

**Associer la télécommande :**

Le moteur n'est pas alimenté.

Appuyer environ 5 secondes sur la touche « montée » (jusqu'à ce que la diode soit allumée fixe) tout en restant appuyé sur « montée ».

Alimenter le moteur. Le moteur fait un va et vient.

Relâcher la touche « montée »

Appuyer de nouveau sur « montée »

Le moteur valide l'information par un va et vient.

Opération terminée.

**Sensibilité de la détection d'obstacle :**

D'origine, la sensibilité est souvent réglée à "très sensible" ( niveau 3 sur 3, et nous avons dans quelques cas (rare, mais à préciser) , le moteur qui réagit à un obstacle et fait un retour alors qu'il n'y en a pas.

Dans ce cas, nous conseillons de baisser la sensibilité du moteur :

- Appuyer simultanément sur la touche MONTEE et DESCENTE plusieurs secondes jusqu' à ce que le moteur fasse un va et vient.

- Appuyer sur STOP et descente. Le moteur fait un va et vient pour confirmer l'ordre. (Vous avez baissé d'un cran sur 3, refaire une fois si nécessaire.)

- Appuyer sur la touche STOP pendant environ deux secondes, le moteur fait à nouveau un va et vient pour fermer cette programmation.

**Réglage des fins de course :**

Appuyer sur la touche « PROG » ( sous le capot de façade de la commande).

Le moteur fait un va-et-vient de validation.

Régler la butée haute (ou basse) avec les touches de manœuvre.

Lorsque le réglage convient, appuyer sur la touche « prog ».

Le moteur fait un va-et-vient de validation.

Régler la butée basse (ou haute) avec les touches de manœuvre.

Lorsque le réglage convient, appuyer sur la touche PROG.

Le moteur fait un va-et-vient de validation.

**Appuyez une nouvelle fois** sur PROG pour fermer le programme.

Le moteur fait un va-et-vient pour valider l'information.

C'est terminé.