

# Guida rapida di **programmazione**

MOTORI RADIO PER TAPPARELLA



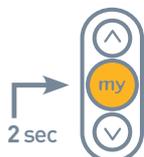
## Procedura di programmazione semplificata

### 1. INIZIARE LA PROGRAMMAZIONE



Premere contemporaneamente SALITA e DISCESA fino al movimento SU e GIU' del motore.

### 2. VERIFICARE IL SENSO DI ROTAZIONE



Se necessario, invertire la rotazione, premendo il tasto MY fino al movimento SU e GIU' del motore.

### 3. REGOLARE I FINECORSA



#### FINECORSA BASSO

Portare la tapparella nella posizione di finecorsa BASSO desiderata. Premere MY e SALITA contemporaneamente: la tapparella SALE.



#### FINECORSA ALTO

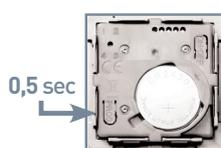
Portare la tapparella nella posizione di finecorsa ALTO desiderata. Premere MY e DISCESA contemporaneamente: la tapparella SCENDE.

### 4. CONFERMARE I FINECORSA



Confermare i finecorsa premendo il tasto MY fino al movimento SU e GIU' del motore.

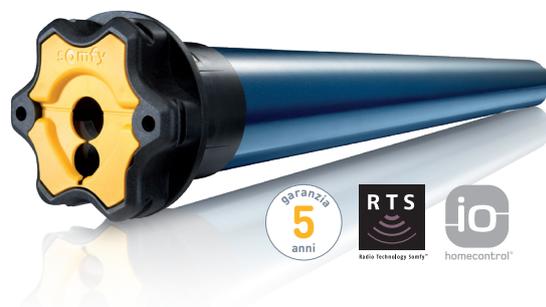
### 5. MEMORIZZARE IL COMANDO LOCALE



Premere brevemente (0,5sec) il tasto PROG. il motore si muove SU e GIU'.

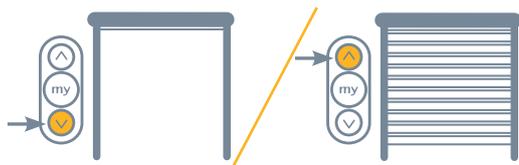
# Guida rapida di **programmazione**

MOTORI RADIO PER TAPPARELLA



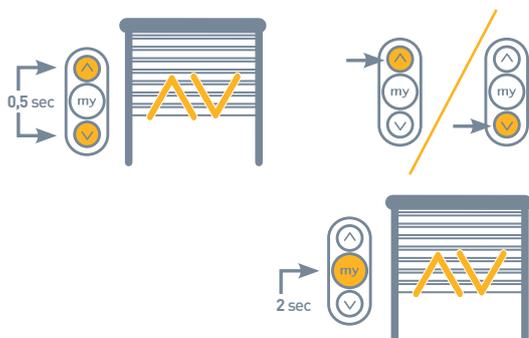
## Spostare i fincorsa già regolati

### 1. SELEZIONARE IL FINECORSO



Con SALITA o DISCESA raggiungere il fincorsa che si vuole modificare.

### 2. SCEGLIERE IL FINECORSO DESIDERATO

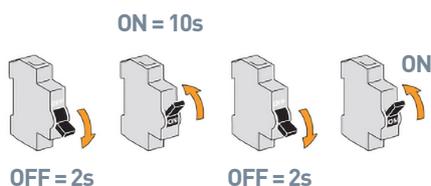


Premere contemporaneamente i tasti SALITA e DISCESA (5s) fino al movimento SU e GIU' del motore. Raggiungere la nuova posizione di fincorsa desiderata.

Premere il tasto MY (2s), fino a quando il motore effettuerà un movimento di salita/discesa.

La nuova posizione di fincorsa è stata memorizzata.

## Cancellare la memoria dell'operatore



Motore alimentato.

- Togliere tensione per 2 sec.
  - Ridare tensione per 10 sec.
  - Togliere tensione per 2 sec.
- Ridare tensione

Il motore effettuerà:

- un breve movimento di SALITA/DISCESA, se il motore si trova in posizione di fincorsa.
- un movimento lungo di SALITA o DISCESA per 5 sec, se si trova in un'altra qualsiasi posizione.



Premere e mantenere premuto il tasto PROG (7s), fino a quando il motore effettuerà per 2 volte un breve movimento di SALITA/DISCESA.

La memoria dell'operatore è completamente vuota.

