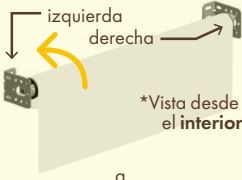








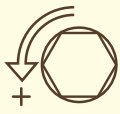




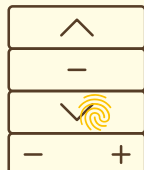

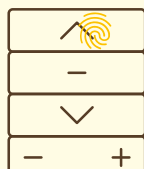


\*La función de los tornillos de regulación no cambia si el cabezal queda a la derecha o a la izquierda. Si cambia cuando hablamos de enrollamiento exterior (enrolla hacia fuera) o enrollamiento interior (enrolla hacia dentro).

## ajustar límites inferior y superior

	1	2	3	4
<p><b>enrollamiento exterior</b></p>  <p style="text-align: right; font-size: small;">*Vista desde el interior</p> <p style="text-align: center;">a</p> <p>Ajustar el <b>tornillo superior</b> para modificar el límite superior.</p>  <p style="text-align: center;">b</p> <p>Ajustar el <b>tornillo inferior</b> para modificar el límite inferior.</p> 	<p><b>configurar límite inferior cuando, por defecto, está por debajo de la posición deseada</b></p> <p style="text-align: center;">1.1</p> <p>Antes de unir la persiana al eje, pulsar la tecla "bajar" hasta que el motor se detenga.</p>  <p style="text-align: center;">1.2</p> <p>Unir la persiana con el eje mediante los flejes.</p> <p><b>*Vemos que la posición del límite inferior está por debajo de lo deseado.</b></p> <p style="text-align: center;">1.3</p> <p>Pulsar la tecla "subir".</p>  <p style="text-align: center;">1.4</p> <p>Girar el tornillo del motor hacia la dirección "-" en sentido horario hasta lograr la posición del límite inferior deseada.</p>  <p style="text-align: center;">1.5</p> <p>Pulsar la tecla "bajar" para comprobar la posición. Si sigue por debajo de lo deseado, volver al paso anterior (1.4). Si está por encima, ir al paso 2.3.</p> 	<p><b>configurar límite inferior cuando, por defecto, está por encima de la posición deseada</b></p> <p style="text-align: center;">2.1</p> <p>Antes de unir la persiana al eje, pulsar la tecla "bajar" hasta que el motor se detenga.</p>  <p style="text-align: center;">2.2</p> <p>Unir la persiana con el eje mediante los flejes.</p> <p><b>*Vemos que la posición del límite inferior está por encima de lo deseado.</b></p> <p style="text-align: center;">2.3</p> <p>Pulsar la tecla "bajar".</p>  <p style="text-align: center;">2.4</p> <p>Girar el tornillo del motor hacia la dirección "+" en sentido anti-horario hasta lograr la posición del límite inferior deseada.</p>  <p style="text-align: center;">2.5</p> <p>Pulsar la tecla "bajar" para comprobar la posición. Si sigue por encima de lo deseado, volver al paso anterior (2.3). Si está por debajo, ir al paso 1.3.</p> 	<p><b>configurar límite superior cuando, por defecto, está por debajo de la posición deseada</b></p> <p><b>*Vemos que la posición del límite superior está por debajo de lo deseado.</b></p> <p style="text-align: center;">3.1</p> <p>Pulsar la tecla "subir".</p>  <p style="text-align: center;">3.2</p> <p>Girar el tornillo del motor hacia la dirección "+" en sentido anti-horario hasta lograr la posición del límite superior deseada.</p>  <p style="text-align: center;">3.3</p> <p>Pulsar la tecla "subir" para comprobar la posición. Si sigue por debajo de lo deseado, volver al paso anterior (3.1). Si está por encima, ir al paso 4.1.</p> 	<p><b>configurar límite superior cuando, por defecto, está por encima de la posición deseada</b></p> <p><b>*Vemos que la posición del límite superior está por encima de lo deseado.</b></p> <p style="text-align: center;">4.1</p> <p>Pulsar la tecla "bajar".</p>  <p style="text-align: center;">4.2</p> <p>Girar el tornillo del motor hacia la dirección "-" en sentido horario hasta lograr la posición del límite superior deseada.</p>  <p style="text-align: center;">4.3</p> <p>Pulsar la tecla "subir" para comprobar la posición. Si sigue por encima de lo deseado, volver al paso anterior (4.1). Si está por debajo, ir al paso 3.1.</p> 

## solución de problemas

### problema

Tras conectar a la corriente, el motor no funciona o funciona lentamente.

#### anomalía y solución

a

Se ha conectado con un voltaje incorrecto.

=

**Cambiar al voltaje compatible.**

b

Sobrecarga.

=

**Elija el par motor adecuado.**

c

Instalación incorrecta que provoca el bloqueo del motor.

=

**Revise los componentes.**

### problema

El motor se detiene inesperadamente.

#### anomalía y solución

a

El motor está en modo de protección por sobrecalentamiento; precaución, por encima de 130°C.

=

**Cuando la temperatura descienda (pasados unos 5 minutos), el motor volverá a funcionar.**

b

El suministro eléctrico se ha interrumpido.

=

**El motor volverá a funcionar cuando se restablezca la corriente.**

c

El motor ha alcanzado la posición límite

=

**Comprobar si necesita cambiar la posición límite ajustando el regulador.**

### problema

Tras conectar el motor a la corriente, solo funciona una de las dos direcciones.

#### anomalía y solución

a

La posición de límite que no funciona no está abierta.

=

**Gire la corona 4 o 5 vueltas de forma manual en sentido contrario al sentido de avance actual del motor.**