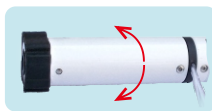
Observações: Altere a direção do motor quando sua rotação for oposta



Ligue o motor na energia



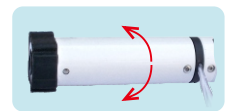
Pressione STOP no transmissor programado por 5's



O motor se movimentará, realize o próximo procedimento dentro de 10's



Pressione BAIXO



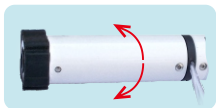
O motor se movimentará, uma vez a direção mudou

3. Configuração da posição limite superior

A posição limite superior refere-se a altura que o motor pode chegar, a posição limite Baixo refere-se à posição mais baixa que o motor pode chegar (se não houver nenhuma operação dentro dos 30's, o motor sairá da configuração da posição limite)



Pressione PROG no transmissor programado por 1's



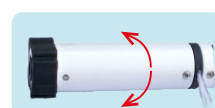
O motor se movimentará uma vez e entrará na preparação da configuração da posição limite



Pressione CIMA deixe o motor se mover para a posição esperada para definir a posição limite superior (pressione BAIXO como posição limite inferior)



Pressione novamente PROG por 1's para manter a posição limite



O motor se movimentará, uma vez e a posição limite se concluirá


4. Configuração da posição limite inferior

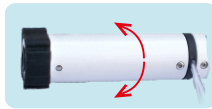
Se não houver nenhuma operação dentro de 30's o motor sairá da configuração da posição limite



Pressione BAIXO até que o motor se mova para a posição esperada



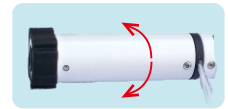
Pressione PROG



O motor se movimentará uma vez e entrará na preparação da configuração da posição limite



Pressione novamente PROG para manter a posição limite



O motor se movimentará, uma vez e a posição limite se concluirá

5. Ajuste fino da posição limite

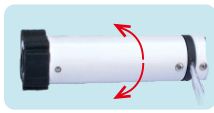
Se não houver nenhuma operação dentro de 30's, o motor sairá da configuração da posição limite



Pressione CIMA/BAIXO até o motor se mover para a posição esperada



Pressione PROG



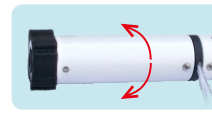
O motor se movimentará, para entrar no ajuste fino de posição



Pressione CIMA/BAIXO ajustar o motor na posição esperada



Pressione PROG para manter o limite da posição



O motor se movimentará, e a configuração estará finalizada

6. Delete o limite de posição inferior

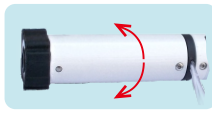
Observações: A posição limite superior (a primeira posição limite) não pode ser excluída separadamente, exceto todas as memórias



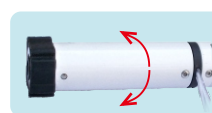
Pressione BAIXO até que o motor se mova para a posição esperada



Pressione PROG por 7's



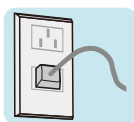
O motor se movimentará, por 1's para entrar preparação de configuração



O motor se movimentará, por 7's e a posição limite será deletada

7. Movimento de ponto para movimento contínuo

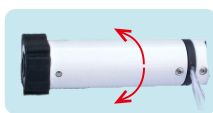
Observações: A movimentação de pontos é tomada como padrão, altere o modo quando necessário; Se a configuração da posição limite CIMA e BAIXO não estiver concluída ou o motor permanecer no modo de ajuste fino, o motor ainda será movido por pontos



Ligue o motor na energia



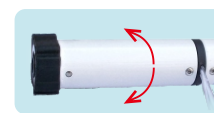
Pressione STOP no transmissor programado por 5's



O motor se movimentará, operar dentro de 10's



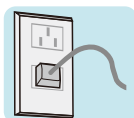
Pressione STOP



O motor se movimentará, para confirmar a conversão



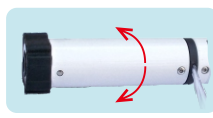
8. Adicionar um novo controle



Ligue o motor na energia



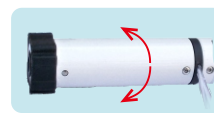
Pressione STOP no transmissor programado por 5's



O motor se movimentará, operar dentro de 10's



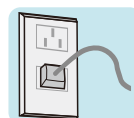
Pressione CIMA no novo transmissor



O motor se movimentará, para confirmar o novo transmissor adicionado



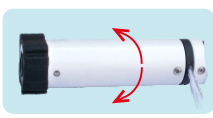
9. Excluir memória de canal único



Ligue o motor na energia



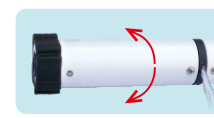
Pressione STOP no transmissor programado por 5's



O motor se movimentará, operar dentro de 10's



Pressione PROG

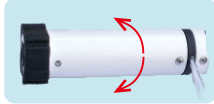


O motor se movimentará, canal único excluído

10. Deletar todas as memórias



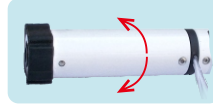
Pressione STOP no transmissor programado por 5's



O motor se movimentará, operar dentro de 10's



Pressione PROG por 7's



O motor se movimentará, por 1's



O motor se movimentará, duas vezes em até 7's todas as memórias deletadas



V. soluções de problemas

Itens	Sintoma da falha	Possíveis causas	Soluções
1	Motor não liga	Não foi feita a configuração correta	Fazer a configuração corretamente
2	Controle acionando mais de um motor ao mesmo tempo ou motor sendo acionado por controles diferentes	Configuração de forma equivocada	Desconfigurar os motores e configurá-los individualmente. Depois deixar motor desligado da rede elétrica para configurar o próximo motor
3	Motor com barulho	1. ligação na tensão errada 2. Instalação de acessórios de forma inadequada	1. Verificar tensão 2. Verificar a maneira que os acessórios foram instalados
4	Apertando botão de subida, motor desce	Configuração no controle remoto	Configurar controle para inverter rotação
5	Motor para de funcionar após um período de tempo	Super-aquecimento do motor (4 minutos de uso contínuo)	Motor voltará a funcionar depois de 20 minutos (resfriamento)
6	Apertando botão de subida ou descida, motor movimentação só uma vez	Configuração de controle em toque curto	Configurar controle de movimento por toque curto para movimento contínuo
7	Controle não aciona o motor	Bateria do controle sem carga	Trocar a bateria do controle