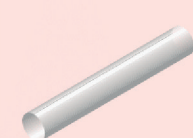


Componentes :: Components

A Motor



B Tubo :: Tube



C Rueda :: Wheel



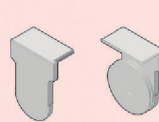
D Contera :: Idler



E Corona :: Crown (dependiendo del tubo depending on tube)



F Soportes :: Brackets



G1 Pasador punta Shaft fastener (Dependiendo de la punta :: depending on shaft)

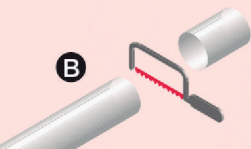


G2 Pasador soporte Bracket fastener (Dependiendo del soporte :: depending on bracket)

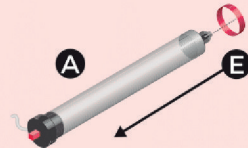


Instalación :: Installation

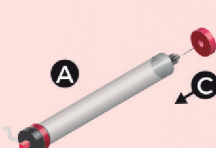
1. Cortar el Tubo teniendo en cuenta el espacio de los soportes
Cut the Tube considering the brackets space



2. Insertar la Corona en la cabeza del motor (dependiendo del tubo)
Insert Crown to the head of the motor (depending on tube)



3. Insertar Rueda en la punta del motor
Insert Wheel in the motor shaft



4. Pasador punta (dependiendo de la punta)
Shaft fastener (depending on shaft)



Punta espiga Spike shaft

No requiere pasador
No fastener required

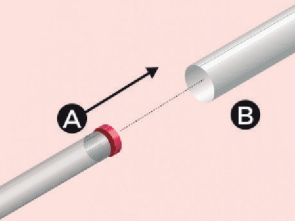


Punta plana Flat shaft

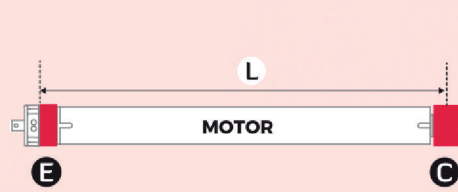
Colocar pasador
Fit fastener

5. Si el interior del tubo es LISO será necesario fijar la Rueda al Tubo con un tornillo: ir al paso 5B
If the inner part of the tube is **FLAT**, a screw will be needed to fix the Wheel to the Tube: go to step 5B

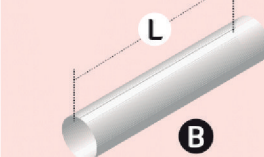
5A. Insertar motor en el tubo
Insert motor into the tube



5B. Calcular distancia "L" desde el principio de Corona (E) hasta mitad de Rueda (C)
Calculate the distance "L" from Crown (E) to middle of Wheel (C)



6B. Medir en el Tubo la distancia "L" y taladrar
Measure the distance "L" in Tube and drill



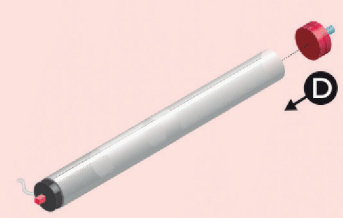
7B. Introducir el Motor y usar un tornillo para fijar la Rueda al Tubo
Insert Motor and use a screw to fix the Wheel to the Tube



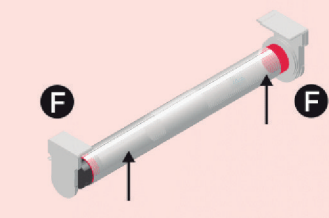
ir al paso 8 :: go to step 8

ir al paso 8 :: go to step 8

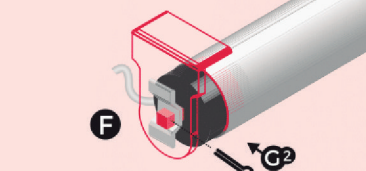
8. Insertar Contera en el tubo
Insert Idler in the tube



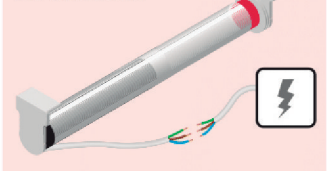
9. Instalar entre los soportes
Install between brackets



10. Insertar pasador soporte (dependiendo del soporte)
Insert shaft fastener (depending on bracket)

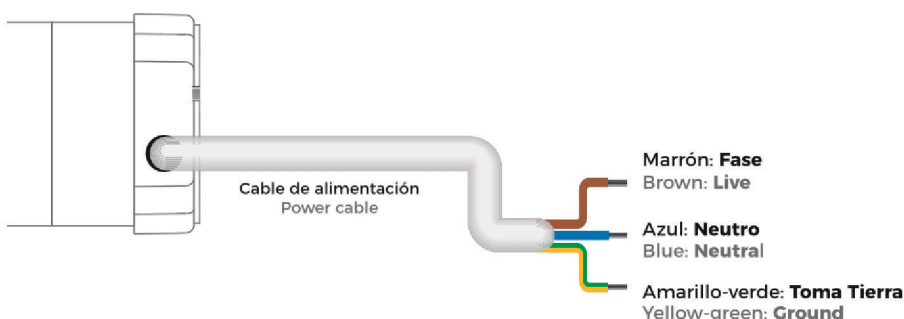


11. Realizar las conexiones eléctricas
Make the electrical connections



Esquema de conexiones :: Wiring diagram

⚠ AC230V / 50Hz



Antes de empezar... :: Before starting...

MOTOR

El motor tiene 2 Finales de Carrera electrónicos y 4 Posiciones Intermedias opcionales programables desde el mando a distancia.

El Primer Final de Carrera se puede definir como Abierto o Cerrado. La distancia mínima entre Finales de Carrera y Posiciones Intermedias es de 30 cm.

Cuando los 2 Finales de Carrera han sido programados el motor pasa automáticamente a "Modo Continuo". Las Posiciones Intermedias sólo se pueden añadir cuando los 2 Finales de Carrera han sido programados y únicamente funcionarán en "Modo Continuo".

En "Modo Continuo" al pulsar la tecla ARRIBA/ABAJO del mando a distancia el motor realiza un desplazamiento constante hasta la siguiente Posición Intermedia o Final de Carrera. Si se pulsa 2 veces la tecla ARRIBA/ABAJO el motor no se detendrá en ninguna Posición Intermedia.

En "Modo Pulsos" al pulsar la tecla ARRIBA/ABAJO del mando a distancia el motor realiza un desplazamiento corto. Si se realiza una pulsación larga en la tecla ARRIBA/ABAJO el motor se desplazará continuamente.

MOTOR

The motor has 2 electronic Limits and 4 optional Intermediate Positions programmable from the remote control.

The First Limit can be defined as Open blind or Closed blind. The minimum distance between Limits and Intermediate Positions is 30 cm.

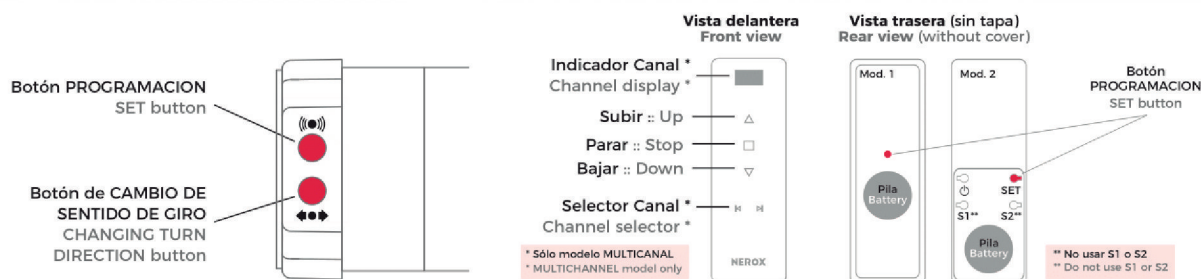
When the two Limits have been programmed the motor automatically switches to "Continuous Mode". Intermediate Positions can only be added when the 2 Limits have been programmed and can only be operated in "Continuous Mode".

In "Continuous Mode" when the UP/DOWN button of the remote control is pressed the motor moves constantly until the next Intermediate Position or Limit is reached. If the UP/DOWN button is pressed twice the motor will not stop at any Intermediate Position.

In "Pulse Mode" when the UP/DOWN button of the remote control is pressed the motor moves in short movements. If the UP/DOWN button is long pressed the motor will move continuously.

Motor

Mando a distancia :: Remote control



Programación básica :: Basic programming

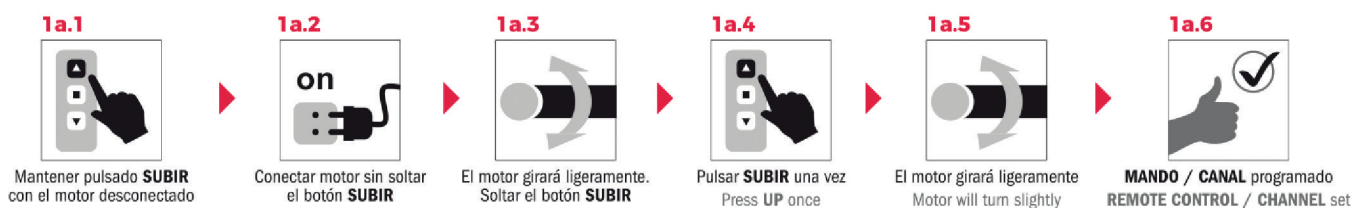


El tiempo entre operaciones debe ser inferior a 10 segundos o el motor saldrá del modo de ajuste
The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

1. Programación del Mando a distancia / Canal :: Remote Control / Channel setting

Si se usa un Mando Multicanal, elegir primero el canal :: If a Multichannel Remote Control is used, choose the channel first

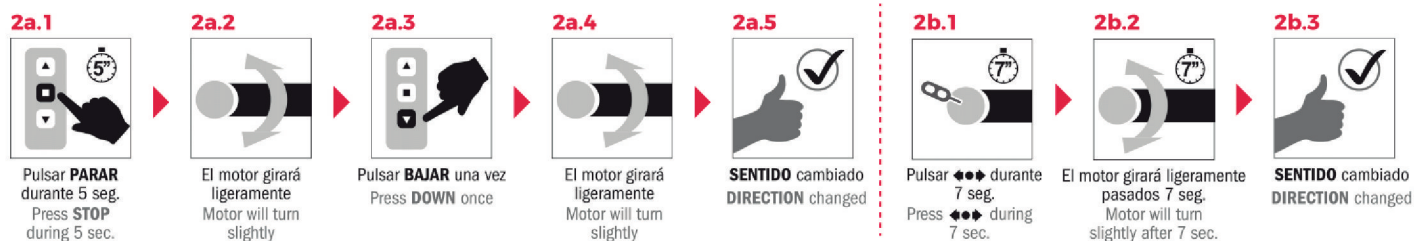
1a. Con el motor desconectado :: With the motor disconnected



1b. Con el motor conectado :: With the motor plugged-in

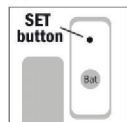


2. Cambio del sentido de giro (solo si es necesario) :: Changing turn direction (only if needed)



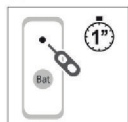
3. Programación del 1er Final de Carrera (Cortina abierta o cerrada) :: 1st Limit setting (Open or Closed blind)

3.1



Quitar tapa para acceder al botón **PROG**
Remove cover to have access to **SET** button

3.2



Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.

3.3



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

3.4



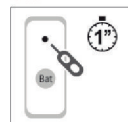
Mover hasta posición deseada
Move until desired position

3.5



Pulsar **SUBIR** o **BAJAR** una vez, para elegir Final de Carrera
Press **UP** or **DOWN** once, to choose First Limit

3.6



Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.

3.7



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

3.8



1ER FINAL DE CARRERA programado
1ST LIMIT set

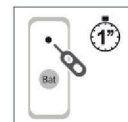
4. Programación del 2º Final de Carrera :: 2nd Limit setting

4.1



Mover hasta posición deseada
Move until desired position

4.2



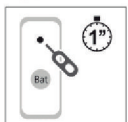
Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.

4.3



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

4.4



Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.

4.5



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

4.6



2º FINAL DE CARRERA programado
2ND LIMIT set

Posiciones Intermedias (opcional) :: Intermediate Positions (optional)



El tiempo entre operaciones debe ser inferior a 10 segundos o el motor saldrá del modo de ajuste
The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

5. Programación de Posiciones Intermedias (Máx. 4) :: Intermediate Positions setting (Max. 4)



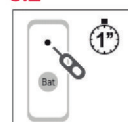
Solo en "Modo continuo" :: Only in "Continuous mode"

5.1



Mover hasta posición deseada y pulsar **PARAR**
Move until desired position and press **STOP**

5.2



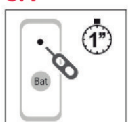
Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.

5.3



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

5.4



Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.

5.5



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

5.6



POSICIÓN INTERMEDIA programada
INTERMEDIATE POSITION set

6. Borrado de Posición Intermedia (Válido también para 2º Final de Carrera) :: Deleting Intermediate Position (Also valid for 2nd Limit)



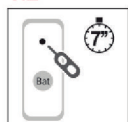
Si se elimina el 2º Final de Carrera la siguiente Posición Intermedia (si existe) pasará a ser el nuevo 2º Final de Carrera
If the 2nd Limit is deleted, the next Intermediate Position (if any) will become the new 2nd Limit.

6.1



Mover hasta **POSICIÓN INTERMEDIA** a eliminar
Move until **INTERMEDIATE POSITION** to delete

6.2



Pulsar **PROG** durante 7 seg.
Press **SET** during 7 sec.

6.3



El motor girará ligeramente pasado 1 seg.
Motor will turn slightly after 1 sec.



El motor girará ligeramente pasados 7 seg.
Motor will turn slightly after 7 sec.

6.4



POSICIÓN INTERMEDIA borrada
INTERMEDIATE POSITION deleted

Funciones adicionales :: Additional functions



El tiempo entre operaciones debe ser inferior a 10 segundos o el motor saldrá del modo de ajuste
The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

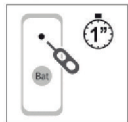
7. Ajuste fino de Final de Carrera / Posición Intermedia :: Fine-tuning of Limit / Intermediate Position

7.1



Mover hasta Final de Carrera o Posición a ajustar
Move until Limit or Intermediate Position to be adjusted

7.2



Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.

7.3



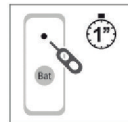
El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

7.4



Ajustar a la posición deseada
Adjust until desired position

7.5



Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.

7.6



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

7.7



NUEVA POSICIÓN ajustada
NEW POSITION set

8. Cambio "Modo pulsos" / "Modo continuo" :: Changing "Pulse mode" / "Continuous mode"



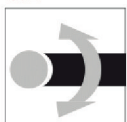
Sólo se puede cambiar el modo si los 2 finales de Carrera están programados :: It will only be possible to change the Mode if both Limits are programmed

8.1



Pulsar **PARAR** durante 5 seg.
Press **STOP** during 5 sec.

8.2



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

8.3



Pulsar **PARAR** una vez
Press **STOP** once

8.4



El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly

8.5



MODO cambiado
MODE changed

9. Añadir nuevo Mando a distancia / Canal usando otro programado :: Adding new Remote Control / Channel using a programmed one

- 9.1** Pulsar **PARAR** durante 5 seg. en un mando programado
Press **STOP** during 5 sec. in a programmed remote
- 9.2** El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly
- 9.3** Pulsar **SUBIR** en el nuevo Mando / Canal
Press **UP** in new Remote Control / Channel
- 9.4** El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly
- 9.5** **NUEVO MANDO A DISTANCIA/ CANAL** añadido
NEW REMOTE CONTROL / CHANNEL added

10. Borrado de Mando a distancia / Canal (Mando Multicanal) :: Deleting Remote Control / Channel (Multichannel Remote Control)

- 10.1** Pulsar **PARAR** durante 5 seg.
Press **STOP** during 5 sec.
- 10.2** El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly
- 10.3** Pulsar **PROG** durante 1 seg.
Press **SET** during 1 sec.
- 10.4** El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly
- 10.5** **MANDO A DISTANCIA / CANAL** borrado
REMOTE / CHANNEL deleted

Borrado completo (Reset de fábrica) :: Deleting Full Memory (Factory reset)

! El tiempo entre operaciones debe ser inferior a 10 segundos o el motor saldrá del modo de ajuste
The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

! **El Borrado Completo eliminará:**
Posiciones Intermedias, Finales de carrera,
Mandos a distancia / Canales, Sentido de giro y Modo seleccionado.

FULL MEMORY WILL DELETE:
Intermediate Positions, Open and Closed Limits,
Remote Controls / Channels, Turn direction and Mode selected

11a. Desde el Mando a distancia :: From the Remote Control

- 11a.1** Pulsar **PARAR** durante 5 seg.
Press **STOP** during 5 sec.
- 11a.2** El motor girará ligeramente
Motor will turn slightly
- 11a.3** Pulsar **PROG** durante 7 seg.
Press **SET** during 7 sec.
- 11a.4** El motor girará ligeramente pasado 1 seg.
Motor will turn slightly after 1 sec.
- El motor girará ligeramente 2 veces pasados 7 seg.
Motor will turn slightly twice after 7 sec.
- 11a.5** **BORRADO COMPLETO** realizado
FULL MEMORY Deleted

11b. Desde el Motor :: From the Motor

- 11b.1** Pulsar **(●●)** durante 7 seg.
Press **(●●)** during 7 sec.
- 11b.2** El motor girará ligeramente pasado 1 seg.
Motor will turn slightly after 1 sec.
- El motor girará ligeramente 2 veces pasados 7 seg.
Motor will turn slightly twice after 7 sec.
- 11b.3** **BORRADO COMPLETO** realizado
FULL MEMORY Deleted

Advertencias :: Warnings



El motor tiene protecciones internas para evitar sobrecalentamiento y se detendrá cuando esté funcionando continuamente 4 - 6 min. o su temperatura interna supere los 110°C. El motor permanecerá inactivo 3-10 min. para enfriarse.

The motor has internal protections to avoid overheating and it will stop after working continuously for 4-6 min. or its internal temperature will rise 110°C. The motor will remain inactive 3-10 min. to cool down.



Riesgo eléctrico
Electric risk



Mantener alejado de líquidos
Keep away from liquids



No golpear el motor
Do not hit motor



Riesgo de atrapamiento
Entrapment risk



Mantener alejado de materiales corrosivos
Keep away from corrosive materials



No perforar el motor
Do not drill motor



Instalar el cable con curva para evitar entrada de agua en el motor

Put cable downward to avoid water inflow

Resolución de problemas :: Trouble shooting

Problemas	Causas	Soluciones	Problems	Causes	Solutions
1. El motor no funciona o funciona muy despacio.	A - Voltaje incorrecto. B - Sobrecarga. C - Instalación incorrecta.	A - Comprobar alimentación. B - Comprobar peso cortina. C - Comprobar componentes.	1. Motor does not work or do it slowly	A - Incorrect voltage B - Overloading C - Incorrect installation	A - Check voltage B - Check blind weight C - Check components
2. El motor se detiene mientras esta funcionando.	A - Sobrecalentamiento. B - Fallo de suministro. C - El motor alcanzó un Final de Carrera.	A - Dejar enfriar motor. B - Comprobar suministro. C - Pulsar sentido contrario.	2. Motor stops suddenly	A - Overheating B - Power failure C - Motor reached one of the Limits	A - Let motor cooled B - Check supply C - Press opposite direction button