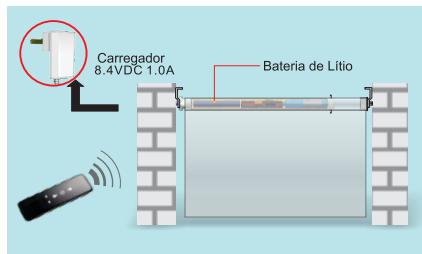




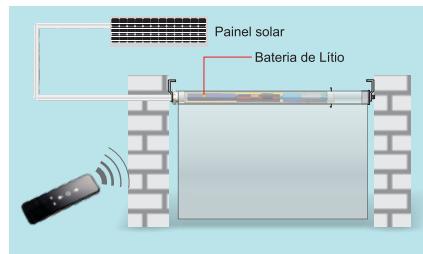
II . Aplicações

· Aplicação 1: bateria de lítio



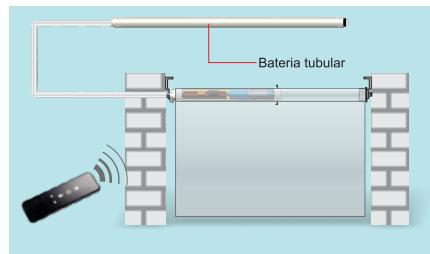
· Por favor, retire o carregador da bateria depois de 4 horas com a carga totalmente carregada.

· Aplicação 2: energia do painel solar



· Em dias ensolarados ele leva 2 dias para ficar com a carga completamente carregada.

· Aplicação 3: bateria tubular

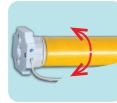


III . Operação

1. Programação



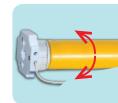
Pressione PORG por 1's até o motor girar.



Motor girar uma vez



Pressione o botão de subir



Motor gira mais 1 vez e a programação terá terminado

2. Alternando a direção



Pressione o botão de parada durante 5's até o motor girar.



Motor girar uma vez



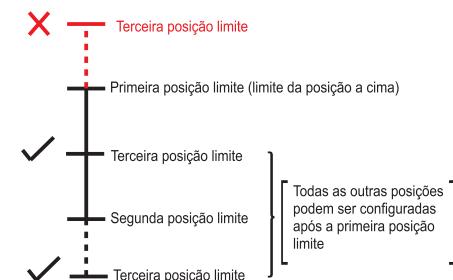
Pressione o botão de descida



Motor gira e a direção terá sido alterada

3. Configuração de limite de posição

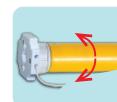
- No máximo 6 posições diferentes de limite podem ser definidas, as 2 posições mais distantes são chamadas de "subida e descida", as outras posições são chamadas de limite médio;
- Quando a primeira posição de subida for definida, todas as outras posições devem estar abaixo dela, assim como quando for definido o limite de descida todas as outras posições devem estar acima dela;
- Cada posição pode ser definida ou excluída separadamente (a primeira posição não pode ser excluída separadamente, mas pode ser configurada separadamente. Ela só pode ser excluída ao excluir todas as outras posições.);
- O motor para na próxima posição limite após aceitar o comando de subida ou descida. Quando atinge a posição limite subida o botão de subida não funcionará, assim como quando atingir o limite de descida o botão de descida não funcionará;
- Pressione o botão para cima/ baixo duas vezes no controle , o motor irá para a posição de limite de subida ou descida sem parada no limite do meio;



4. Configuração da primeira posição de limite



Pressione o botão do controle programado por 1's



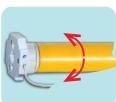
O motor gira uma vez limite de preparação do cenário



Pressione para cima ajustando o motor para a posição esperada para definir o limite de subida, ou pressione para baixo para definir o limite de descida



Pressione por 1's para salvar a configuração



Motor gira uma vez e a configuração de limite estará completa

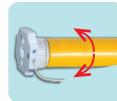
5. Configuração da segunda posição limite (Observação: use esse mesmo procedimento para adicionar até mais 4 pontos de parada)



Mova o motor até a posição escolhida



Pressione PROG. por 1's



Motor gira uma vez para entrar no modo de preparação



Pressione PROG por 1's para salvar o limite da posição



Motor gira uma vez e a configuração de limite estará completa

6. Limite de ajuste fino da oposição



Quando o motor estiver na posição esperada para o ajuste fino pressione PROG 1 para voltar à condição de configuração



O movimento do motor entra 1 vez na preparação de configuração



Ajuste para a posição esperada e pressione STOP



Pressione PROG por 1's para manter a posição limite



Movimentação do motor 1 vez e a configuração de limite é concluída

7. Deletando limite de posição



Quando o motor estiver na posição limite que precisa ser excluída. Pressione PROG por 7's



O movimento do motor entra 1 vez na preparação da configuração



O motor entra em movimento 7's, o limite de posição definido é deletado

8. Movimento Curto / Movimento Contínuo



Pressionar botão PARAR por 5's, até o motor fazer um movimento, solte o botão de PARAR e pressione



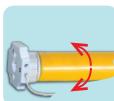
Movimentação do motor 1 vez, movimento de ponto ou movimento contínuo convertido

Obs: Motor tem toque curto como padrão de fábrica, só é possível fazer a alteração para o movimento contínua após a configuração dos pontos superiores e inferiores.

9. Adicionando novo controle



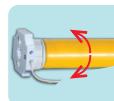
Pressione o botão de parada por 5's



O movimento do motor entra uma vez na preparação da configuração



Pressione para cima no novo controle remoto

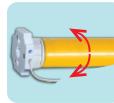


Movimentação do motor 1 vez e o procedimento está concluído

10. Exclua a memória de um único canal



Aperte e segure o botão de parada até o motor fazer um movimento. Aperte uma única vez no botão PROG.



O movimento do motor entra em movimento por 7's, único código excluído

11. Deletar todas as memórias (depois de excluir o motor voltará para versão de fábrica)

Método 1



Pressione o botão do motor por 7's



Motor gira por 1's



Motor gira 2 vezes por 7's,todas as memórias serão apagadas

Método 2



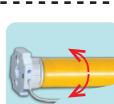
Pressione o botão de parada do transmissor por 5's



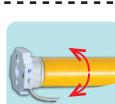
Motor gira 1 vez



Pressione o botão de trás por 7's



Motor gira 1 vez



Motor gira 2 vezes por 7's todas as memórias serão apagadas

IV. Resolução de problemas

Itens	Sintoma da falha	Possíveis causas	Soluções
1	Motor não liga.	a. Não foi feito a configuração correta.	a. Fazer configuração corretamente.
2	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 motor desligado da rede elétrica para configurar o próximo motor.
3	Motor com barulho.	a. Ligação na tensão errada. b. Instalação de acessórios de forma inadequada.	a. Verificar a tensão correta. b. Verificar a maneira que os acessórios foram instalados.
4	Apertando o botão de subida, o motor desce.	a. Configuração no controle remoto.	a. Configurar controle para inverter a rotação.
5	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.
6	Apertando o botão de subida ou descida motor só movimenta uma vez.	a. Configuração de controle de movimento por toque curto.	a. Configurar controle de movimento por toque curto para movimento contínuo.
7	Controle não aciona motor.	a. Bateria do controle sem carga.	a. Trocar a bateria do controle.