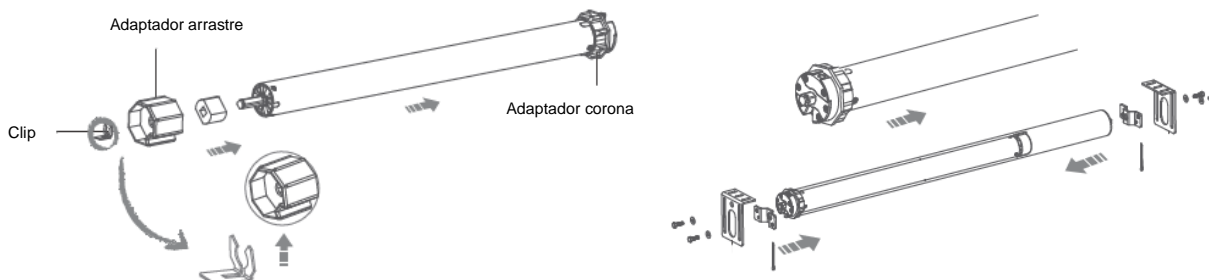


## MOTOR SMART FINALES DE CARRERA ELECTRÓNICOS - EV

### DESCRIPCIÓN DE LAS PARTES Y FIJACIÓN DEL MOTOR AL EJE

Introducir el adaptador de corona del motor, y el arrastre tal como figura en la imagen, sujetar el adaptador de arrastre mediante el clip. Introducir el motor en el interior del tubo, hasta que el extremo donde se sitúa la corona de acoplamiento del motor haga tope con el tubo. En ningún caso utilizar martillo o herramientas similares.

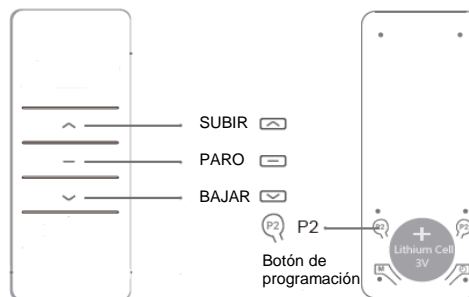
Fijar el motor en el tubo por medio de un tornillo (no suministrado). El tornillo debe fijar el adaptador de arrastre y si se desea también fijar el adaptador de corona, extremar los cuidados para evitar que el tornillo llegue a traspasar el tubo del motor y acceda a la zona interna, ya que podría dejarlo inservible.



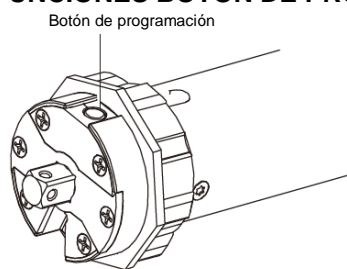
### CONEXIÓN DEL MOTOR



### MANDO EMISOR



### FUNCIONES BOTÓN DE PROGRAMACIÓN



1. A cada pulsación el motor subirá, parará o bajará. (Solo con los límites ya programados)
2. **Programar o añadir emisor:** Presionar 2 segundos, esperar el movimiento del motor, soltar, habrá entrado en modo programación. Ahora puede ajustar los límites. Si los límites ya están configurados esta operación sirve para añadir un emisor (Pulsar 2 segundos el botón del motor y 2 segundos el PARO del mando a añadir).
3. **Cambio de sentido:** presionar 6 segundos, esperar al movimiento del motor y soltar, hará dos pitidos, se habrá cambiado el sentido correctamente
4. **Reset de fábrica:** Presionar 10 segundos, esperar el movimiento del motor y soltar. Hará 3 pitidos, se habrá restaurado de fábrica correctamente.

### PROGRAMAR EMISOR

1. Apagar el motor >10 segundos
2. Encender el motor
3. Pulsar el botón PARO durante dos segundos
4. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos. Se habrá programado correctamente
5. Si cuando apretamos "SUBIR" la persiana sube, está bien configurado. Si baja, siga las instrucciones:
  - a. Pulsar el botón SUBIR y BAJAR a la vez durante 2 segundos
  - b. El motor hará un movimiento, se habrá cambiado el sentido de giro

### AJUSTE DE LÍMITES

#### - Límite superior

1. Presionar el botón SUBIR 2 segundos, la persiana subirá, presionar PARO en la posición deseada. Ajustar esta posición mediante SUBIR y luego PARO.
2. Para ajustar el límite presione SUBIR + PARO a la vez durante 2 segundos. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos. Se habrá configurado el límite SUPERIOR.

#### - Límite inferior

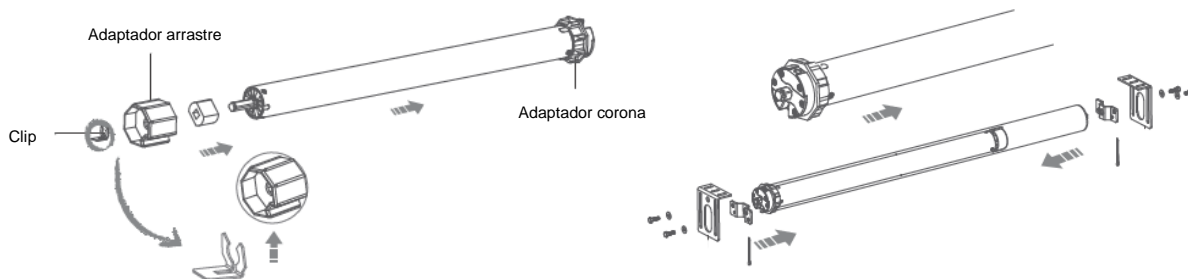
1. Presionar el botón BAJAR 2 segundos, la persiana bajará, presionar PARO en la posición deseada. Ajustar esta posición mediante BAJAR y luego PARO.
2. Para ajustar el límite presione BAJAR + PARO a la vez durante 2 segundos. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos. Se habrá configurado el límite INFERIOR.

## MOTOR SMART FINALES DE CARRERA ELECTRÓNICOS - EV

### DESCRIPCIÓN DE LAS PARTES Y FIJACIÓN DEL MOTOR AL EJE

Introducir el adaptador de corona del motor, y el arrastre tal como figura en la imagen, sujetar el adaptador de arrastre mediante el clip. Introducir el motor en el interior del tubo, hasta que el extremo donde se sitúa la corona de acoplamiento del motor haga tope con el tubo. En ningún caso utilizar martillo o herramientas similares.

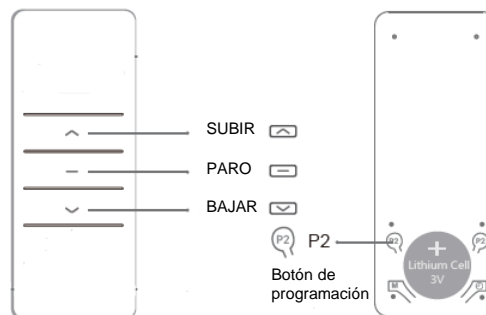
Fijar el motor en el tubo por medio de un tornillo (no suministrado). El tornillo debe fijar el adaptador de arrastre y si se desea también fijar el adaptador de corona, extremar los cuidados para evitar que el tornillo llegue a traspasar el tubo del motor y acceda a la zona interna, ya que podría dejarlo inservible.



### CONEXIÓN DEL MOTOR

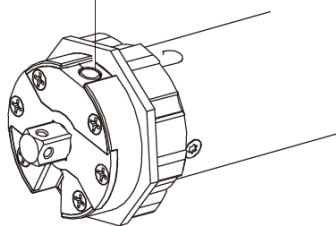


### MANDO EMISOR



### FUNCIONES BOTÓN DE PROGRAMACIÓN

Botón de programación



1. A cada pulsación el motor subirá, parará o bajará. (Solo con los límites ya programados)
2. **Programar o añadir emisor:** Presionar 2 segundos, esperar el movimiento del motor, soltar, habrá entrado en modo programación. Ahora puede ajustar los límites. Si los límites ya están configurados esta operación sirve para añadir un emisor (Pulsar 2 segundos el botón del motor y 2 segundos el PARO del mando a añadir).
3. **Cambio de sentido:** presionar 6 segundos, esperar al movimiento del motor y soltar, hará dos pitidos, se habrá cambiado el sentido correctamente
4. **Reset de fábrica:** Presionar 10 segundos, esperar el movimiento del motor y soltar. Hará 3 pitidos, se habrá restaurado de fábrica correctamente.

### PROGRAMAR EMISOR

1. Apagar el motor >10 segundos
2. Encender el motor
3. Pulsar el botón PARO durante dos segundos
4. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos. Se habrá programado correctamente
5. Si cuando apretamos "SUBIR" la persiana sube, está bien configurado. Si baja, siga las instrucciones:
  - a. Pulsar el botón SUBIR y BAJAR a la vez durante 2 segundos
  - b. El motor hará un movimiento, se habrá cambiado el sentido de giro

### AJUSTE DE LÍMITES

#### - Límite superior

1. Presionar el botón SUBIR 2 segundos, la persiana subirá, presionar PARO en la posición deseada. Ajustar esta posición mediante SUBIR y luego PARO.
2. Para ajustar el límite presione SUBIR + PARO a la vez durante 2 segundos. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos. Se habrá configurado el límite SUPERIOR.

#### - Límite inferior

3. Presionar el botón BAJAR 2 segundos, la persiana bajará, presionar PARO en la posición deseada. Ajustar esta posición mediante BAJAR y luego PARO.
4. Para ajustar el límite presione BAJAR + PARO a la vez durante 2 segundos. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos. Se habrá configurado el límite INFERIOR.

#### - Límite intermedio

Una vez programados los límites superior e inferior, se puede programar un límite entre estos.

1. Ir a la posición deseada con los botones SUBIR o BAJAR.
2. Presionar el botón de programación del emisor P2, esperar que haga un movimiento.
3. Presionar 1 segundo el botón PARO. Esperar un movimiento.
4. Volver a presionar 1 segundo el botón PARO. Esperar dos movimientos y un pitido. La posición intermedia se habrá programado

Una vez programado este límite podrá accionar el motor hasta este límite presionando el botón PARO durante 2 segundos.

#### - Borrar el límite intermedio

1. Presionar el botón de programación del emisor P2, esperar que haga un movimiento.
2. Presionar 1 segundo el botón PARO. Esperar un movimiento.
3. Volver a presionar 1 segundo el botón PARO. Esperar un movimiento y un pitido. La posición intermedia se habrá borrado

### AÑADIR EMISOR

- Método 1: (previamente seleccionar canal del mando a programar, en caso que sea multicanal)
  - o Presionar P2 1 segundo del mando emparejado, esperar el movimiento y pitido. Volver a presionar P2 1 segundo del mando emparejado. Esperar el movimiento y pitido.
  - o Seguidamente presionar el botón P2 del mando nuevo a emparejar. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos para confirmar la operación.
- Método 2: (previamente seleccionar canal del mando a programar, en caso que sea multicanal)
  - o Presionar P2 1 segundo del mando emparejado, esperar el movimiento y pitido. Volver a presionar P2 1 segundo del mando emparejado. Esperar el movimiento y pitido.
  - o Seguidamente presionar el botón PARO 2 segundos del mando nuevo a emparejar. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos para confirmar la operación.

### ELIMINAR EMISOR

- Seguir el método 1 de "AÑADIR EMISOR" para eliminar el nuevo mando emisor.
- Para eliminar todos los emisores:
  - o Presionar P2 1 segundo del mando emparejado, esperar el movimiento y pitido, presionar el botón PARO 1 segundo, esperar el movimiento y pitido. Volver a presionar P2 1 segundo del mando emparejado. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos para confirmar la operación.

### ELIMINAR LÍMITES

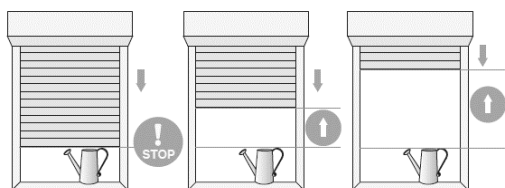
- Presionar P2 1 segundo, esperar el movimiento y pitido. presionar BAJAR 1 segundo, esperar el movimiento y pitido. Volver a presionar P2 1 segundo. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos para confirmar la operación.

### ACTIVAR /DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE RETROCESO EN CASO DE OBSTÁCULO

El motor cuenta con un sistema de protección, en caso de encontrar un obstáculo el motor retrocederá. Esta opción se puede desactivar siguiendo estos pasos:

1. Presionar el botón de programación del emisor P2, esperar que haga un movimiento.
2. Presionar 1 segundo el botón BAJAR. Esperar un movimiento.
3. Volver a presionar 1 segundo el botón BAJAR. Esperar dos movimientos y 3 pitidos. Se habrá desactivado la opción de retroceso por obstáculo. Para volver a activarlo seguir los mismos pasos.

### CAMBIAR OPERATORIA EN CASO DE OBSTÁCULO



Con la función de retroceso en caso de obstáculo activada, el motor seguirá una de los siguientes comportamientos:

- Sensibilidad entre 20cm debajo del límite superior y 20cm sobre el límite inferior.
- El motor para, sensibilidad entre 10cm debajo del límite superior y 10cm sobre el límite inferior
- El motor no detecta obstáculos.

Cambio entre las operatorias: Botón P2 (esperar movimiento) – Botón paro 1 segundo (esperar movimiento) - Botón Bajar 1 segundo.

### IMPORTANTE:

- Durante los pasos de programación de emisor y ajuste de límites NO apague el motor y realice los pasos a seguir uno detrás de otro sin interrupciones, esperando cuando el motor haga movimientos.
- Una vez los límites estén configurados por completo, se pueden volver a programar eliminando límites y accediendo a la configuración mediante el botón que hay en el motor o apagando 10 segundos el motor.

#### - Límite intermedio

Una vez programados los límites superior e inferior, se puede programar un límite entre estos.

1. Ir a la posición deseada con los botones SUBIR o BAJAR.
2. Presionar el botón de programación del emisor P2, esperar que haga un movimiento.
3. Presionar 1 segundo el botón PARO. Esperar un movimiento.
4. Volver a presionar 1 segundo el botón PARO. Esperar dos movimientos y un pitido. La posición intermedia se habrá programado

Una vez programado este límite podrá accionar el motor hasta este límite presionando el botón PARO durante 2 segundos.

#### - Borrar el límite intermedio

1. Presionar el botón de programación del emisor P2, esperar que haga un movimiento.
2. Presionar 1 segundo el botón PARO. Esperar un movimiento.
3. Volver a presionar 1 segundo el botón PARO. Esperar un movimiento y un pitido. La posición intermedia se habrá borrado

### AÑADIR EMISOR

- Método 1: (previamente seleccionar canal del mando a programar, en caso que sea multicanal)
  - o Presionar P2 1 segundo del mando emparejado, esperar el movimiento y pitido. Volver a presionar P2 1 segundo del mando emparejado. Esperar el movimiento y pitido.
  - o Seguidamente presionar el botón P2 del mando nuevo a emparejar. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos para confirmar la operación.
- Método 2: (previamente seleccionar canal del mando a programar, en caso que sea multicanal)
  - o Presionar P2 1 segundo del mando emparejado, esperar el movimiento y pitido. Volver a presionar P2 1 segundo del mando emparejado. Esperar el movimiento y pitido.
  - o Seguidamente presionar el botón PARO 2 segundos del mando nuevo a emparejar. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos para confirmar la operación.

### ELIMINAR EMISOR

- Seguir el método 1 de "AÑADIR EMISOR" para eliminar el nuevo mando emisor.
- Para eliminar todos los emisores:
  - o Presionar P2 1 segundo del mando emparejado, esperar el movimiento y pitido, presionar el botón PARO 1 segundo, esperar el movimiento y pitido. Volver a presionar P2 1 segundo del mando emparejado. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos para confirmar la operación.

### ELIMINAR LÍMITES

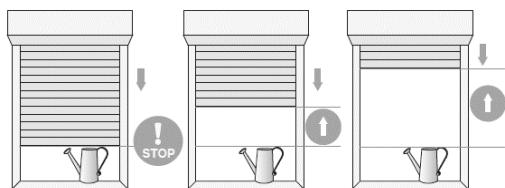
- Presionar P2 1 segundo, esperar el movimiento y pitido. presionar BAJAR 1 segundo, esperar el movimiento y pitido. Volver a presionar P2 1 segundo. El motor hará 2 movimientos y 3 pitidos para confirmar la operación.

### ACTIVAR /DESACTIVAR LA FUNCIÓN DE RETROCESO EN CASO DE OBSTÁCULO

El motor cuenta con un sistema de protección, en caso de encontrar un obstáculo el motor retrocederá. Esta opción se puede desactivar siguiendo estos pasos:

1. Presionar el botón de programación del emisor P2, esperar que haga un movimiento.
2. Presionar 1 segundo el botón BAJAR. Esperar un movimiento.
3. Volver a presionar 1 segundo el botón BAJAR. Esperar dos movimientos y 3 pitidos. Se habrá desactivado la opción de retroceso por obstáculo. Para volver a activarlo seguir los mismos pasos.

### CAMBIAR OPERATORIA EN CASO DE OBSTÁCULO



Con la función de retroceso en caso de obstáculo activada, el motor seguirá una de los siguientes comportamientos:

- Sensibilidad entre 20cm debajo del límite superior y 20cm sobre el límite inferior.
- El motor para, sensibilidad entre 10cm debajo del límite superior y 10cm sobre el límite inferior
- El motor no detecta obstáculos.

Cambio entre las operatorias: Botón P2 (esperar movimiento) – Botón paro 1 segundo (esperar movimiento) - Botón Bajar 1 segundo.

### IMPORTANTE:

- Durante los pasos de programación de emisor y ajuste de límites NO apague el motor y realice los pasos a seguir uno detrás de otro sin interrupciones, esperando cuando el motor haga movimientos.
- Una vez los límites estén configurados por completo, se pueden volver a programar eliminando límites y accediendo a la configuración mediante el botón que hay en el motor o apagando 10 segundos el motor.