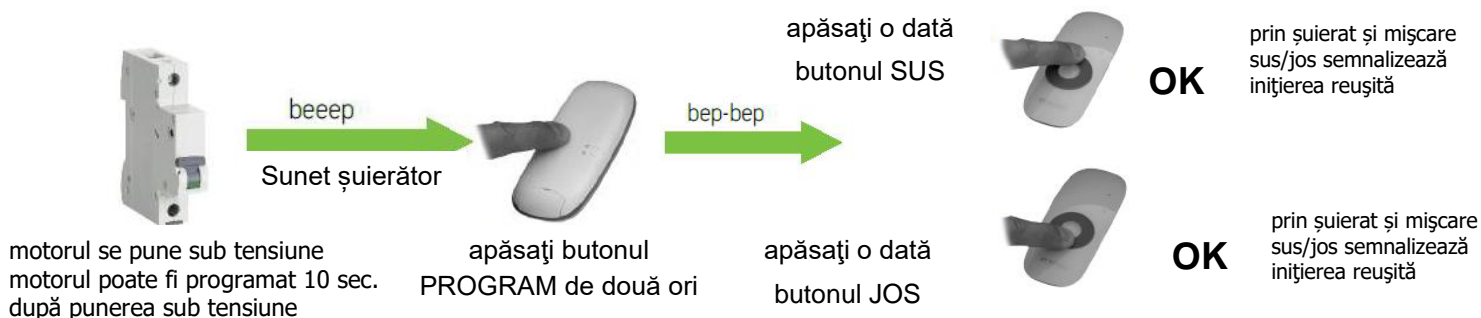


Programarea telecomenzilor motoarelor SMART 35 RE 10 și RE 13

1 Inițierea telecomenzii (Numai motorul de programat să fie sub tensiune!)



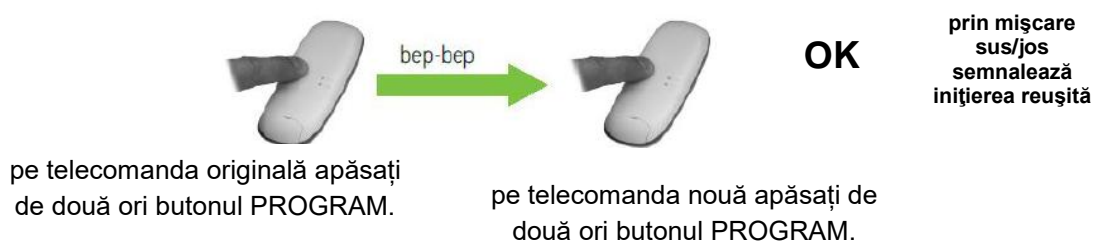
(între apăsările butonului așteptăm semnalizarea motorului!)

2 Schimbarea sensului de rotație

Dacă, după programare, motorul funcționează în direcția opusă, opriți alimentarea cu energie electrică timp de 3 secunde și reprogramați-l folosind butonul pentru direcția opusă. Direcția de rotație se va inversa automat.

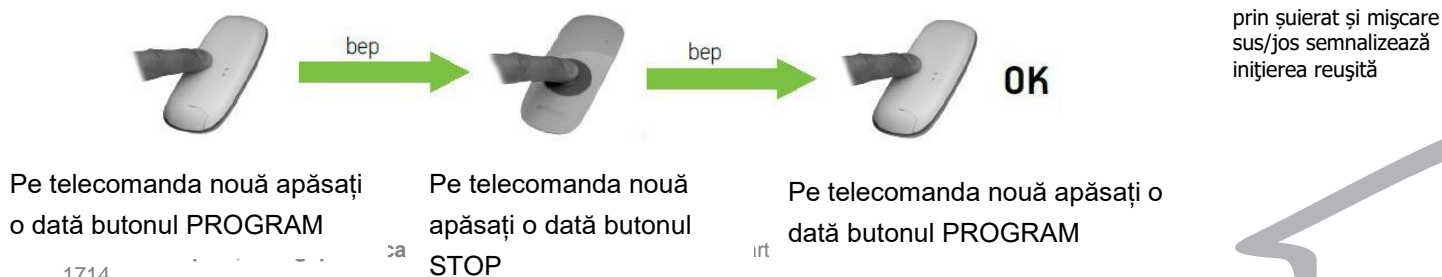
Dacă, după programare, motorul funcționează în direcția opusă, apăsați butonul verde de pană de curent/programare de pe capul motorului (timp de 5 secunde), până când motorul răspunde cu o mișcare SUS/JOS!
Sensul de rotație s-a inversat!

3 Copierea telecomenzii (Nu este necesară întreruperea alimentării cu energie; mai multe telecomenzi pot fi asociate cu un singur motor doar în acest mod.)



(între apăsările butonului așteptăm semnalizarea motorului!)

4 Ștergerea telecomenzii (Prin această funcție ștergeți toate telecomenzile de pe motor)



adresa de facturare:

SANET-Trade Kft. | H-1139 Budapest, Petneházy utca 28.
Cod de identificare fiscală (CIF): 1 49 96429 -2 -41 | Număr cont bancar: 10401000-50515755-88901018 K&H

Motorul SMART 35 RE10 și RE13

Setare poziție de capăt: (să nu întrerupem curentul)

Intrare în mod programabil:



Prin șuierat și mișcare sus/jos semnalează intrarea reușită în modul de programare..

(între apăsările butonului așteptăm semnalizarea motorului!)

Setarea poziției de capăt superioare:

Prin apăsarea butonului **SUS** de pe telecomandă, acționăm ruloul.

Când ajunge în poziția dorită, apăsați **o dată** butonul **STOP** (mișcarea se oprește).

Acum apăsați și mențineți apăsat butonul **STOP** până când motorul confirmă salvarea poziției de capăt superioare printr-o mișcare în sus/jos (6 secunde).

Setarea poziției de capăt inferioare:

Prin apăsarea butonului **JOS** de pe telecomandă, acționăm ruloul.

Când ajunge în poziția dorită, apăsați **o dată** butonul **STOP** (mișcarea se oprește).

Acum apăsați și mențineți apăsat butonul **STOP** până când motorul confirmă salvarea poziției de capăt inferioare printr-o mișcare în sus/jos (6 secunde).

Astfel s-a încheiat setarea pozițiilor de capăt.

**În cazul în care dorim să modificăm oricare dintre pozițiile de capăt, trebuie să reluăm procesul de la început. Intrați în modul de programare (P2, SUS, P2).
Setați poziția de capăt superioară, apoi poziția de capăt inferioară.**

birou:

H-1139 Budapest, Frangepán utca 79. www.smart-home.hu | info@smart-home.hu | +36 20 287 1714

adresa de facturare:

SANET-Trade Kft. | H-1139 Budapest, Petneházy utca 28.
Cod de identificare fiscală (CIF): 1 49 96429 -2 -41 | Număr cont bancar: 10401000-50515755-88901018 K&H

Setarea unei poziții intermediare (să nu întrerupem curentul)

Poziția intermediară poate fi setată doar după setarea pozițiilor de capăt, și modificarea ei poate fi efectuată doar după setarea din nou a pozițiilor de capăt!

Aduceți ruloul în poziția **intermediară/preferată** dorită. Acum apăsați butonul **STOP** și mențineți-l apăsat până când motorul confirmă salvarea poziției intermediare printr-o mișcare în sus/jos (3 secunde).

Poziția intermediară poate fi **accesată** din orice poziție prin apăsarea butonului **STOP** timp de **3 secunde**.

Activarea funcției de revenire automată (în caz de detectare a unui obstacol... revine doar din direcția de coborâre, în direcția de urcare motorul doar se oprește):

P2 1x – JOS 1x – JOS 1x (**motorul** emite două bipuri **scurte**)... activat. (**Aceeași secvență** dezactivează funcția: 1 bip **scurt**)

Setările pentru detectarea obstacolelor cu sensibilitate extra (3 niveluri):

1, **În mod implicit**, funcția este activată în această stare!

În caz contrar, se activează cu următoarea secvență de apăsări: **P2 1x – STOP 1x – JOS 1x** (la final motorul va executa o **mișcare** în sus/jos ca semnal) Motorul nu va detecta **obstacolele în ultimele 20 cm** de la pozițiile de capăt **superioare și inferioare**, iar în restul cursei este cu sensibilitate extra.

2, Apăsați butoanele **P2 1x – STOP 1x - LE 1x (2 x mișcare jos/sus)**: Motorul **nu va detecta obstacolele în ultimele 4cm** de la poziția finală **superioară**, iar în restul cursei este cu sensibilitate extra.

3, **Apăsați butoanele P2 1x – STOP 1x - JOS 1x (3 x mișcare jos/sus)**: În acest mod, detectarea extra sensibilă a obstacolelor este inactivă **pe toată cursa**. (Funcția detectarea obstacolelor rămâne activă **împreună** cu funcția de revenire automată, **dar doar în cazul în care** opritorul rigid tensionează copertina în interiorul casetei).

Conectarea și operarea unui întrerupător de tip sonerie (opțional, 2 fire, o apăsare de buton etc.): Dintre cablurile motorului, conectați firele **negru și alb** la un întrerupător de tip sonerie. Astfel, un motor cu telecomandă poate fi operat și **local**, printr-un buton de comandă simplu.

Nu este recomandată utilizarea unui comutator pentru jaluzele cu 3 poziții sau a unui întrerupător bidirecțional!

birou:

H-1139 Budapest, Frangepán utca 79. www.smart-home.hu | info@smart-home.hu | +36 20 287 1714

adresa de facturare:

SANET-Trade Kft. | H-1139 Budapest, Petneházy utca 28.
Cod de identificare fiscală (CIF): 1 49 96429 -2 -41 | Număr cont bancar: 10401000-50515755-88901018 K&H

