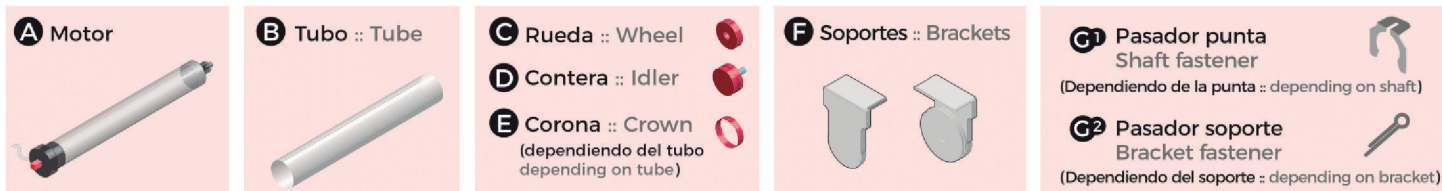
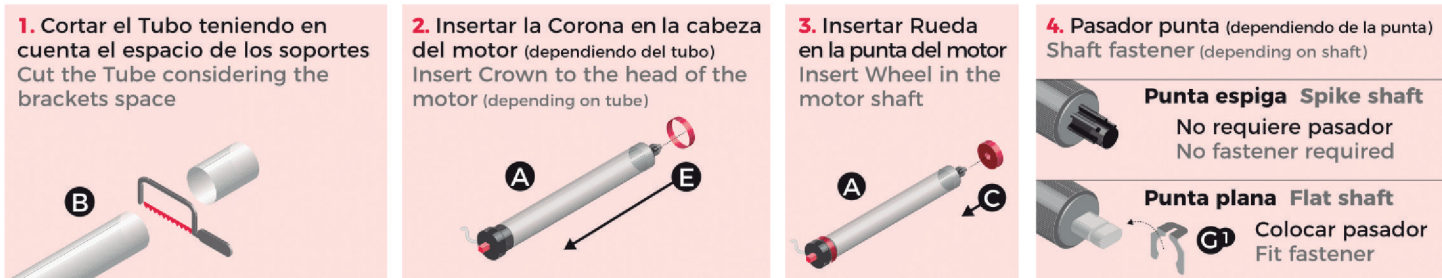


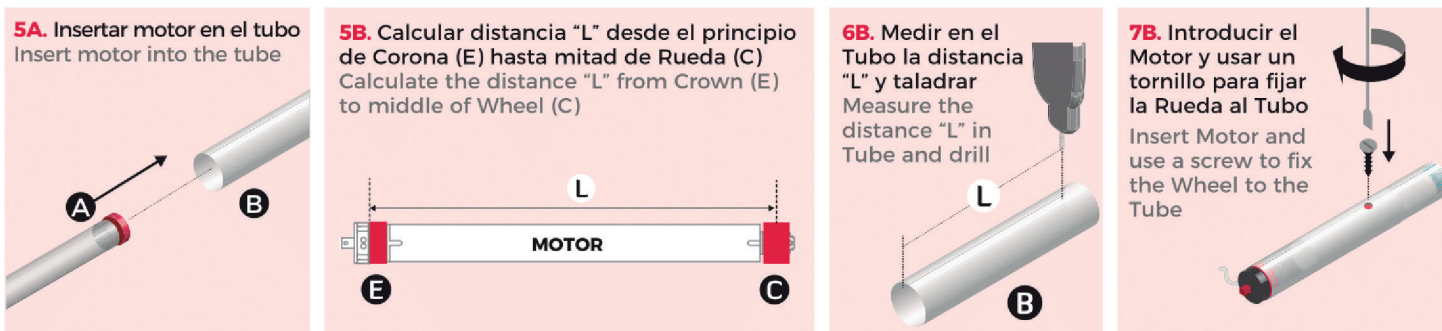
Componentes :: Components



Instalación :: Installation

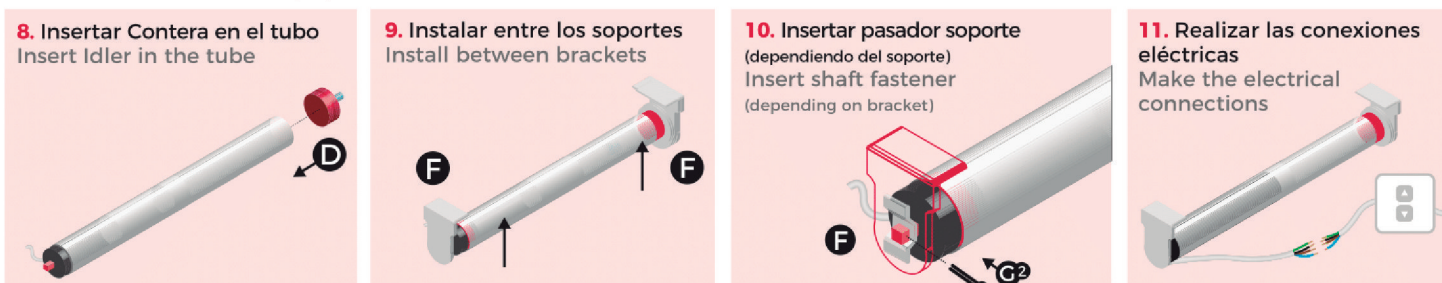


5. Si el interior del tubo es **LISO** será necesario fijar la Rueda al Tubo con un tornillo: ir al paso **5B**
If the inner part of the tube is **FLAT**, a screw will be needed to fix the Wheel to the Tube: go to step **5B**



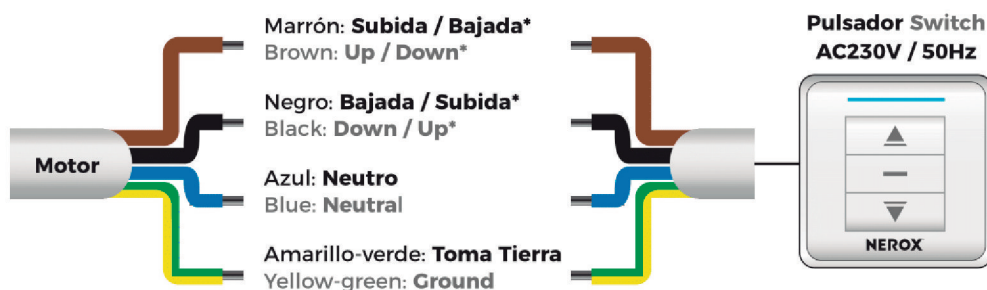
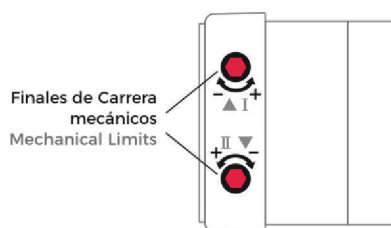
ir al paso **8** :: go to step **8**

ir al paso **8** :: go to step **8**



Motor

Esquema de conexiones :: Wiring diagram



* Dependiendo si el motor está instalado a la derecha o a la izquierda, y si el tejido cae hacia delante o hacia atrás.
Ver detalles en la sección de programación

* Depending if motor is installed to the right or left side, and whether the fabric falls outward or inward.
View details in the programming section

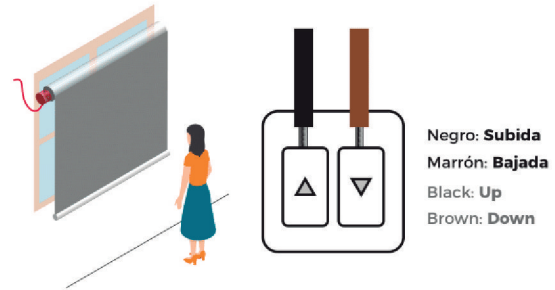
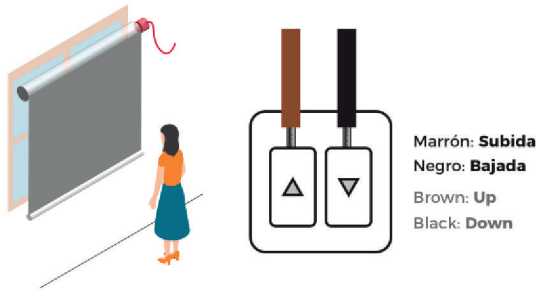
Programación :: Programming

OPCIÓN A : Tejido cae hacia delante :: OPTION A : Fabric falls outward

1. Cableado del motor al pulsador :: Motor to switch wiring

1a. Motor colocado a la derecha :: Motor placed to the right side

1b. Motor colocado a la izquierda :: Motor placed to the left side



2. Programación del Final de carrera SUPERIOR :: UP Limit setting

2.1

Pulsar **SUBIR** hasta alcanzar el final de carrera
Press **UP** until the limit is reached

2.2a

Si el final de carrera (A) está por **ENCIMA** de la posición deseada (B):
If up limit (A) is **ABOVE** the required position (B):

Pulsar **BAJAR** hasta la posición deseada (B)
Press **DOWN** until reach the required position (B)

2.3a

Girar el ajuste superior en sentido **HORARIO (-)** cinco vueltas
Turn upper knob **CLOCKWISE (-)** five times

2.4a

Pulsar **SUBIR**:
- Si el motor se mueve, volver al paso 2.2a
- Si no, continuar con el siguiente paso
Press **UP**:
- If motor moves, go back to step 2.2a.
- If it does not, continue to next step

2.5a

Girar el ajuste superior en sentido **ANTI HORARIO (+)** hasta alcanzar la posición deseada (B)
Turn upper knob **ANTI CLOCKWISE (+)** until reach the required position (B)

2.6a

Final de carrera **SUPERIOR** programado
UP limit set

2.2b

Si el final de carrera (A) está por **DEBAJO** de la posición deseada (B):
If up limit (A) is **BELOW** the required position (B):

Girar el ajuste superior en sentido **ANTI HORARIO (+)** hasta alcanzar la posición deseada (B)
Turn upper knob **ANTI CLOCKWISE (+)** until reach the required position (B)

2.3b

Final de carrera **SUPERIOR** programado
UP limit set

3. Programación del Final de carrera INFERIOR :: DOWN Limit setting

3.1

Pulsar **BAJAR** hasta alcanzar el final de carrera
Press **DOWN** until the limit is reached

3.2a

Si el final de carrera (A) está por **DEBAJO** de la posición deseada (B):
If down limit (A) is **BELOW** the required position (B):

Pulsar **SUBIR** hasta la posición deseada (B)
Press **UP** until reach the required position (B)

3.3a

Girar el ajuste inferior en sentido **HORARIO (-)** cinco vueltas
Turn lower knob **CLOCKWISE (-)** five times

3.4a

Pulsar **BAJAR**:
- Si el motor se mueve, volver al paso 3.2a
- Si no, continuar con el siguiente paso
Press **DOWN**:
- If motor moves, go back to step 3.2a.
- If it does not, continue to next step

3.5a

Girar el ajuste inferior en sentido **ANTI HORARIO (+)** hasta alcanzar la posición deseada (B)
Turn lower knob **ANTI CLOCKWISE (+)** until reach the required position (B)

3.6a

Final de carrera **INFERIOR** programado
DOWN limit set

3.2b

Si el final de carrera (A) está por **ENCIMA** de la posición deseada (B):
If down limit (A) is **ABOVE** the required position (B):

Girar el ajuste inferior en sentido **ANTI HORARIO (+)** hasta alcanzar la posición deseada (B)
Turn lower knob **ANTI CLOCKWISE (+)** until reach the required position (B)

3.3b

Final de carrera **INFERIOR** programado
DOWN limit set

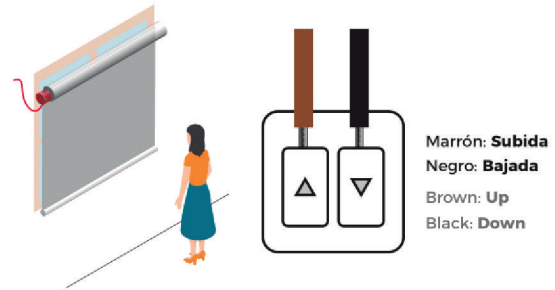
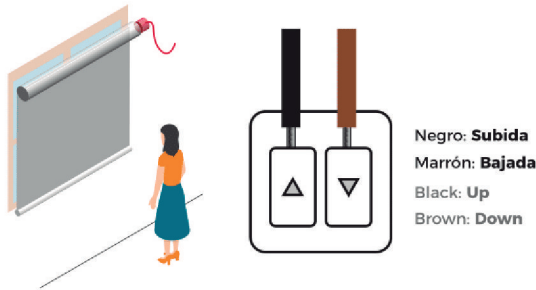
Programación :: Programming

OPCIÓN B : Tejido cae hacia atrás :: OPTION B : Fabric falls inward

1. Cableado del motor al pulsador :: Motor to switch wiring

1a. Motor colocado a la derecha :: Motor placed to the right side

1b. Motor colocado a la izquierda :: Motor placed to the left side



2. Programación del Final de carrera SUPERIOR :: UP Limit setting

2.1

Pulsar **SUBIR** hasta alcanzar el final de carrera
Press **UP** until the limit is reached

2.2a

Si el final de carrera (A) está por **ENCIMA** de la posición deseada (B):
If up limit (A) is **ABOVE** the required position (B):

Pulsar **BAJAR** hasta la posición deseada (B)
Press **DOWN** until reach the required position (B)

2.2b

Si el final de carrera (A) está por **DEBAJO** de la posición deseada (B):
If up limit (A) is **BELOW** the required position (B):

Girar el ajuste inferior en sentido **ANTI HORARIO (+)** hasta alcanzar la posición deseada (B)
Turn lower knob **ANTI CLOCKWISE (+)** until reach the required position (B)

2.3a

Girar el ajuste inferior en sentido **HORARIO (-)** cinco vueltas
Turn lower knob **CLOCKWISE (-)** five times

2.3b

Final de carrera **SUPERIOR** programado
UP limit set

2.4a

Pulsar **SUBIR**:
Press **UP**:
- Si el motor se mueve, volver al paso 2.2a
- If motor moves, go back to step 2.2a.
- If it does not, continue to next step

2.5a

Girar el ajuste inferior en sentido **ANTI HORARIO (+)** hasta alcanzar la posición deseada (B)
Turn lower knob **ANTI CLOCKWISE (+)** until reach the required position (B)

2.6a

Final de carrera **SUPERIOR** programado
UP limit set

3. Programación del Final de carrera INFERIOR :: DOWN Limit setting

3.1

Pulsar **BAJAR** hasta alcanzar el final de carrera
Press **DOWN** until the limit is reached

3.2a

Si el final de carrera (A) está por **DEBAJO** de la posición deseada (B):
If down limit (A) is **BELOW** the required position (B):

Pulsar **SUBIR** hasta la posición deseada (B)
Press **UP** until reach the required position (B)

3.2b

Si el final de carrera (A) está por **ENCIMA** de la posición deseada (B):
If down limit (A) is **ABOVE** the required position (B):

Girar el ajuste superior en sentido **ANTI HORARIO (+)** hasta alcanzar la posición deseada (B)
Turn upper knob **ANTI CLOCKWISE (+)** until reach the required position (B)

3.3a

Girar el ajuste superior en sentido **HORARIO (-)** cinco vueltas
Turn upper knob **CLOCKWISE (-)** five times

3.3b

Final de carrera **INFERIOR** programado
DOWN limit set

3.4a

Pulsar **BAJAR**:
Press **DOWN**:
- Si el motor se mueve, volver al paso 3.2a
- If motor moves, go back to step 3.2a.
- If it does not, continue to next step

3.5a

Girar el ajuste superior en sentido **ANTI HORARIO (+)** hasta alcanzar la posición deseada (B)
Turn upper knob **ANTI CLOCKWISE (+)** until reach the required position (B)

3.6a

Final de carrera **INFERIOR** programado
DOWN limit set

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.



No utilizar destornillador eléctrico para ajustar los finales de carrera

Do not use electric screwdriver to adjust the limits



Usar el regulador suministrado con el motor para ajustar los finales de carrera

Use only the regulator supplied with the motor to adjust the limits



Riesgo eléctrico
Electric risk



Mantener alejado de líquidos
Keep away from liquids



No golpear el motor
Do not hit motor



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



Riesgo de atrapamiento
Entrapment risk



Mantener alejado de materiales corrosivos
Keep away from corrosive materials



No perforar el motor
Do not drill motor

Put cable downward to avoid water inflow

Resolución de problemas :: Trouble shooting

Problemas	Causas	Soluciones
■ 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.
■ 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.
■ 3. El motor solo funciona en una dirección.	A - El motor alcanzó el Final de Carrera de la dirección que no funciona.	A - Ajustar el Final de Carrera correspondiente a esa dirección.
■ 4. Al pulsar un botón de SUBIR o BAJAR la cortina se desplaza en sentido contrario.	A - Conexión de los cables incorrecta.	A - Intercambiar la conexión entre los cables negro y marrón.

Problems	Causes	Solutions
■ 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. 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
■ 3. Motor only works in one direction	A - Motor reached the Limit of the direction that does not work	A - Set the Limit corresponding to that direction
■ 4. By pressing UP or DOWN button the curtain moves in the opposite direction.	A - Wrong wiring	A - Swap black and brown wires