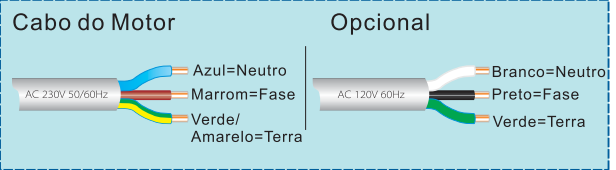


I . Principais Características

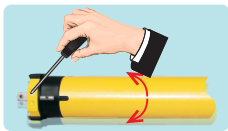
- Capaz de predefinir 6 posições, limites Superior e Inferior
- Disponível para movimentação de pontos e movimentação contínua
- Disponível para posição limite de direção



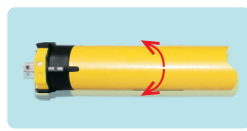
II . Operações

1. Programação

Método 1



Pressione o botão de **PROGRAMAÇÃO** por 1's



O movimento do motor entra em preparação da programação

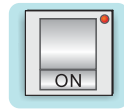
Método 2



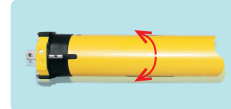
Desligue a força do motor 5's



Pressione e mantenha pressionado o botão «SUBIR» do controle remoto por 3's



Ligue a força do motor



O movimento do motor entra em preparação da programação

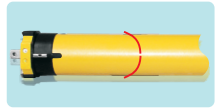
PROGRAMAÇÃO INICIAL



2. Emparelhamento remoto



Com o motor em modo de programação como orientado nos métodos 1 e 2 pressionar o botão «SUBIR»



O motor fará um movimento indicando que a programação foi realizada com sucesso

INVERTER ROTAÇÃO

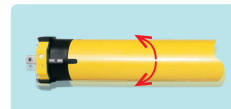


3. Mude a direção

Método 1



Pressione botão **PARAR** por 5's até o motor fazer um movimento; Solte o botão de **PARAR** e pressione o botão **DESCER**

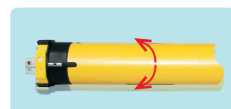


O movimento do motor mudará de direção

Método 2



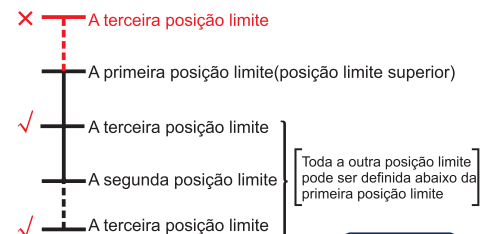
Pressione no motor, **MUDAR A DIREÇÃO** por 7's



O movimento do motor mudará de direção

4. Configuração da posição limite

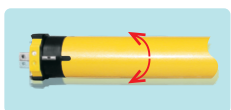
- Podem ser definidas no máximo seis posições limites diferentes, as duas posições mais distantes denominadas posições "CIMA e BAIXO", outras chamadas posições limite intermediárias;
- Quando as primeiras posições limite são posições limite "CIMA" (como ilustrado à direita), todas as outras posições limite somente podem ser definidas abaixo dessa posição; a mesma coisa, quando a primeira posição limite é a posição limite descendente, todas as outras posições limite só podem ser definidas acima dessa posição;
- Cada posição limite pode ser ajustada ou excluída separadamente (a primeira posição limite ativada pode ser ajustada apenas, mas não pode ser excluída separadamente. Ela pode ser excluída ao excluir todas as memórias);
- O motor para na próxima posição limite após aceitar uma vez para cima / para baixo. Quando atinge a posição limite "CIMA", a ordem "CIMA" não é mais utilizada, quando atinge a posição limite "BAIXO", a ordem "BAIXO" não é utilizada;
- Pressione o botão "CIMA/BAIXO" duas vezes no controle na velocidade uma vez por segundo, o motor irá diretamente para a posição limite "CIMA/BAIXO" sem parar no limite do meio.



COMO REGULAR MOTORES ELETRÔNICOS



5. Configuração da primeira posição limite (posição superior ou inferior)



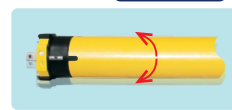
O movimento do motor entra 1 vez na preparação da programação



Pressione **CIMA** ajustando o motor na posição esperada e pare-o para definir a posição limite superior como primeiro, ou pressione **BAIXO** para definir os limites inferiores como o primeiro limite



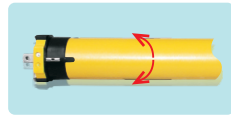
Pressione o **PROGRAMA** de volta por 1's para manter a posição limite



O motor se movimentará mais 1 vez e a configuração de limite é concluída



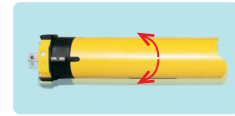
Mova o motor para a posição esperada e pressione PARADA.
Pressione voltar PROGRAMA por 1's



O movimento do motor entra 1 vez na preparação da configuração



Pressione PROGRAMA por 1's para manter a posição limite

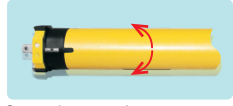


Movimentação do motor 1 vez e a configuração de limite é concluída

7. Ajuste fino da posição limite



Quando o motor estiver na posição esperada do ajuste fino pressione PROGRAMA 1 para voltar à condição de configuração



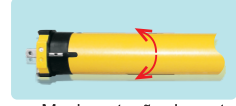
O movimento do motor entra uma vez na preparação da configuração



Ajuste para a posição esperada e pressione STOP



Pressione PROGRAMA por 1's para manter a posição limite



Movimentação do motor 1 vez e a configuração de limite é concluída

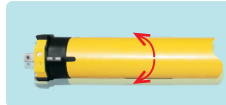
8. Movimento curto/Movimento contínuo



TOQUE CURTO



Pressione o botão PARAR por 5's, até o motor fazer um movimento, solte o botão PARAR e pressione novamente o botão PARAR



Movimentação do motor 1 vez, movimento de ponto ou movimento contínuo convertido

Observação:

Motor tem torque curto como padrão, só é possível fazer a alteração para movimentação contínua após a configuração dos pontos superiores e inferiores.

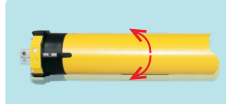
9. Adicionando controle extra



PASSAR CONFIGURAÇÃO PARA OUTRO CONTROLE



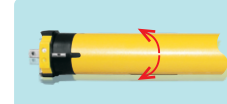
Pressione o botão de parada por 5's



O movimento do motor entra 1 vez na preparação da configuração



Pressione para CIMA no novo controle remoto



Movimentação do motor 1 vez e a configuração é concluída

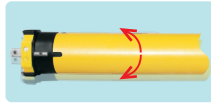
DESCONFIGURAR CONTROLE



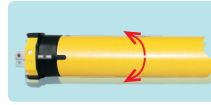
10. Delete o limite da posição



Quando o motor estiver na posição limite que precisa ser excluída. Pressione PROGRAMA por 7seg



O movimento do motor entra uma vez na preparação da configuração



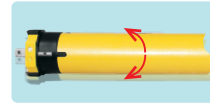
O motor entra em movimento por 7's, o limite de posição definido é deletado

11. Delete código único

OBS: "Selecionar o Canal à ser excluído antecipadamente"



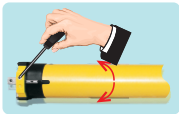
Aperte e segure o botão de PARADA até o motor fazer um movimento. Aperte 1 única vez no botão PROG



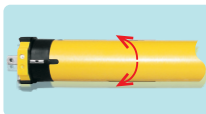
O movimento do motor entra em movimento por 7's, único código excluído

12. Delete todos os canais

Método 1



Pressione no motor o botão de PROGRAMAÇÃO por 10's

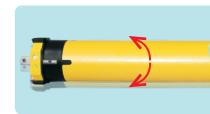


O motor se movimentará 2 vezes todos os códigos serão apagados

Método 2



Pressionar botão PARAR por 5's até o motor fazer um movimento, solte o botão de PARAR pressione o botão de REGULAGEM, que se encontra atrás do controle por 10's



O motor se movimentará 2 vezes todos os códigos serão apagados. O motor voltará para o padrão de fábrica.

III . Soluções de problemas

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