

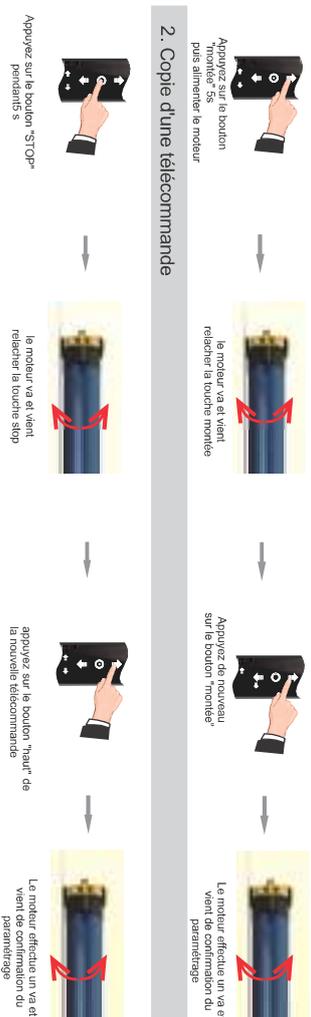
# Programmation du moteur avec arrêt sur obstacle fin de course automatique



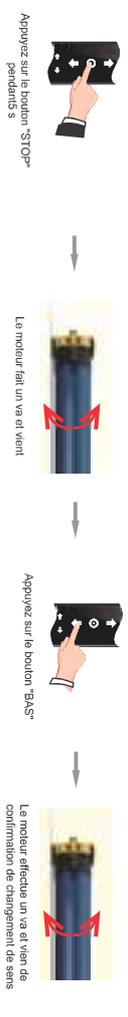
## Instructions

### 1. Programmation de la télécommande

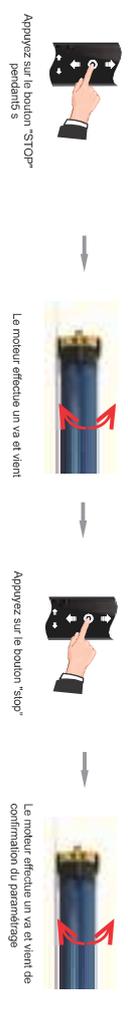
(Remarque: toute télécommande A-OK peut être programmée) de manière suivante



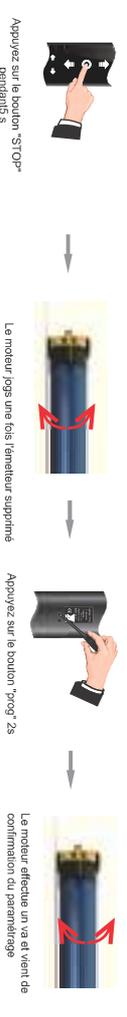
### 3. Changer de direction



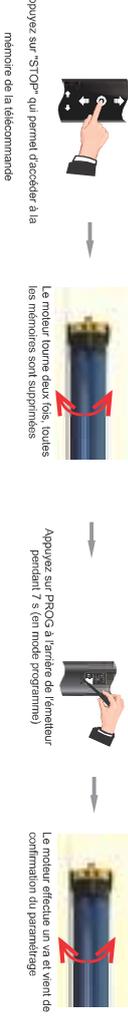
### 4. MODE SEQUENTIEL / MODE AUTO



### 5. Supprimer une télécommande

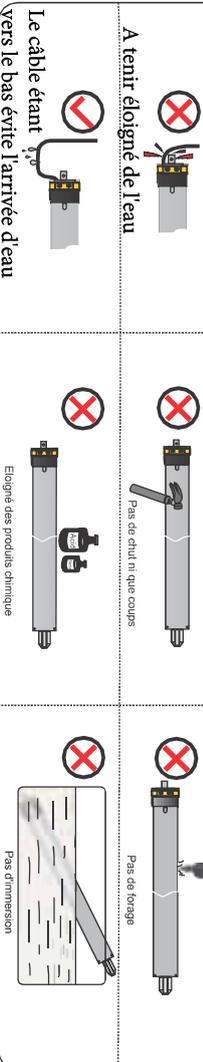


### 6. Retour aux paramètres d'usine



- Remarques:
1. Lorsque le moteur est en mode programmé, s'il n'y a aucune action dans les 10 secondes, le moteur sortira du mode programmé.
  2. Tous les émetteurs programmés, limités, mouvements, ne bougent pas et le mode de déplacement continu et la fonction de rebond seront supprimés, la sensibilité de rebond reprend le réglage d'usine.
  3. La fonction RS485, la fonction de commutation, le temps de réglage du rebond, l'angle de mouvement log et les Bps ne peuvent pas être supprimés.

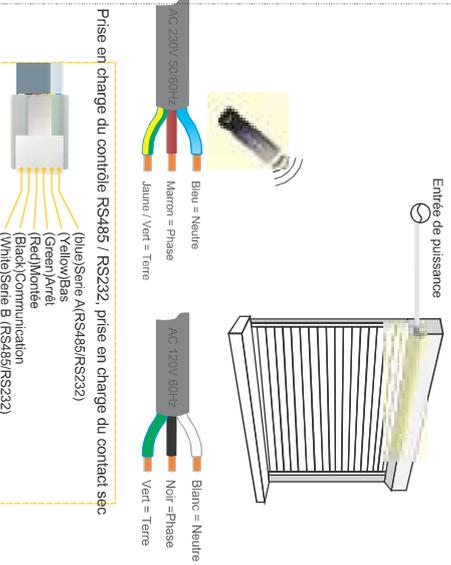
## Notice



## Installation et câblage

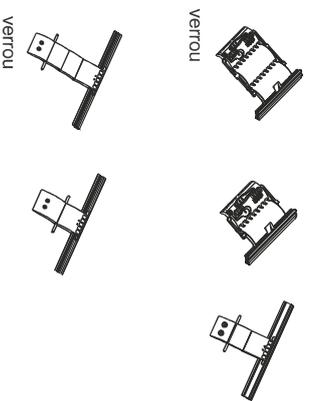
Veuillez vérifier la tension et le couple avant l'installation:  
Ce produit doit être installé et guidé par des professionnels pour éviter les dommages causés par une installation anormale, veuillez sélectionner un moteur qui correspond à la force de levage, le moteur ne peut pas être surchargé.  
Formule de capacité de charge: Capacité de charge (KG) \* Couple nominal (N.m) + Rayon du tube de rouleau (mm) \* 100  
Par exemple: rayon du tube de rouleau 60mm, couple nominal 10N.m, capacité de charge =  $10 (60 + 2) * 100 = 34\text{KGS}$

## Câblage



## Attention

Doit fonctionner avec une piste anti-poussée



## 7. Réglage de la sensibilité

(Remarque: s'il n'y a aucune action dans les 30 secondes, le moteur sortira du mode de réglage (n).)

### 1. Augmenter la sensibilité

Appuyez sur «HAUT+» et «BAS-» bouton pendant 5 s

Le moteur tourne et le vent du vent du moteur

Entrez en mode de réglage, puis appuyez sur le bouton «STOP+»

La sensibilité augmente un niveau

Appuyez sur le bouton «STOP+» pendant 2 secondes

Vous quittez le mode de réglage lorsque le moteur effectue un va et vient

Réglez la sensibilité, mais, le moteur tourne une fois, s'il ne fait pas, cela signifie que le réglage de la sensibilité a échoué

Entrez en mode de réglage, puis appuyez sur le bouton «BAS-»

La sensibilité diminue d'un niveau

Appuyez sur le bouton «STOP+» pendant 2 secondes

«STOP+» pendant 2 secondes

Appuyez sur le bouton «STOP+» pendant 2 secondes

Vous quittez le mode de réglage lorsque le moteur effectue un va et vient

### 8. Réglage manuel de la première limite

Appuyez sur le bouton «PROG-» de l'émetteur

Le moteur effectue un va et vient

Appuyez sur le bouton «HAUT+» pour régler la fin de course HAUTE

Appuyez sur le bouton «BAS-» pour régler la fin de course BASSE

Appuyez sur le bouton «PROG-» de l'émetteur lorsque la limite atteint la position souhaitée

Le moteur tourne une fois

Appuyez sur le bouton «PROG-» de l'émetteur lorsque la limite atteint la position souhaitée

Le moteur fait un va et vient une fois le réglage est maintenant fixé.

ou

Appuyez sur le bouton «HAUT+» pour régler la fin de course HAUTE

Appuyez sur le bouton «BAS-» pour régler la fin de course BASSE

Appuyez sur le bouton «PROG-» de l'émetteur lorsque la limite atteint la position souhaitée

Le moteur tourne une fois

Appuyez sur le bouton «PROG-» de l'émetteur lorsque la limite atteint la position souhaitée

Le moteur fait un va et vient une fois le réglage est maintenant fixé.

### 9. Position intermédiaire

(Remarque: s'il n'y a aucune action dans les 30 secondes, le moteur sortira automatiquement du mode de réglage des fins de courses

Appuyez sur le bouton «HAUT+» ou sur le bouton «BAS-» pour mettre votre volet en position intermédiaire souhaitée

Appuyez sur le bouton «PROG-» de l'émetteur lorsque la limite atteint la position souhaitée

Le moteur effectue un va et vient de confirmation du paramétrage

ou

Appuyez sur le bouton «HAUT+»

Appuyez sur le bouton «PROG-» de l'émetteur lorsque la limite atteint la position souhaitée

### 10. Ajustements des fins de courses

Faites tourner le moteur à la limite qui vous intéresse et appuyez sur le bouton «PROG+»

Le moteur effectue un va et vient

Entrez en mode de réglage, puis appuyez sur le bouton «STOP+»

Le moteur fait un va et vient une fois le réglage est maintenant fixé.

ou

Entrez en mode de réglage, puis appuyez sur le bouton «BAS-»

Le moteur fait un va et vient de confirmation

### 11. Effacement de la position intermédiaire

Appuyez sur le bouton «HAUT+» ou sur le bouton «BAS-» pour mettre votre volet en position intermédiaire souhaitée

ou

Lorsque le moteur tourne, la position limite doit être supprimée, appuyez sur le bouton «STOP+» pendant 7 s

Le moteur fait un va et vient de confirmation

### Explication supplémentaire

A) Il est possible de définir au maximum trois positions de fin de course différentes, les deux positions les plus éloignées étant appelées la position de fin de course HAUTE et BASSE, l'autre appelée la position de fin de course intermédiaire.

B. Lorsque la première position de limite est la position de limite HAUTE (comme illustration de droite), toutes les autres positions de limite ne peuvent être réglées qu'en dessous de cette position, la même chose, lorsque la première position limite BASSE toutes les autres positions limites ne peuvent être réglées qu'au-dessus de cette position.

C. Chaque position de limite peut être définie ou supprimée séparément (la première position de limite peut seulement être ajoutée mais ne peut pas être supprimée lorsque vous supprimez toutes les limites).

D. En mode de déplacement continu, appuyez 3s sur le bouton HAUT ou BAS sur l'émetteur, le moteur passera directement à la position limite HAUTE ou BASSE sans aucun arrêt à la limite intermédiaire.

## 12. Réglage automatique des limites HAUTE & BASSE

Avant de régler automatiquement la limite, DES VERROUS et DES BUTTES DE LAME FINALE doivent être installés.

1. VERROUS

Positionnement Buttes

- Buttes invisibles
- à placer aux extrémités de la lame finale
- à placer sur la lame finale

2.

Appuyez sur le bouton «PROG-» de l'émetteur

Entrez en mode de réglage, puis appuyez sur le bouton «HAUT+»

Move UP

Le moteur effectue un va et vient fin de course BAS programmé

Le moteur effectue un va et vient fin de course HAUT programmé

## 13. Réglage semi automatique des limites HAUTE & BASSE

Etape 1

Appuyez sur le bouton «HAUT+» 3s. Il s'arrête quand il rencontre un obstacle

Appuyez une fois sur le bouton «BAS-» Il descend d'environ 5 cm

Appuyez sur le bouton «HAUT+» 3s

Lorsque que le moteur a atteint son fin de course il effectuera un va et vient

Etape 2

Appuyez sur le bouton «BAS-» 3s des qu'il rencontre un obstacle

Appuyez une fois sur le bouton «HAUT+»

Montez d'environ 5 cm

Appuyez sur le bouton «BAS-» 3s

Lorsque que le moteur a atteint son fin de course il effectuera un va et vient

Move UP

Move Down

Continues Move UP

Continues Move DOWN

## Dépannage

Problème	Cause possible	Solution
1. Après la connexion électrique, le moteur ne fonctionne pas ou fonctionne lentement.	A. Connecté avec une mauvaise tension B. Surcharge C. Mauvaise installation	A. Passer à la tension correcte B. Choisissez le bon moteur couple C. Vérifiez l'installation de tous les accessoires
2. Le moteur s'arrête brusquement pendant le fonctionnement.	A. Entrez en mode de protection contre la surcharge B. Etendre	A. Le moteur revient automatiquement au fonctionnement normal après refroidissement. B. Vérifiez l'alimentation électrique
3. Le détecteur d'obstacle ne fonctionne pas	A. Les limites HAUTE & BASSE n'ont pas été définies. B. N'a pas utilisé l'adaptateur d'entraînement spécial pour le moteur de rebord	A. Assurez-vous que les limites supérieure et inférieure ont été définies. B. Installez l'adaptateur d'entraînement spécial pour le moteur de rebord
4. Le moteur monte automatiquement lorsqu'il devrait descendre.	A. Les lamelles ne sont pas fixées pendant le mouvement descendant et rebondissent lorsqu'elles rencontrent une résistance. B. Le moteur n'est pas installé horizontalement	A. Vérifiez s'il y a des objets dans la piste pendant le mouvement. B. Installez à nouveau horizontalement.