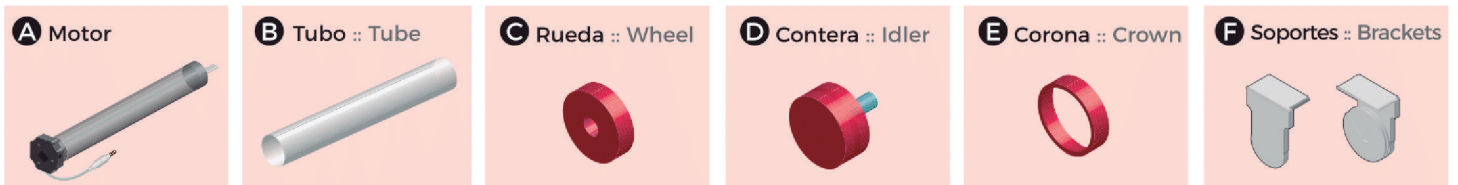
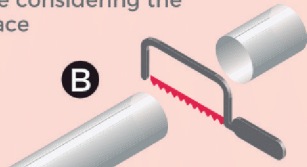


### Componentes :: Components

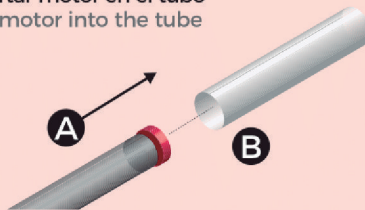


### Instalación :: Installation

**1. Cortar el Tubo teniendo en cuenta el espacio de los soportes**  
Cut the Tube considering the brackets space



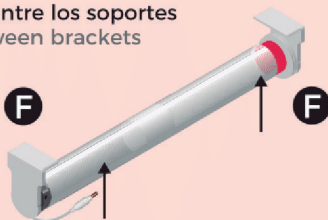
**2. Insertar motor en el tubo**  
Insert motor into the tube



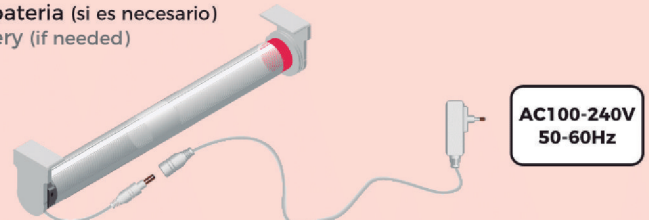
**3. Insertar Contera en el tubo**  
Insert Idler in the tube



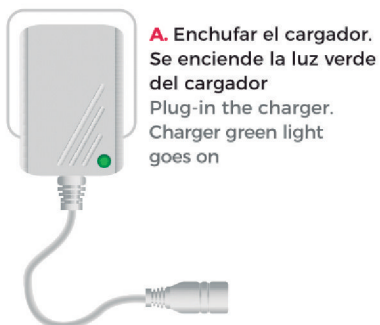
**4. Instalar entre los soportes**  
Install between brackets



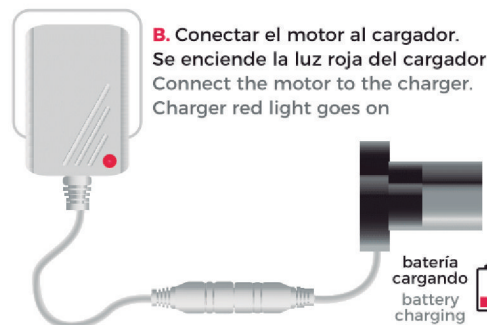
**5. Recargar la batería (si es necesario)**  
Recharge battery (if needed)



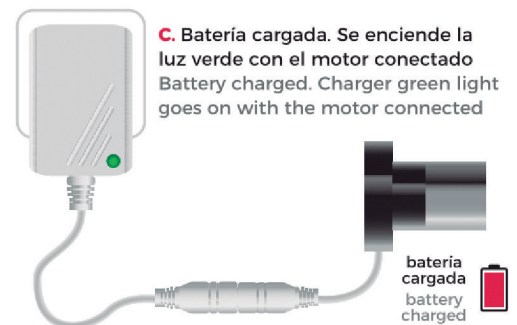
### Recarga de batería :: Battery recharging



**A. Enchufar el cargador.**  
Se enciende la luz verde del cargador  
Plug-in the charger.  
Charger green light goes on



**B. Conectar el motor al cargador.**  
Se enciende la luz roja del cargador  
Connect the motor to the charger.  
Charger red light goes on



**C. Batería cargada.** Se enciende la luz verde con el motor conectado  
Battery charged. Charger green light goes on with the motor connected

### Antes de empezar... :: Before starting...

#### MOTOR

El motor tiene 2 Finales de Carrera electrónicos y 4 Posiciones Intermedias opcionales programables desde el mando a distancia.

El Primer Final de Carrera se puede definir como Abierto o Cerrado. La distancia mínima entre Finales de Carrera y Posiciones Intermedias es de 30 cm.

Cuando los 2 Finales de Carrera han sido programados el motor pasa automáticamente a "Modo Continuo". Las Posiciones Intermedias sólo se pueden añadir cuando los 2 Finales de Carrera han sido programados y únicamente funcionarán en "Modo Continuo".

En "Modo Continuo" al pulsar la tecla ARRIBA/ABAJO del mando a distancia el motor realiza un desplazamiento constante hasta la siguiente Posición Intermedia o Final de Carrera. Si se pulsa 2 veces la tecla ARRIBA/ABAJO el motor no se detendrá en ninguna Posición Intermedia.

En "Modo Pulsos" al pulsar la tecla ARRIBA/ABAJO del mando a distancia el motor realiza un desplazamiento corto. Si se realiza una pulsación larga en la tecla ARRIBA/ABAJO el motor se desplazará continuamente.

#### MOTOR

The motor has 2 electronic Limits and 4 optional Intermediate Positions programmable from the remote control.

The First Limit can be defined as Open blind or Closed blind. The minimum distance between Limits and Intermediate Positions is 30 cm.

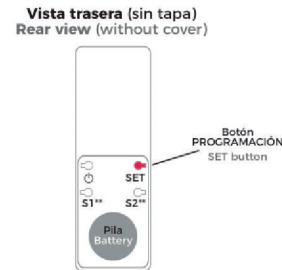
When the two Limits have been programmed the motor automatically switches to "Continuous Mode". Intermediate Positions can only be added when the 2 Limits have been programmed and can only be operated in "Continuous Mode".

In "Continuous Mode" when the UP/DOWN button of the remote control is pressed the motor moves constantly until the next Intermediate Position or Limit is reached. If the UP/DOWN button is pressed twice the motor will not stop at any Intermediate Position.

In "Pulse Mode" when the UP/DOWN button of the remote control is pressed the motor moves in short movements. If the UP/DOWN button is long pressed the motor will move continuously.

### Motor

### Mando a distancia :: Remote control



\* Sólo modelo MULTICANAL  
\* MULTICHANNEL model only

\*\*No usar S1 o S2  
\*\*Do not use S1 or S2

### Programación básica :: Basic programming



El tiempo entre operaciones debe ser inferior a 10 segundos o el motor saldrá del modo de ajuste  
The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

#### 1. Programación del Mando a distancia / Canal :: Remote Control / Channel setting

⚠ Si se usa un Mando Multicanal, elegir primero el canal :: If a Multichannel Remote Control is used, choose the channel first

**1.1** Pulsar "Botón PROG" durante 1 seg.  
Press "SET button" during 1 sec.

**1.2** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**1.3** Pulsar SUBIR una vez  
Press UP once

**1.4** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**1.5** MANDO / CANAL programado  
REMOTE CONTROL / CHANNEL set

#### 2. Cambio del sentido de giro (solo si es necesario) :: Changing turn direction (only if needed)

**2.1** Pulsar PARAR durante 5 seg.  
Press STOP during 5 sec.

**2.2** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**2.3** Pulsar BAJAR una vez  
Press DOWN once

**2.4** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**2.5** SENTIDO cambiado  
DIRECTION changed

#### 3. Programación del 1er Final de Carrera (Cortina abierta o cerrada) :: 1st Limit setting (Open or Closed blind)

**3.1** Quitar tapa para acceder al botón PROG  
Remove cover to have access to SET button

**3.2** Pulsar PROG durante 1 seg.  
Press SET during 1 sec.

**3.3** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**3.4** Mover hasta posición deseada  
Move until desired position

**3.5** Pulsar SUBIR o BAJAR una vez, para elegir Final de Carrera  
Press UP or DOWN once, to choose First Limit

**3.6** Pulsar PROG durante 1 seg.  
Press SET during 1 sec.

**3.7** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**3.8** 1ER FINAL DE CARRERA programado  
1ST LIMIT set

#### 4. Programación del 2º Final de Carrera :: 2nd Limit setting

**4.1** Mover hasta posición deseada  
Move until desired position

**4.2** Pulsar PROG durante 1 seg.  
Press SET during 1 sec.

**4.3** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**4.4** Pulsar PROG durante 1 seg.  
Press SET during 1 sec.

**4.5** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**4.6** 2º FINAL DE CARRERA programado  
2ND LIMIT set

### Posiciones Intermedias (opcional) :: Intermediate Positions (optional)



El tiempo entre operaciones debe ser inferior a 10 segundos o el motor saldrá del modo de ajuste  
The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

#### 5. Programación de Posiciones Intermedias (Máx. 4) :: Intermediate Positions setting (Max. 4)

⚠ Solo en "Modo continuo" :: Only in "Continuous mode"

**5.1** Mover hasta posición deseada y pulsar PARAR  
Move until desired position and press STOP

**5.2** Pulsar PROG durante 1 seg.  
Press SET during 1 sec.

**5.3** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**5.4** Pulsar PROG durante 1 seg.  
Press SET during 1 sec.


**5.5** El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**5.6** POSICIÓN INTERMEDIA programada  
INTERMEDIATE POSITION set

### 6. Borrado de Posición Intermedia (Válido también para 2º Final de Carrera) :: Deleting Intermediate Position (Also valid for 2nd Limit)

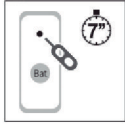
⚠ Si se elimina el 2º Final de Carrera la siguiente Posición Intermedia (si existe) pasará a ser el nuevo 2º Final de Carrera  
If the 2nd Limit is deleted, the next Intermediate Position (if any) will become the new 2nd Limit.

**6.1**




Mover hasta **POSICIÓN INTERMEDIA** a eliminar  
Move until **INTERMEDIATE POSITION** to delete

**6.2**




Pulsar **PROG** durante 7 seg.  
Press **SET** during 7 sec.

**6.3**




El motor girará ligeramente pasado 1 seg.  
Motor will turn slightly after 1 sec.

**6.3**



El motor girará ligeramente pasados 7 seg.  
Motor will turn slightly after 7 sec.

**6.4**



**POSICIÓN INTERMEDIA** borrada  
**INTERMEDIATE POSITION** deleted

### Funciones adicionales :: Additional functions

⚠ El tiempo entre operaciones debe ser inferior a 10 segundos o el motor saldrá del modo de ajuste  
The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

### 7. Ajuste fino de Final de Carrera / Posición Intermedia :: Fine-tuning of Limit / Intermediate Position

**7.1**



Mover hasta Final de Carrera o Posición a ajustar  
Move until Limit or Intermediate Position to be adjusted

**7.2**



Pulsar **PROG** durante 1 seg.  
Press **SET** during 1 sec.

**7.3**



El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**7.4**



Ajustar a la posición deseada  
Adjust until desired position

**7.5**



Pulsar **PROG** durante 1 seg.  
Press **SET** during 1 sec.

**7.6**



El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**10.7**




**NUEVA POSICIÓN** ajustada  
**NEW POSITION** set

### 8. Cambio "Modo pulsos" / "Modo continuo" :: Changing "Pulse mode" / "Continuous mode"


⚠ Sólo se puede cambiar el modo si los 2 finales de Carrera están programados :: It will only be possible to change the Mode if both Limits are programmed

**8.1**




Pulsar **PARAR** durante 5 seg.  
Press **STOP** during 5 sec.

**8.2**




El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**8.3**




Pulsar **PARAR** una vez  
Press **STOP** once

**8.4**



El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly


**8.5**



**MODO** cambiado  
**MODE** changed


### 9. Añadir nuevo Mando a distancia / Canal usando otro programado :: Adding new Remote Control / Channel using a programmed one

**9.1**




Pulsar **PARAR** durante 5 seg. en un mando programado  
Press **STOP** during 5 sec. in a programmed remote

**9.2**




El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**9.3**




Pulsar **SUBIR** en el nuevo Mando / Canal  
Press **UP** in new Remote Control / Channel

**9.4**



El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**9.5**



**NUEVO MANDO A DISTANCIA / CANAL** añadido  
**NEW REMOTE CONTROL / CHANNEL** added

### 10. Borrado de Mando a distancia / Canal (Mando Multicanal) :: Deleting Remote Control / Channel (Multichannel Remote Control)

**10.1**



Pulsar **PARAR** durante 5 seg.  
Press **STOP** during 5 sec.

**10.2**



El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**10.3**



Pulsar **PROG** durante 1 seg.  
Press **SET** during 1 sec.

**10.4**



El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

**10.5**




**MANDO A DISTANCIA / CANAL** borrado  
**REMOTE / CHANNEL** deleted

### 11. Encendido / apagado del Motor :: Switch on/off the Motor

⚠ El motor no recibirá señales del mando a distancia mientras esté apagado. El motor esta encendido si realiza un pitido corto al pulsar el botón "SET"  
The motor will not receive signals from the remote control while switched off. The motor is on if a short beep is made when "SET" button is pressed.

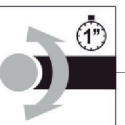
#### 11a. Apagado del Motor :: Switch off the Motor

**11a.1**



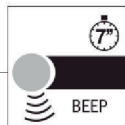
Pulsar "Botón **PROG**" durante 7 seg.  
Press "**SET** button" during 7 sec.

**11a.2**




El motor girará ligeramente pasado 1 seg.  
Motor will turn slightly after 1 sec.

**11a.2**



El motor realizará un pitido largo pasados 7 seg.  
Motor will make a long beep after 7 sec.

**11a.3**



**MOTOR** apagado  
**MOTOR** switched off

### 11b. Encendido del Motor :: Switch on the Motor

11b.1



Pulsar "**Botón PROG**" durante 2 seg.  
Press "**SET button**" during 2 sec.

11b.2



El motor realizará un pitido corto pasados 2 seg.  
Motor will make a short beep after 2 sec.

11b.3



**MOTOR** encendido  
**MOTOR** switched on

### Borrado completo (Reset de fábrica) :: Deleting Full Memory (Factory reset)



El tiempo entre operaciones debe ser inferior a 10 segundos o el motor saldrá del modo de ajuste  
The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode



**El Borrado Completo eliminará:**

Posiciones Intermedias, Finales de carrera,  
Mandos a distancia / Canales, Sentido de giro y Modo seleccionado.

**FULL MEMORY WILL DELETE:**

Intermediate Positions, Open and Closed Limits,  
Remote Controls / Channels, Turn direction and Mode selected

### 12a. Desde el Mando a distancia :: From the Remote Control

12a.1



Pulsar **PARAR** durante 5 seg.  
Press **STOP** during 5 sec.

12a.2



El motor girará ligeramente  
Motor will turn slightly

12a.3

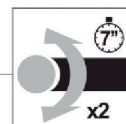


Pulsar **PROG** durante 7 seg.  
Press **SET** during 7 sec.

12a.4



El motor girará ligeramente pasado 1 seg.  
Motor will turn slightly after 1 sec.



El motor girará ligeramente 2 veces pasados 7 seg.  
Motor will turn slightly twice after 7 sec.

11a.5



**BORRADO COMPLETO** realizado  
**FULL MEMORY** Deleted

### 12b. Desde el Motor :: From the Motor

12b.1



Pulsar "**Botón PROG**" 4 veces.  
Pulsar otra vez "**Botón PROG**" durante 3 seg.  
Press "**SET button**" 4 times.  
Press again "**SET button**" during 3 sec.

12b.2



El motor girará ligeramente 2 veces pasados 3 seg.  
Motor will turn slightly twice after 3 sec.

12b.3



**BORRADO COMPLETO** realizado  
**FULL MEMORY** Deleted

### Advertencias :: Warnings



Riesgo eléctrico  
Electric risk



Mantener alejado de líquidos  
Keep away from liquids



No golpear el motor  
Do not hit motor



Riesgo de atrapamiento  
Entrapment risk



Mantener alejado de materiales corrosivos  
Keep away from corrosive materials



No perforar el motor  
Do not drill motor

### Resolución de problemas :: Trouble shooting

#### Problemas

- El motor no funciona o funciona muy despacio.

#### Causas

- A - Sobrecarga.
- B - Instalación incorrecta.
- C - Batería descargada.
- D - Motor apagado.
- E - El motor alcanzó un Final de Carrera.

#### Soluciones

- A - Comprobar peso cortina.
- B - Comprobar componentes.
- C - Recargar batería
- D - Encender motor.
- E - Pulsar sentido contrario.

#### Problems

- Motor does not work or do it slowly

#### Causes

- A - Overloading
- B - Incorrect installation
- C - Out of battery
- D - Motor switched off
- E - Motor reached one of the Limits

#### Solutions

- A - Check blind weight
- B - Check components
- C - Recharge battery
- D - Switch on the motor
- E - Press opposite direction button