

Quadro de Potência X Diâmetro do tubo = Peso levantado

A carga suportada pelo motor depende, tanto de sua potência, quanto do diâmetro do tubo a ser instalado seguindo a lógica: Maior Potência = Maior Carga suportada / Maior Diâmetro do tubo = Menor Carga suportada, conforme quadro a seguir:

Peso suportado (kg)		Diâmetro do tubo de instalação (mm)				
		40mm	50mm	60mm	70mm	80mm
Potência motor (N.m)	1N.m.	4kg				
	6N.m.	21kg	17 kg	14 kg	11 kg	8 kg
	10N.m.	35kg	28 kg	23 kg	18 kg	13 kg
	20N.m.		56 kg	45 kg	36 kg	26 kg
	40N.m.		112 kg	90 kg	73 kg	53 kg
	100N.m.				182 kg	133 kg

Verifique com seu fornecedor o cálculo do peso para o material a ser enrolado pelo motor, sempre se certifique que a potência do motor esteja de acordo com suas necessidades.

Nomenclatura

Exemplo:

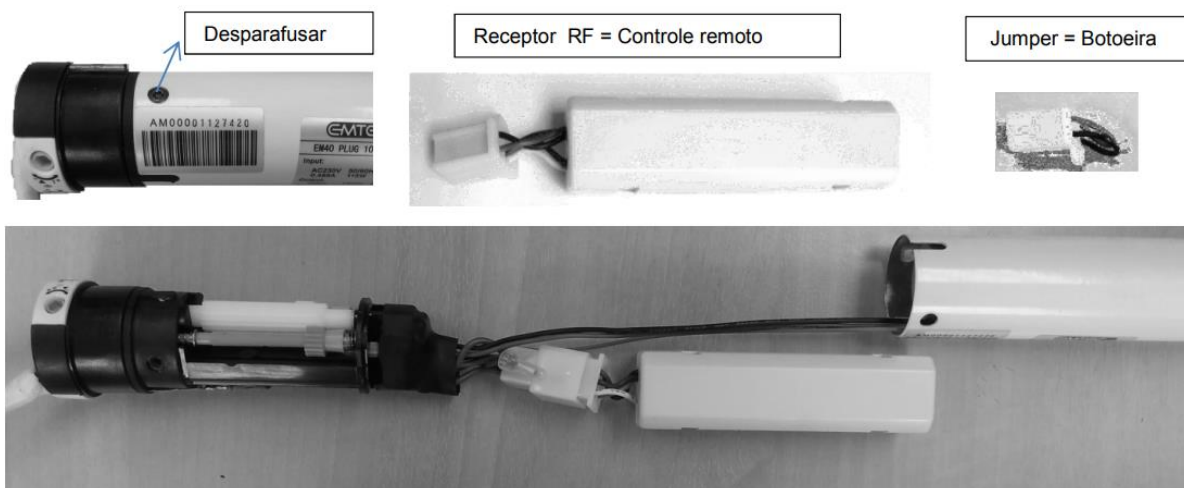
EM 40 – 10/14 – 120V

EM	Diâmetro do motor	Potencia N.m	Rotação RPM	Voltagem	Tipo de acionamento
EM	40	10	14	120V	RF

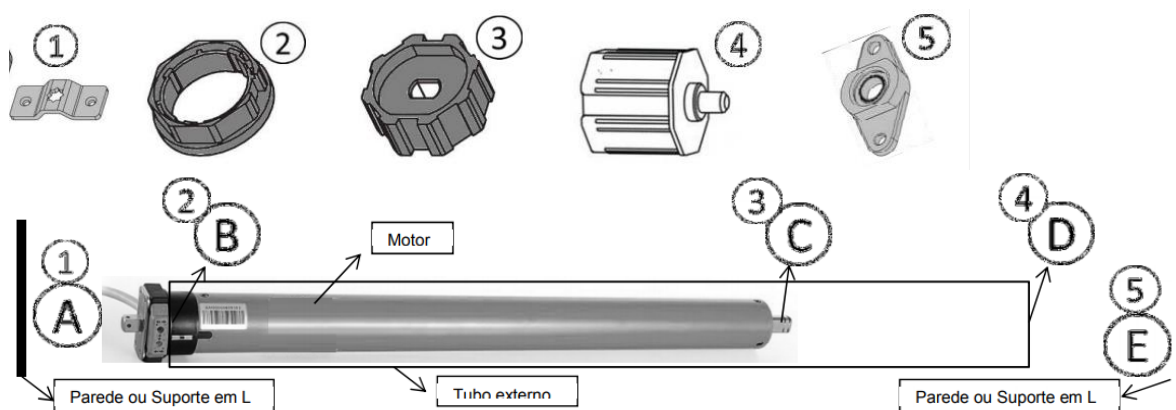
Sistema PLUG

Os motores EMTECO modelo PLUG podem ter seu tipo de acionamento modificado conforme necessidade. Caso necessite trocar o tipo de acionamento do seu motor, siga os procedimentos abaixo:

- 1- Retire os parafusos que prendem a cabeça do motor ao tubo;
- 2- Puxe a cabeça do motor, até que o sistema do PLUG esteja visível;
- 3- Plugue o dispositivo desejado (Jumper ou Receptor RF);
- 4- Insira primeiramente os fios e cuidadosamente encaixe a cabeça do motor em seu local de origem;
- 5- Parafuse novamente os parafusos que prendem a cabeça do motor ao tubo.



Acessórios para instalação:



1. Suporte do motor – Formato varia de acordo com o tipo de motor. Aplicado na região (A) (parede ou suporte em L)
2. Coroa – Formato externo varia de acordo com tubo de instalação. Aplicado na região (B) do motor
3. Adaptador de curso – Formato externo varia de acordo com tubo de instalação. Aplicado na região (C) do motor.
4. Ponteira – Formato externo varia de acordo com tubo de instalação. Aplicado na região (D) do tubo utilizado.
5. Suporte da ponteira – Formato varia de acordo com pino da ponteira. Aplicado na região (E) (parede ou suporte em L)

Ordem de instalação dos acessórios

- (1)(A) Fixar Suporte do motor na Parede lateral A;
- (5)(E) Fixar Suporte da ponteira na Parede lateral E;
- (2)(B) Encaixar Coroa na área (B) do motor;
- (3)(C) Encaixar e travar Adaptador de curso na ponta do motor (C);
- (4)(D) Encaixar Ponteira na extremidade do tubo utilizado;

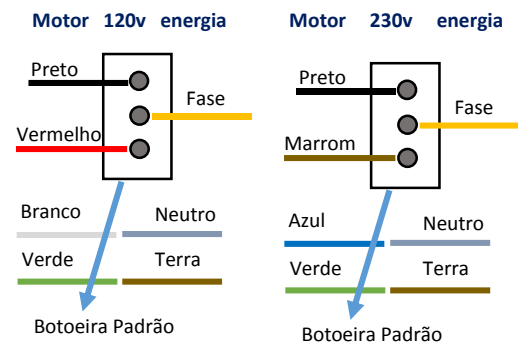
- Inserir motor no tubo utilizado;
- Encaixar e travar cabeça do motor no Suporte do motor;
- Encaixar e travar Ponteira no Suporte da ponteira.

Ligação dos fios modelos PLUG

RF - Controle remoto (receptor interno)

120v		230v	
Motor	Motor	Energia	Motor
Branco	Neutro	Azul	Neutro
Preto	Fase	Preto	Fase
Vermelho	Não conectar	Marrom	Não conectar
Verde	Terra	Verde	Terra

B – Botoeira (jumper interno)



Programação do Controle remoto (modelos RF)

Programação inicial

- 1- Motor desligado;
- 2- Pressionar o botão “SUBIR” até o LED permanecer aceso;
- 3- Ainda com o botão “SUBIR” pressionado, ligar o motor (motor apitará ou realizará um movimento);
- 4- Enquanto o motor estiver apitando (ou movimentar), soltar o botão “SUBIR” e apertá-lo novamente em seguida.

Mudando a rotação do motor

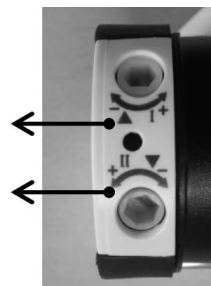
- 1- Motor ligado;
- 2- Pressionar botão “PARAR” por 5 segundos, até o motor começar a apitar ou movimentará;
- 3- Enquanto o motor estiver apitando, solte o botão de “PARAR” e pressione o botão “DESCER”.

Regulando limite de parada (PLUG)

A regulagem dos limites de parada é feita através das roscas que se encontram na cabeça do motor. As setas indicam a qual direção de rotação cada rosca é correspondente, e o qual sentido diminui ou aumenta o curso do motor, conforme imagem ao lado:

Seta indica sentido de rotação

Sinal + e - indicam aumentar ou diminuir curso do motor, mais ou menos voltas.



Essas configurações podem mudar de acordo com o tipo de motor.

É necessário encontrar um primeiro ponto de parada (inferior ou superior).

Dica:

Persianas externas (esquadrias): Encaixe o motor na caixa da janela e antes de fixar as palhetas no tubo octogonal, movimente o motor para baixo, deixando que ele gire livremente até parar sozinho. Somente depois disso fixe as palhetas no tubo, assim o limite inferior estará previamente regulado. (Ir direto para passo 5).

Após encaixar motor nos suportes laterais, supondo que o tecido esteja totalmente enrolado no tubo*:

*Caso o tecido esteja desenrolado, inverta a ordem dos sentidos de DESCER – SUBIR, para SUBIR – DESCER.

- 1- Identifique a rosca correspondente ao sentido de rotação para “DESCER”
- 2- Gire a rosca da direção “DESCER” em torno de 10 voltas para o sentido “-“
- 3- Com o controle remoto ou botoeira, acione o motor para “DESCER”*, fique atento, caso o motor não pare automaticamente até uma distância segura do limite inferior, pare o motor através da botoeira ou controle remoto e movimente o novamente para cima e pare. Repita os passos 4 e 5, até que o motor pare automaticamente enquanto estiver descendo. *Caso o motor não movimente com o comando “DESCER”, execute o passo 4.
- 4- Quando o motor parar automaticamente, gire a rosca da direção “DESCER” para o sentido “+”, o motor irá movimentar por toque. Ao atingir a altura desejada cesse a regulagem
- 5- Identifique a rosca correspondente ao sentido de rotação para “SUBIR”
- 6- Gire a rosca da direção “SUBIR” em torno de 10 voltas para o sentido “-“
- 7- Com o controle remoto ou botoeira, acione o motor para “SUBIR”*, fique atento, caso o motor não pare automaticamente até uma distância segura do limite superior, pare o motor através da botoeira ou controle remoto e movimente o novamente para baixo, até o limite inferior. Repita os passos 6 e 7, até que o motor pare automaticamente enquanto estiver subindo. *Caso o motor não movimente com o comando SUBIR, execute o passo 8.
- 8- Quando o motor parar automaticamente, gire a rosca da direção SUBIR para o sentido “+”, o motor irá movimentar por toque. Ao atingir a altura desejada cesse a regulagem.

Regulando limite de parada para motores eletrônicos

Primeiro ponto de parada (SUPERIOR):

- 1- Motor ligado;
- 2- Após “**Programação inicial**”, posicione a persiana no centro;
- 3- Pressione o botão de “**Regulagem**” 1 vez (motor vai movimentar);
- 4- Pressione o botão de “**SUBIR**” e pare na altura desejada (depois de acionado o botão de subir poderá ser usado outros comandos para encontrar o limite desejado, parar, descer e subir novamente);
- 5- Com a persiana na altura desejada, pressione o botão de “**Regulagem**” 1 vez (motor vai movimentar) – Concluído.

Segundo ponto de parada (INFERIOR):

- 1- Concluída a regulagem do limite superior, movimente a persiana para o ponto inferior;
- 2- Com o motor no limite inferior desejado, pressione o botão de “Regulagem” 1 vez (motor vai movimentar), logo em seguida pressione novamente o botão de “Regulagem” (motor vai movimentar) – Concluído.

Posterior regulagem de ponto de parada já definido:

- 1- Posicione o motor no ponto de parada a ser regulado;
- 2- Pressione o botão de “Regulagem” 1 vez (motor vai movimentar);
- 3- Reposicione o motor para o novo ponto de parada desejado utilizando os comandos 4- Com o motor na nova posição desejada, pressione o botão de “Regulagem” 1 vez (motor vai movimentar) – Concluído.

Desprogramando todos os acionamentos e os pontos de parada:

- 1- Motor ligado;
- 2- Pressionar botão “PARAR” por 5s, até o motor começar a apitar;
- 3- Enquanto o motor estiver apitando, solte o botão de “PARAR” e pressione o botão de “Regulagem” por 8s, até que o motor realize 2 movimentos consecutivos.

Comandos opcionais do controle remoto:

Adicionando controle extra

- 1- Motor ligado;
- 2- Pressionar botão “PARAR” por 5s, do controle já regulado, até o motor começar a apitar;
- 3- Enquanto o motor estiver apitando, solte o botão de “PARAR” do controle já regulado e pressionar o botão “SUBIR” do novo controle.



Movimento por toque curto

- 1- Motor ligado;
- 2- Pressionar botão “PARAR” por 5s, até o motor começar a apitar;
- 3- Enquanto o motor estiver apitando, solte o botão de “PARAR” e pressione novamente o botão “PARAR”.

Desprogramando controle remoto

- 1- Motor ligado;
- 2- Pressionar botão “PARAR” por 5s, até o motor começar a apitar;
- 3- Enquanto o motor estiver apitando, solte o botão de “PARAR” e pressione o botão de “Regulagem”, que se encontra atrás do controle.

