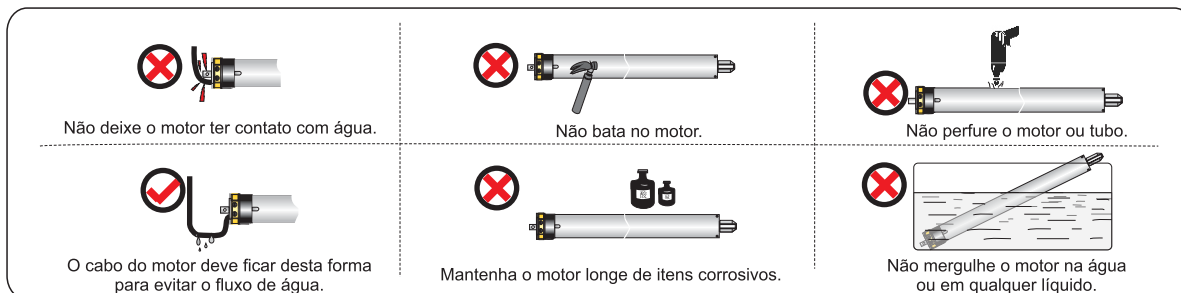


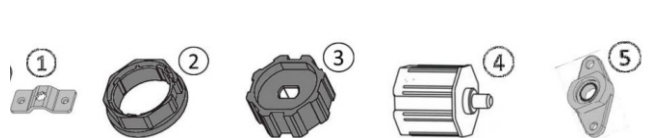


- Aplicado para motor de cortinas rolo, toldos motorizados, telas de projeção motorizadas e persianas integradas;
- Composto por 5 partes: estator e rotor / freio / caixa de engrenagens planetárias, interruptor de limite, rádio integrado, receptor (frequência: 433.92 MHz);
- Tamanho pequeno, leve, posicionamento preciso, fácil instalação;
- O motor tem função de auto-proteção contra alta temperatura, ele irá parar de funcionar quando o tempo de trabalho contínuo atingir entre 4-6 minutos e a temperatura do tubo for acima de 110°C, o motor irá parar de funcionar por volta de 3-10 minutos e funcionará corretamente quando estiver esfriado.

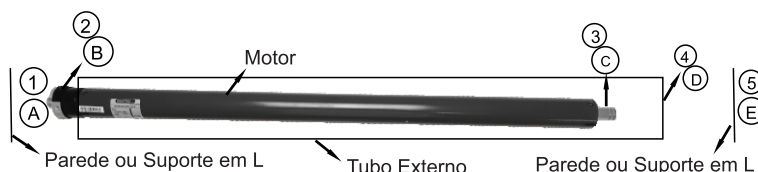
## Alerta:



**Acessórios para instalação:** Os modelos dos acessórios variam de acordo com o motor e o tubo. \*(Img. Ilustrativa)



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

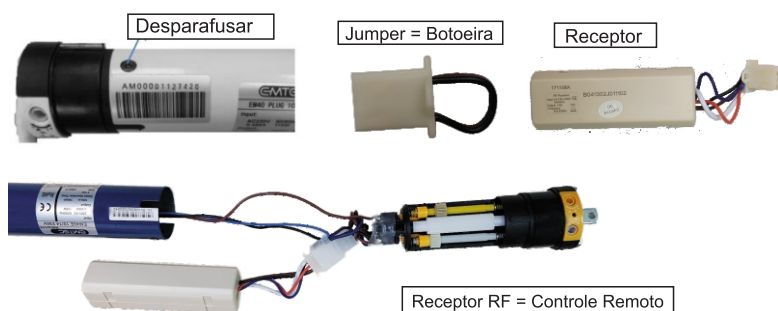


- 1A:** Fixar o Suporte do Motor na Parede Lateral A;  
**5E:** Fixar o Suporte da Ponteira na Parede Lateral E;  
**2B:** Encaixar Coroa na área (B) do motor;  
**3C:** Encaixar e travar o Adaptador de Curso na ponta do motor C;  
**4D:** Encaixar a Ponteira na extremidade do tubo utilizado; Inserir motor no tubo;  
 - Encaixar e travar a Cabeça do Motor no Suporte do Motor;  
 - Encaixar e travar a Ponteira no Suporte da Ponteira.

## 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 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.



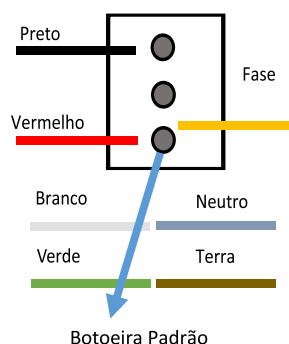
## Ligação dos fios modelos Plug

RF - Controle remoto (receptor interno)

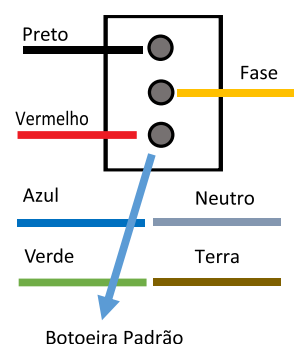
| 120v     |              | 230v     |              |
|----------|--------------|----------|--------------|
| Fio      | Energia      | Fio      | Energia      |
| Branco   | Neutro       | Azul     | Fase         |
| Preto    | Fase         | Preto    | Fase         |
| Vermelho | Não conectar | Vermelho | Não conectar |
| Verde    | Terra        | Verde    | Terra        |

### B - Botoeira (jumper interno)

#### Instalação 120v



#### Instalação 230v

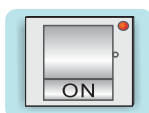


# Configuração

## Programação Inicial



Com o motor desligado, aperte e segure o **botão de subir** até o LED permanecer aceso.



Ligue o Motor.



O motor se movimentará 1 vez, então **solte o botão de subir**.



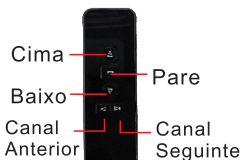
Pressione o **botão de subir**.



O motor se movimentará 1 vez, programado.

## Instruções para regulagem

### FRENTE

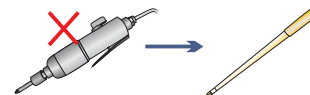


### VERSO



Girando para - "**SENTIDO HORÁRIO**", diminui o curso do motor.

Girando para + "**SENTIDO ANTI-HORÁRIO**", aumenta o curso do motor.



Não utilize a chave de fenda elétrica/normal, apenas a **Chave de Limite**.

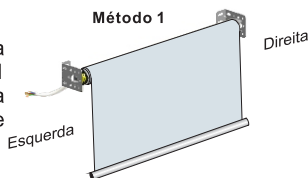
## Regulando limite de parada (Plug)

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

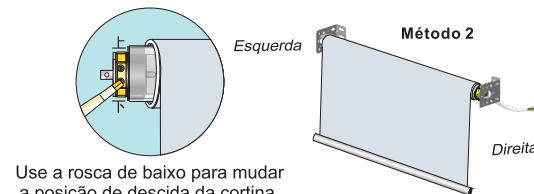
**DICA: Persianas externas (esquadrias):** Encaixe o motor na caixa da janela e antes de fixar as palhetas no tubo octogonal, movimente o motor para baixo, deixando que ele gire livremente até parar sozinho. Somente depois disso, fixe as palhetas no tubo, assim o limite inferior estará previamente regulado.

### 1º e 2º Modo de Instalação do Motor

Ajustando os limites de parada quando o modo de instalação for 1 ou 2. A cabeça do motor para direita ou esquerda, o movimento de rotação da cortina será para frente.

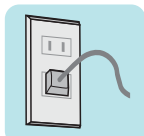


Use a rosca de cima para mudar a posição de subida da cortina.



Use a rosca de baixo para mudar a posição de descida da cortina.

## Regulando o Limite de Subida

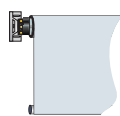


Ligue o Motor

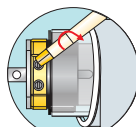


Pressione **SUBIR**

Observe se a cortina vai parar automaticamente em algum ponto intermediário, caso contrário, use o botão **PAUSE** do controle remoto para parar 30cm abaixo do limite de subida.



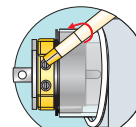
Se a cortina não parar automaticamente, pare-a 30cm abaixo do limite de subida.



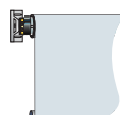
Gire a rosca superior em 30 voltas no sentido horário (para parafusar). O objetivo deste passo é que o botão **SUBIR** pare de responder.



Pressione **SUBIR**, caso o motor movimente. Pressione **PARAR** rapidamente e repita o passo anterior.



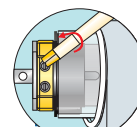
Pressione **SUBIR**, caso o motor não responda. Gire a rosca superior sentido anti-horário (para desaparafusar), até o motor movimentar conforme a rosca for desaparafusada. Pare de girar quando o motor atingir o limite desejado.



Se a cortina parar automaticamente em um ponto intermediário.

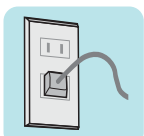


Pressione **SUBIR**, caso o motor não responda.



Gire a rosca superior sentido anti-horário (para desaparafusar), até o motor movimentar conforme a rosca for desaparafusada. Pare de girar quando o motor atingir o limite desejado.

## Regulando o Limite de Descida

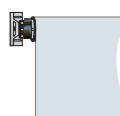


Ligue o Motor

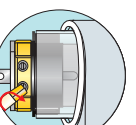


Pressione **DESCER**

Observe se a cortina vai parar automaticamente em algum ponto intermediário, caso contrário, use o botão **PAUSE** do controle remoto para parar 30cm acima do limite da subida.



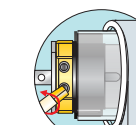
Se a cortina não parar automaticamente, pare-a 30cm acima do limite de descida.



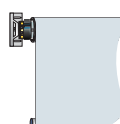
Gire a rosca inferior em 30 voltas no sentido horário (para parafusar). O objetivo deste passo é que o botão **DESCER** pare de responder.



Pressione **DESCER**, caso o motor movimente. Pressione **PARAR** rapidamente e repita o passo anterior.



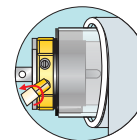
Pressione **DESCER**, caso o motor não responda. Gire a rosca inferior sentido anti-horário (para desaparafusar), até o motor movimentar conforme a rosca for desaparafusada. Pare de girar quando o motor atingir o limite desejado.



Se a cortina parar automaticamente em um ponto intermediário.



Pressione **DESCER**, caso o motor não responda.

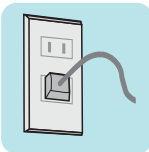


Gire a rosca inferior sentido anti-horário (para desaparafusar), até o motor movimentar conforme a rosca for desaparafusada. Pare de girar quando o motor atingir o limite desejado.

### 3° e 4° Modo de Instalação do Motor

Ajustando os limites de parada quando o modo de instalação for 3 ou 4. A cabeça do motor para direita ou esquerda, o movimento de rotação da cortina será por trás do tubo.

#### Regulando limite de subida

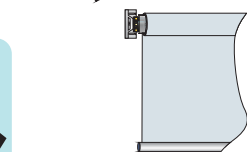
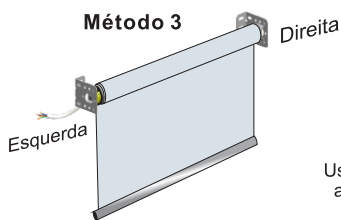


Ligue o Motor

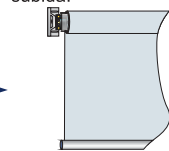


Pressione **SUBIR**

Observe se a cortina vai parar automaticamente em algum ponto intermediário, caso contrário use o botão **PAUSE** do controle remoto para **PARAR** 30cm abaixo do limite de subida.

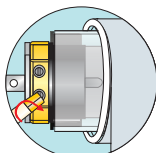


Se a cortina não parar automaticamente, pare a 30cm abaixo do limite de subida.



Se a cortina parar automaticamente em um ponto intermediário.

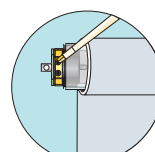
Use a rosca de baixo para ajustar a posição de subida da cortina.



Gire a rosca inferior em 30 voltas sentido horário (para parafusar). O objetivo deste passo é que o botão **SUBIR** pare de responder.



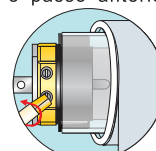
Pressione **SUBIR**, caso o motor não responda.



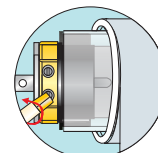
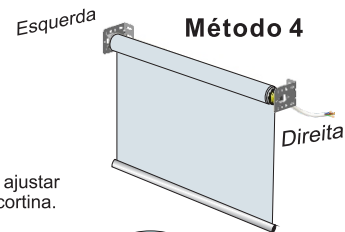
Use a rosca de cima para ajustar a posição de descida da cortina.



Pressione **SUBIR**, caso o motor movimente, pressione **PARAR** rapidamente e repita o passo anterior.

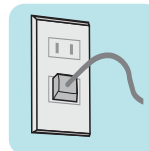


Gire a rosca inferior sentido anti-horário (para desparafusar), até o motor movimentar conforme a rosca for desparafusada. Pare de girar quando o motor atingir o limite desejado.



Pressione **SUBIR**, caso o motor não responda, gire a rosca inferior sentido anti-horário (para desparafusar), até o motor movimentar conforme a rosca for desparafusada. Pare de girar quando o motor atingir o limite desejado.

#### Regulando limite de descida

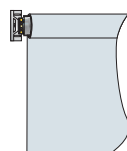


Ligue o Motor

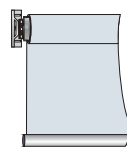


Pressione **DESCER**

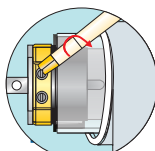
Observe se a cortina vai parar automaticamente em algum ponto intermediário, caso contrário use o botão **PAUSE** do controle remoto para **PARAR** 30cm do limite de descida.



Se a cortina não parar automaticamente, pare a 30cm acima do limite de descida.



Se a cortina parar automaticamente em um ponto intermediário.



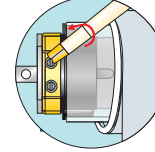
Gire a rosca superior em 30 voltas sentido horário (para parafusar). O objetivo deste passo é que o botão **DESCER** pare de responder.



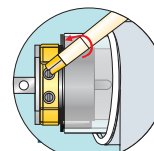
Pressione **DESCER**, caso o motor não responda.



Pressione **DESCER**, caso o motor movimente. Pressione **PARAR** rapidamente e repita o passo anterior.



Gire a rosca superior sentido anti-horário (para desparafusar), até o motor movimentar conforme a rosca for desparafusada. Pare de girar quando o motor atingir o limite desejado.



Pressione **DESCER**, caso o motor não responda. Gire a rosca superior sentido anti-horário (para desparafusar), até o motor movimentar conforme a rosca for desparafusada. Pare de girar quando o motor atingir o limite desejado.

## Comandos Opcionais do Controle Remoto

### 2. Acionando Controle Extra



No controle já programado aperte o botão **PARAR** até o motor se movimentar.



Pressione o botão **SUBIR** no novo controle.



### 3. Deletando um/todos os códigos.



Pressione o botão **PARAR** por 5 segundos, até o motor fazer um movimento, então solte o botão.



Pressione **PROG** por 1 segundo.



O motor se movimentará 1 vez, o cód. único foi excluído.



Pressione **PARAR** por 5 segundos até o motor fazer um movimento, solte o botão.



Mantenha pressionado por 7 segundos, o motor se movimentará por 2 vezes, todos os códs foram deletados.

### 4. Mudando a Direção



Pressionar **PARAR** por 5 segundos até o motor fazer um movimento, **SOLTE** o botão.

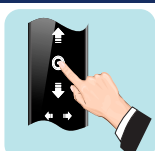


Dentro de 10 segundos, pressione **DESCER**.



O motor se movimentará uma vez alterado.

### 5. Movimento Curto/Movimento Contínuo



Pressionar **PARAR** por 5 segundos até o motor fazer um movimento, solte o botão.



Dentro de 10 segundos, pressione **PARAR**.

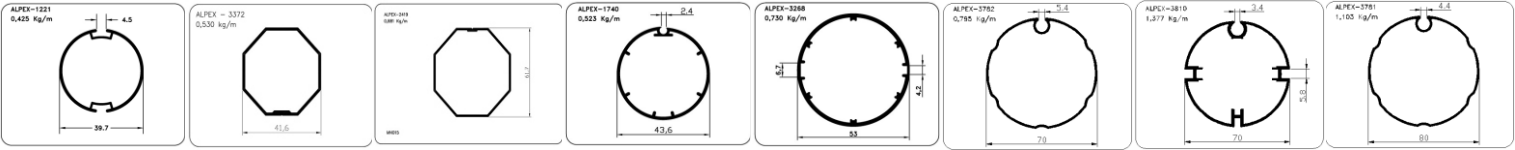


O motor se movimentará uma vez, pronto.

Tabela 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:

Tubo com acessórios disponíveis • Referência dos tubos da fabricante ALPEX



| N.m. x Tubo = Peso levantado (KG) | 38mm (1221) | OCT40mm (3372) | OCT60mm (2419) | 43mm (1740) | 53mm (3268) | 70mm (3782) | 80mm (3781) |
|-----------------------------------|-------------|----------------|----------------|-------------|-------------|-------------|-------------|
| 1 N.m. (bateria)                  | 5kg         |                |                |             |             |             |             |
| 1.2 N.m.                          | 5kg         |                |                |             |             |             |             |
| 6 N.m.                            |             | 14kg           | 14kg           | 19kg        | 16kg        | 12kg        |             |
| 10 N.m.                           |             | 23kg           | 23kg           | 32kg        | 26kg        | 20kg        |             |
| 20 N.m.                           |             |                | 45kg           |             | 52kg        | 40kg        | 35kg        |
| 40 N.m.                           |             |                | 90kg           |             | 104kg       | 80kg        | 70kg        |
| 50 N.m.                           |             |                | 115kg          |             | 130kg       | 100kg       | 87kg        |
| 100 N.m.                          |             |                |                |             |             |             | 175kg       |

Nomenclatura

Todos os motores EMTECO possuem um código de nomenclatura no qual é possível verificar modelo do motor, RPM, voltagem e o tipo de acionamento. Essas informações facilitam a identificação do motor. Conforme o exemplo:

\* Exemplo: 6281R

| Potência em N.m. | RPM | Voltagem             | Tipo de Acionamento                 |
|------------------|-----|----------------------|-------------------------------------|
| 6                | 28  | 1 = 120v<br>2 = 230v | R = controle remoto<br>P = Botoeira |

|   |      |
|---|------|
| <b>EMTECO</b><br>SEMPRE EM MOVIMENTO<br>WWW.EMTECOMOTORES.COM.BR  |      |
| <b>6281R</b>  |      |
| Input:<br>AC120V 60Hz<br>1.1A 130W  | RoHS |
| Output:<br>6N.m 28rpm<br>Rated Operation Time:<br>4 min<br>IP44 Class H   |      |
| Automatizador de persianas,<br>cortinas e toldos.<br>Desenvolvido no Brasil, produzido<br>na China, com qualidade A-OK. |      |

Pesos de Persianas

- LÂMINAS ALUMÍNIO - Altura \* Largura \* 3,5  
LÂMINAS PVC - Altura \* Largura \* 4,5  
TECIDO - Altura \* Largura \* 0,5

\* 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.

Altura máxima do funcionamento dos motores

| Motor | Velocidade | Nº DE VOLTAS ATÉ O AQUECIMENTO | 40mm | 60mm | 43mm | 53mm | 70mm | 80mm |
|-------|------------|--------------------------------|------|------|------|------|------|------|
| 6Nm   | 28rpm      | 30                             | 5M   | 7M   | 5M   | 6M   | 7M   | 8M   |
| 10Nm  | 14rpm      | 30                             | 5M   | 7M   | 5M   | 6M   | 7M   | 8M   |
| 20Nm  | 17rpm      | 50                             |      | 8M   |      | 7M   | 9M   | 10M  |
| 40Nm  | 12rpm      | 50                             |      | 5M   |      | 5M   | 6M   | 7M   |

\*A tabela acima leva em consideração que cada motor realizará pelo menos uma abertura e um fechamento completo em sua medida máxima. Mas a autonomia de abertura e fechamento dos motores varia conforme o tubo, o RPM e a quantidade máxima de voltas até o aquecimento.\*

Ligação do Receptor Externo

| 110v    |          |          |
|---------|----------|----------|
| Energia | Receptor | Motor    |
| Neutro  | Laranja  | Branco   |
| Fase    | Azul     |          |
|         | Preto    | Preto    |
|         | Marrom   | Vermelho |
| Terra   |          | Verde    |
|         | Branco   | Não liga |
| 220v    |          |          |
| Energia | Receptor | Motor    |
| Fase    | Laranja  | Azul     |
| Fase    | Azul     |          |
|         | Preto    | Preto    |
|         | Marrom   | Marrom   |
| Terra   |          | Verde    |
|         | Branco   | Não liga |

Diagnósticos e soluções

| Sintoma da falha   | Possíveis causas  | Soluções  |
|--|---|---|
| Motor não liga   | a . Não foi feito a configuração correta<br>b . Sistema de regulagem do motor está travado no final de curso (desliga a corrente elétrica)                                | a . Fazer configuração corretamente<br>b . Girar 50 voltas para o sentido "+" (sentido anti-horário) nas duas roscas que se encontram na cabeça do motor  |
| Motor não para de girar (sem fim de curso)   | a . Motor fora do tubo (na bancada)<br>b . Regulagem de forma equivocada  | a . Fazer regulagem com o motor encaixado no tubo<br>b . Descobrir quais roscas controlam a subida e a descida, girar para "+" ou "-" conforme necessidade. (Verificar regular limite)                |
| Controle acionando mais de um motor ao mesmo tempo ou motor sendo acionado por controles diferentes. | a . Configuração de forma equivocada  | a. Desconfigurar os motores e reconfigurar cada motor individualmente. Depois de configurado deixar o motor desligado da rede elétrica para configurar o próximo motor.(Verificar comandos opcionais) |
| Motor com barulho  | a . Ligação na tensão errada<br>b . Instalação de acessórios de forma inadequada  | a . Verificar a tensão correta<br>b . Verificar a maneira que os acessórios foram instalados  |
| Apertando o botão de subida, o motor desce   | a . Conexão errada dos fios<br>b . Configuração no controle remoto  | a . Trocar a posição dos fios na botoeira<br>b . Configurar controle para inverter a rotação (verificar comandos opcionais)   |
| Motor com giro somente para um lado  | a . Quando botoeira, apenas um fio responsável pela direção esta ligado<br>b . Sistema de regulagem do motor está travado no final de curso (desliga a corrente elétrica) | a . Verificar a correta ligação dos fios do sistema de botoeira.<br>b . Girar 50 voltas para o sentido "+" (sentido anti-horário) nas duas roscas que se encontram na cabeça do motor                 |
| Motor para de funcionar após certo período de tempo  | a . Superaquecimento do motor ( 4 minutos de uso contínuo)  | a . Motor voltará a funcionar depois de 20 minutos de resfriamento  |
| Apertando o botão de subida ou descida, o motor só movimentava uma vez                               | a . Configuração de controle de movimento por toque curto   | a . Configurar controle de movimento por toque curto para movimento contínuo (verificar comandos opcionais )  |
| Controle não aciona motor  | a . Bateria do controle sem carga   | a .Trocar a bateria do controle   |