

NEROXDOMO[®]

PULSE 35

manual de instalación **2** **ESP**

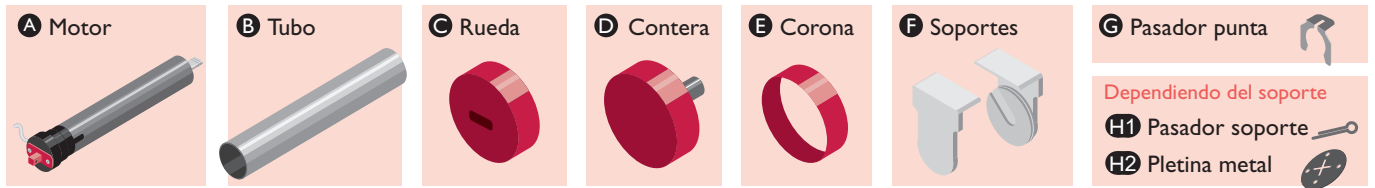
installation manual **6** **ENG**

manuel d'installation **10** **FRA**

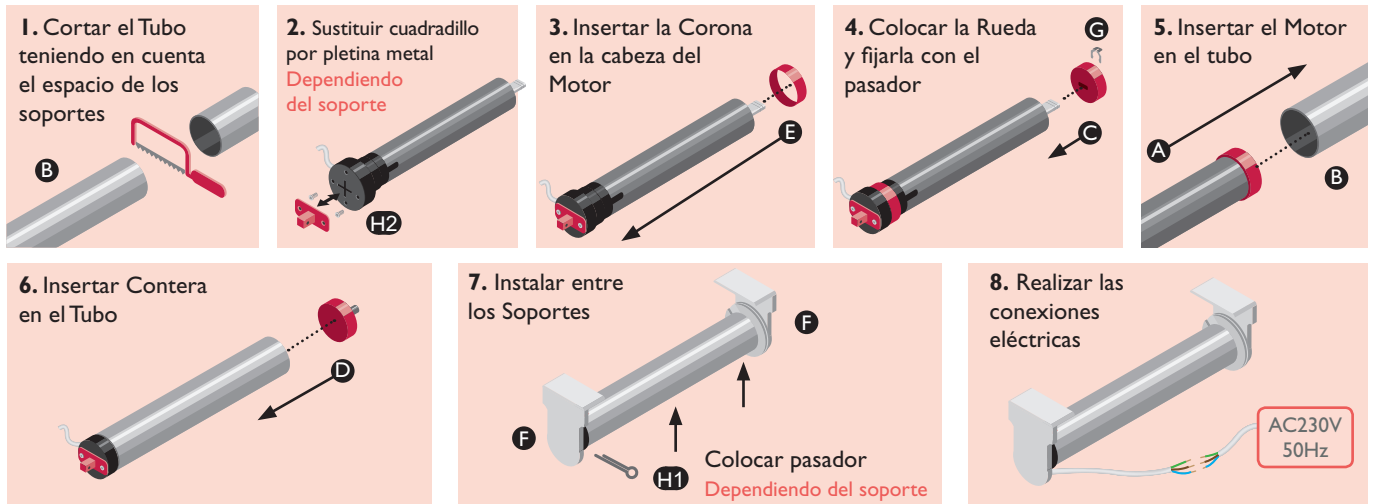


PULSE 35 6/28 I5655000

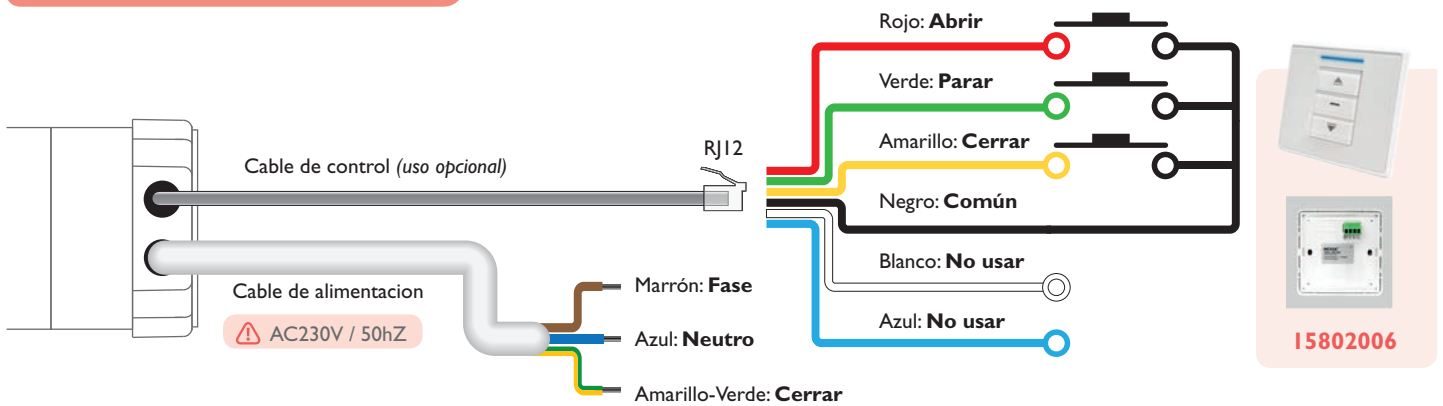
Componentes



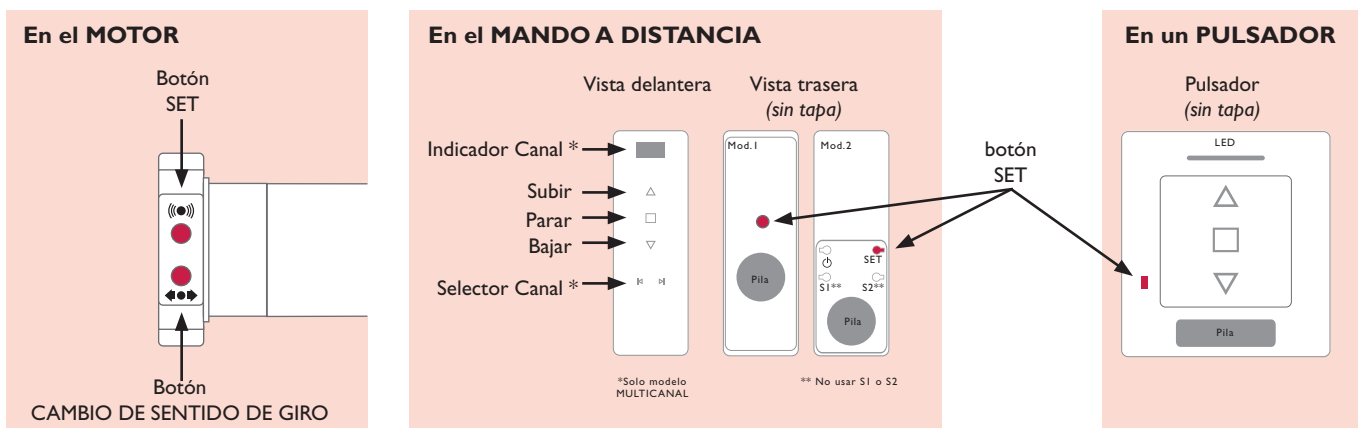
Instalación



Esquema de conexiones



Botones de programación



Antes de empezar a programar

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.

Programación básica

⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

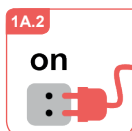
I. Programación del Mando a distancia / Canal

⚠ Si se usa el Mando Multicanal, elegir previamente el canal

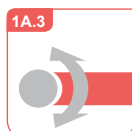
IA. Con el motor desconectado



Mantener pulsado el botón SUBIR con el motor desconectado



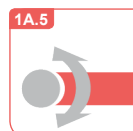
Conectar el motor sin soltar el botón SUBIR



El Motor girará ligeramente, soltar el botón SUBIR



Pulsar SUBIR una vez

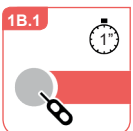


El Motor girará ligeramente

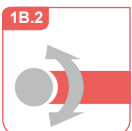


MANDO / CANAL programado

IB. Con el motor conectado



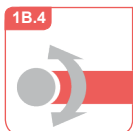
Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SUBIR una vez



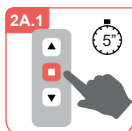
El Motor girará ligeramente



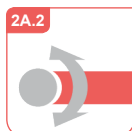
MANDO / CANAL programado

2. Cambio del sentido de giro (solo si es necesario)

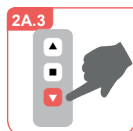
2A. Desde el Mando a distancia



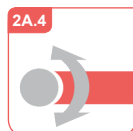
Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar BAJAR una vez

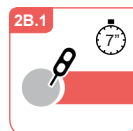


El Motor girará ligeramente

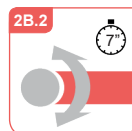


SENTIDO cambiado

2B. Directamente desde del Motor



Pulsar [botón] durante 7 seg.

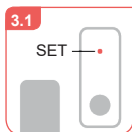


El Motor girará ligeramente pasados 7 seg.

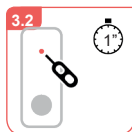


SENTIDO cambiado

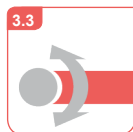
3. Programación del 1^{er} Final de Carrera



Quitar la tapa para acceder al botón SET



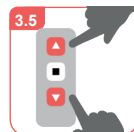
Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



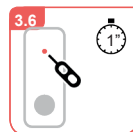
El Motor girará ligeramente



Mover hasta la posición deseada



Pulsar SUBIR y BAJAR una vez para elegir el final de carrera



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente

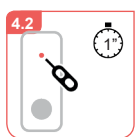


1ER FINAL DE CARRERA programado

4. Programación del 2º Final de Carrera



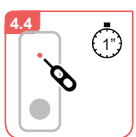
Mover hasta la posición deseada



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



2º FINAL DE CARRERA programado

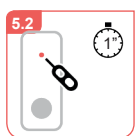
Programación de posiciones intermedias (opcional)

⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

5. Programación de Posiciones Intermedias (máximo 4) ⚠ Solo en "Modo Continuo"



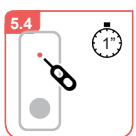
Mover hasta la posición POSICIÓN INTERMEDIA a programar



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente

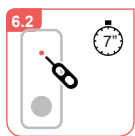


POSICIÓN programada

6. Borrado de Posiciones Intermedias (válido también para el 2º Final de Carrera)



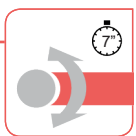
Mover hasta la POSICIÓN INTERMEDIA a eliminar



Pulsar SET en el mando durante 7 seg.



El Motor girará ligeramente pasado 1 seg.



El Motor girará ligeramente pasados 7 seg.



POSICIÓN borrada

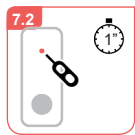
Funciones adicionales

⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

7. Ajuste fino de Final de Carrera / Posición intermedia



Mover hasta el FINAL DE CARRERA o POSICIÓN a ajustar



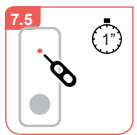
Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Ajustar hasta la posición deseada



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.

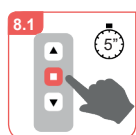


El Motor girará ligeramente



NUEVA POSICIÓN ajustada

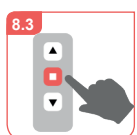
8. Cambio entre "Modo Pulsos" y "Modo Continuo" ⚠ Solo es posible el cambio si los Finales de Carrera están programados



Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar PARAR una vez

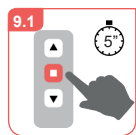


El Motor girará ligeramente

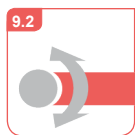


MODO cambiado

9. Añadir Mando a distancia / Canal usando otro programado



Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SUBIR en el nuevo Mando / Canal



El Motor girará ligeramente



Nuevo MANDO A DISTANCIA / CANAL añadido

10. Borrado de Mando a distancia / Canal (en Mando Multicanal)

10.1

Pulsar PARAR durante 5 seg.

10.2

El Motor girará ligeramente

10.3

Pulsar SET en el mando durante 1 seg.

10.4

El Motor girará ligeramente

10.5

MANDO A DISTANCIA / CANAL borrado

11. Bloqueo/Desbloqueo del número de canales disponibles (Sólo en Mando Multicanal)

11A. Bloqueo de canales

11A.1

Para bloquear: Situarse en el canal deseado

11A.2

Pulsar PARAR y flecha DERECHA durante 5 seg.

11A.3

NUMERO DE CANALES bloqueado

11B. Desbloqueo de canales

11B.4

Para desbloquear: Situarse en cualquier canal

11B.5

Pulsar PARAR y flecha DERECHA durante 5 seg.

11B.5

NUMERO DE CANALES desbloqueado

Borrado completo (Reset de fábrica)

⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

⚠ El Borrado Completo eliminará: Posiciones Intermedias, Finales de carrera, Mandos a distancia / Canales, Sentido de giro y Modo seleccionado.

12A. Borrado completo desde el Mando a distancia

12A.1

Pulsar PARAR durante 5 seg.

12A.2

El Motor girará ligeramente

12A.3

Pulsar SET en el mando durante 7 seg.

12A.4

El Motor girará ligeramente pasado 1 seg.

x2

El Motor girará ligeramente 2 veces pasados 7 seg.

12A.5

BORRADO COMPLETO realizado

12B. Borrado completo desde el Motor

12B.1

Pulsar SET durante 7 seg.

12B.2

El Motor girará ligeramente pasado 1 seg.

x2

El Motor girará ligeramente 2 veces pasados 7 seg.

12B.3

BORRADO COMPLETO realizado

Advertencias



El motor tiene protecciones internas para evitar sobrecalentamiento y se detendrá cuando esté funcionando continuamente 4 -6 min. o su temperatura interna supere los 110°C. El motor permanecerá inactivo 3-10 min. para enfriarse



Instalar el cable con curva hacia abajo, para evitar entrada de agua en el motor



Riesgo eléctrico



Riesgo de atrapamiento



No golpear el dispositivo



No perforar el dispositivo

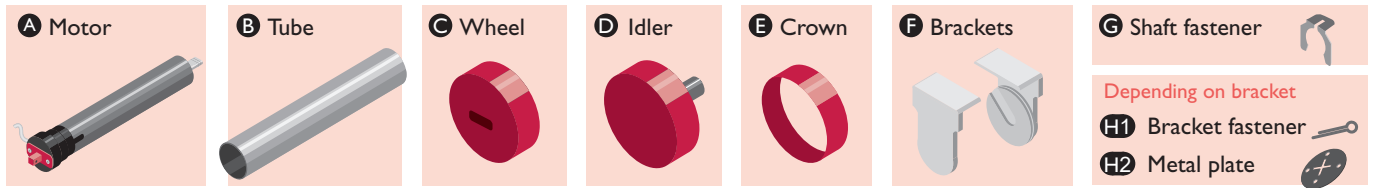


Mantener alejado de líquidos o sustancias corrosivas

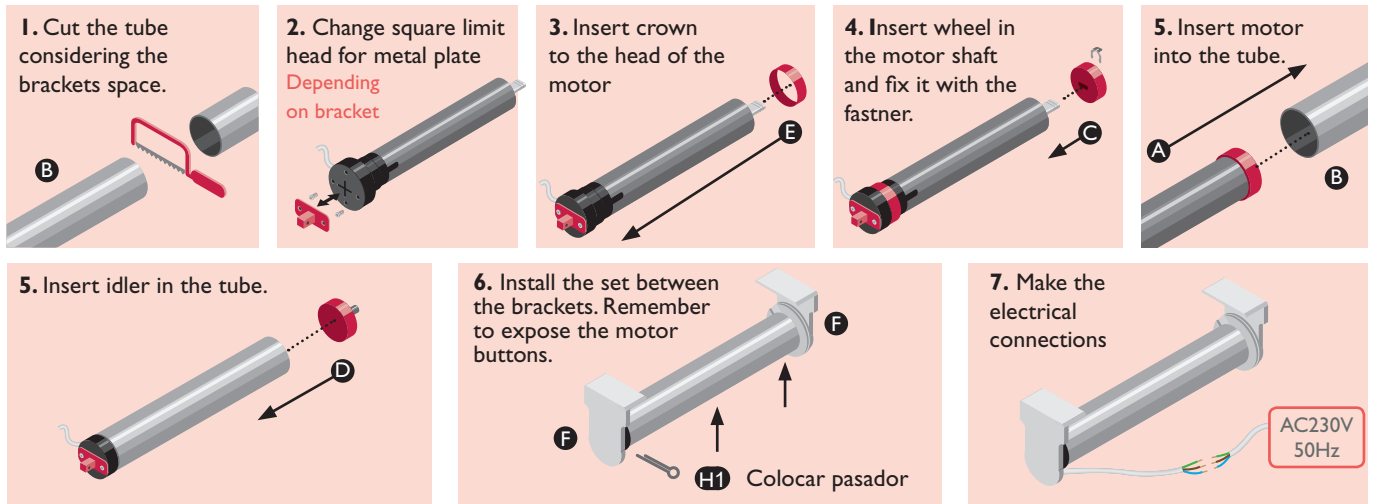
Resolución de problemas

Problemas	Causas	Soluciones
El motor no funciona o funciona muy despacio.	A - Sobrecarga. B - Instalación incorrecta. C - Voltaje incorrecto	A - Comprobar peso cortina. B - Comprobar componentes. C - Comprobar alimentación.
El motor se detiene mientras está funcionando.	A - Sobrecalentamiento. B - Fallo del suministro. C - El motor alcanzó un Final de Carrera.	A - Dejar enfriar el motor. B - Comprobar suministro. C - Pulsar sentido contrario.

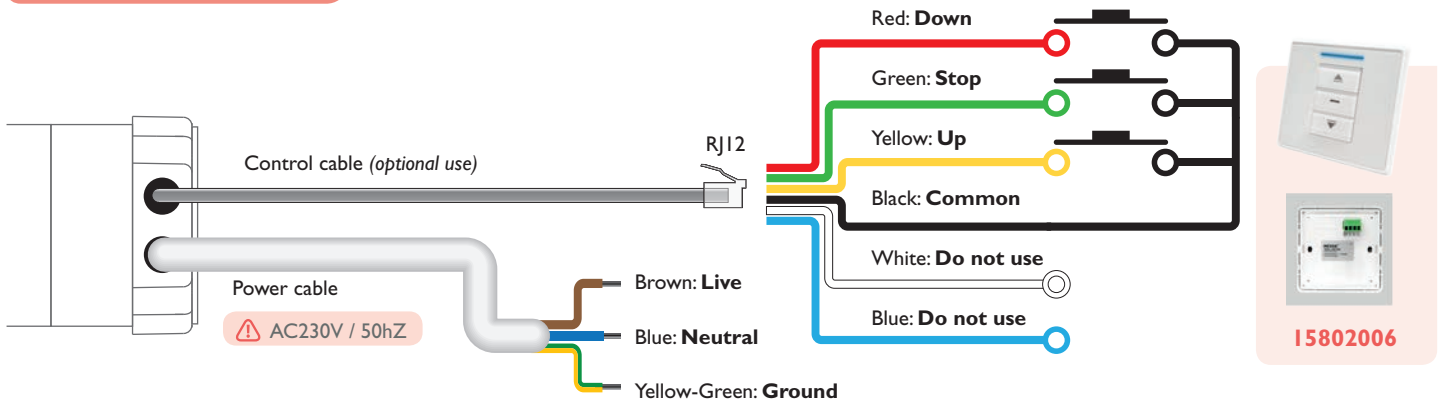
Components



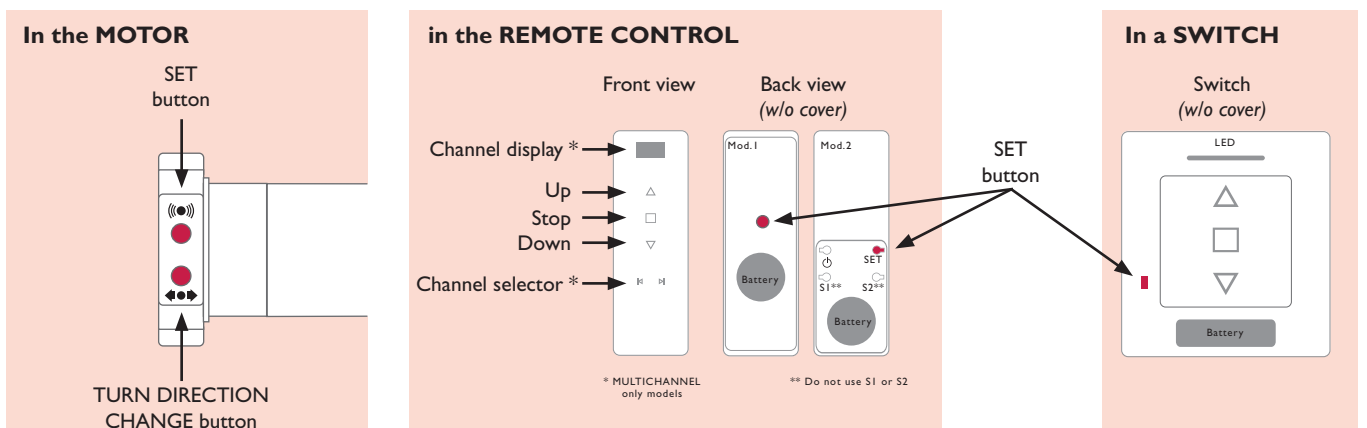
Assembly



Wiring scheme



Programming buttons



Before starting...

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

The First Limit can be defined as Upper or Lower limit. 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.

Basic settings

⚠ The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

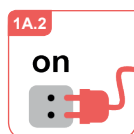
I. Remote control / Channel setting

⚠ If a Multichannel Remote control is used, choose the channel first

IA. With the motor **disconnected**



Press UP button and hold with the motor disconnected



Plug-in motor while holding UP button



Motor will turn slightly, release UP button



Press UP once

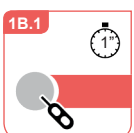


Motor will turn slightly



REMOTE / CHANNEL added

IB. With the motor **plugged-in**



Press SET for 1 sec.



Motor will turn slightly



Press UP once

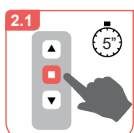


Motor will turn slightly



REMOTE / CHANNEL added

2. Changing turn direction (only if needed)



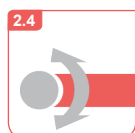
Press STOP for 5 sec.



Motor will turn slightly



Press DOWN once

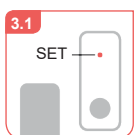


Motor will turn slightly

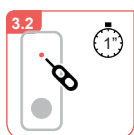


TURN DIRECTION changed

3. Setting 1st limit



Remove the cover to have access to button SET



Press SET in RC for 1 sec.



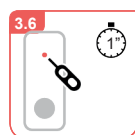
Motor will turn slightly



Move until reach the desired height



Press UP or DOWN to select whether the first limit is the upper or lower limit



Press SET in RC for 1 sec.



Motor will turn slightly

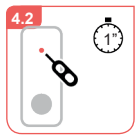


1st LIMIT programmed

4. Setting 2nd limit



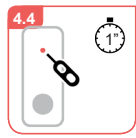
Move until reach the desired height



Press SET in RC for 1 sec.



Motor will turn slightly



Press SET in RC for 1 sec.



Motor will turn slightly



2nd LIMIT programmed

Intermediate positions setting (optional)

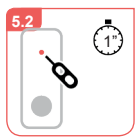
⚠ The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

5. Intermediate positions setting (maximum 4)

⚠ Only in "Continuous mode"



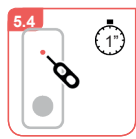
Move to the INTERMEDIATE POSITION desired



Press SET in RC for 1 sec.



Motor will turn slightly



Press SET in RC for 1 sec.

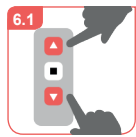


Motor will turn slightly

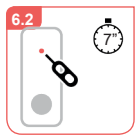


POSITION programmed

6. Deleting intermediate positions (also valid for 2nd limit)



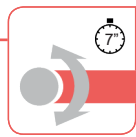
Move to the INTERMEDIATE POSITION you want to delete



Press SET in RC for 7 sec.



Motor will turn slightly after 1 sec.



Motor will turn slightly after 7 sec.

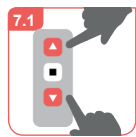


POSITION deleted

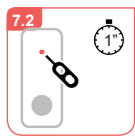
Additional functions

⚠ The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

7. Limit / intermediate position fine tuning



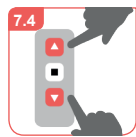
Move to the LIMIT or POSITION you want to adjust



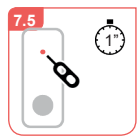
Press SET in RC for 1 sec.



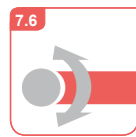
Motor will turn slightly



Move until reach the desired position



Press SET in RC for 1 sec.



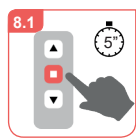
Motor will turn slightly



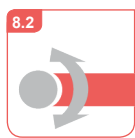
NEW POSITION adjusted

8. Change between "Pulse mode" and "Continuous mode"

⚠ Only is possible if the Upper and Lower Limits are programmed



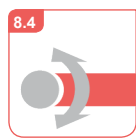
Press STOP for 5 sec.



Motor will turn slightly



Press STOP once

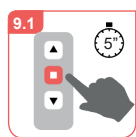


Motor will turn slightly



MODE changed

9. Adding a new remote control / channel from one programmed



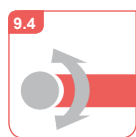
Press STOP for 5 sec.



Motor will turn slightly



Press UP once in the new REMOTE / CHANNEL




Motor will turn slightly




new REMOTE / CHANNEL added


10. Deleting a remote control / channel (in multichannel remote)




10.1
Press STOP for 5 sec.




10.2
Motor will turn slightly



10.3
Press SET in RC for 1 sec.




10.4
Motor will turn slightly




10.5
REMOTE / CHANNEL deleted

11. Lock / Unlock the quantity of available channels in multichannel remote controls


11A. Lock channels



11A.1
Choose the number of maximum channels desired




11A.2
Press STOP and RIGHT arrow for 5 sec.

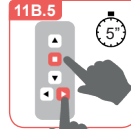


11A.3
MAX. QUANTITY OF CHANNELS locked


11B. Unlock channels



11B.4
Select any channel



11B.5
Press STOP and RIGHT arrow for 5 sec.




11B.5
MAX. QUANTITY OF CHANNELS unlocked

Factory reset


⚠ The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

⚠ Factory reset will delete: Intermediate positions, Limits, Remote controls / Channels, Turn direction and Mode selected.


12A. Factory reset from the remote control




12A.1
Press STOP for 5 sec.



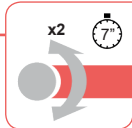
12A.2
Motor will turn slightly




12A.3
Press SET in RC for 7 sec.



12A.4
Motor will turn slightly after 1 sec.

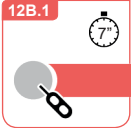


x2
Motor will turn slightly 2 times after 7 sec.

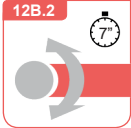


12A.5
FACTORY RESET done


12B. Factory reset from the motor




12B.1
Press SET for 7 sec.



12B.2
Motor will turn slightly after 1 sec.



x2
Motor will turn slightly 2 times after 7 sec.



12B.3
FACTORY RESET done

Warnings



The motor has internal protections to prevent overheating and it will stop after working continuously for 4 -6 min. or its internal temperature will rise 110°C. The motor will remain inactive for 3-10 min. to cool down.



Put cable downward to avoid water inflow



Electric risk



Entrapment risk



Do not hit motor



Do not drill motor

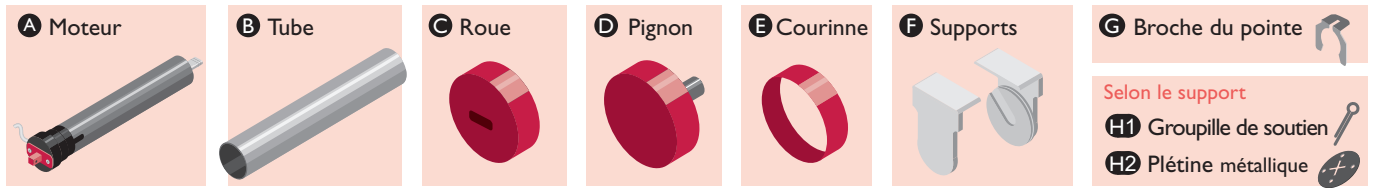


Keep away from liquids and corrosive materials

Troubleshooting

Problems	Causes	Solutions
Motor does not work or do it slowly.	A - Overloading. B - Incorrect installation. C - Incorrect voltage.	A - Check weight of the blind. B - Check components. C - Check voltage.
Motor stops suddenly.	A - Overheating. B - Power failure. C - Motor reached one of the limits.	A - Let motor cool. B - Check supply. C - Press opposite direction button.

Composants



Installation

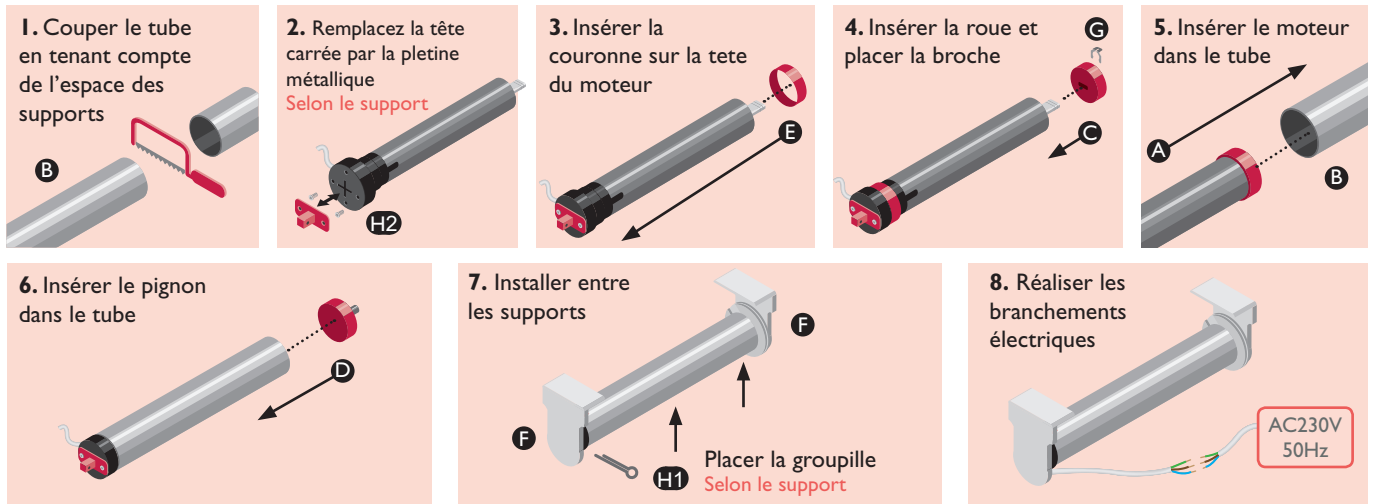
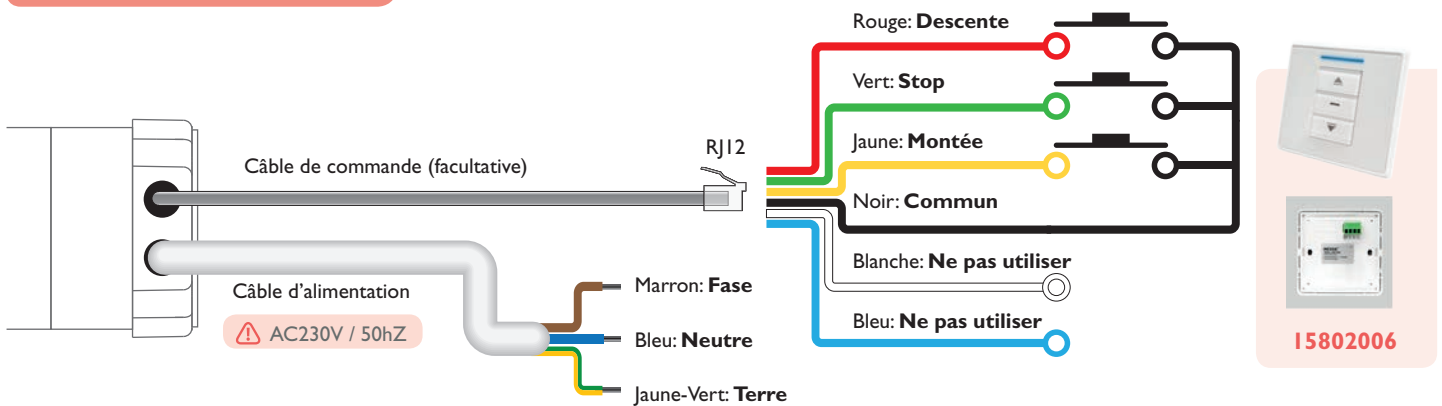
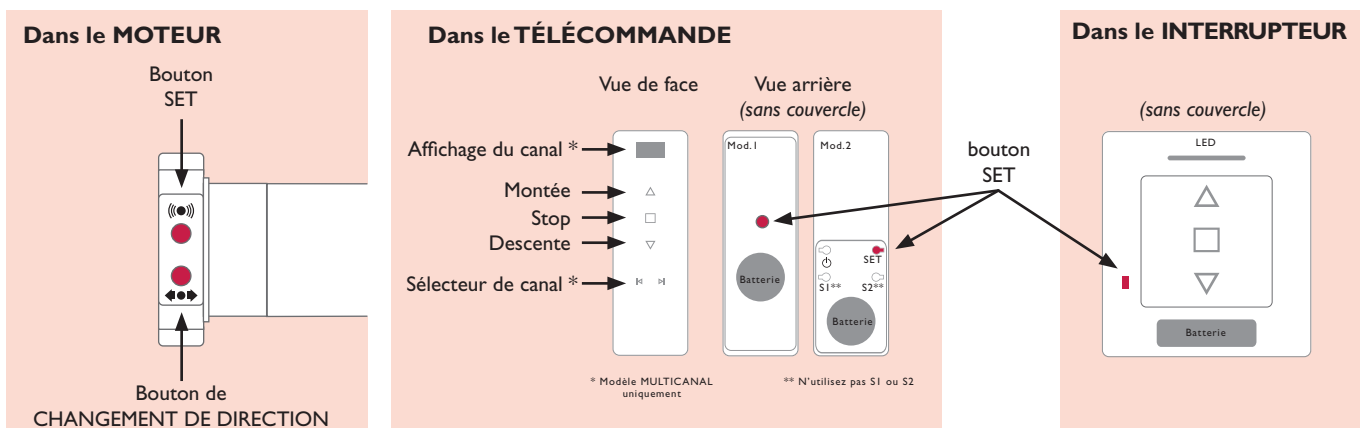


Schéma de câblage



Boutons de programmation



Avant de commencer...

Le moteur a 2 fins de course électroniques et 4 positions intermédiaires facultatives programmables à partir de la télécommande.

La première fin de course peut être définie comme ouverte ou fermée. La distance minimale entre les fins de course et les positions intermédiaires est de 30 cm.

Lorsque les deux fins de course ont été programmées, le moteur passe automatiquement en "Mode Continu". Les Positions Intermédiaires ne peuvent être ajoutées que lorsque les 2 fins de course ont été programmées et ne peuvent être utilisées qu'en "Mode Continu".

En "Mode Continu", lorsque le bouton MONTÉE / DESCENTE de la télécommande est pressé, le moteur se déplace constamment jusqu'à ce que la prochaine position intermédiaire ou fin de course soit atteinte. Si le bouton MONTÉE / DESCENTE est enfoncé deux fois, le moteur ne s'arrêtera à aucune position intermédiaire.

En "Mode Impulsion" quand le bouton MONTÉE / DESCENTE de la télécommande est pressée le moteur se déplace avec de courts mouvements. Si le bouton MONTÉE / DESCENTE est appuyé longtemps, le moteur se déplace continuellement.

Programmation de base

⚠ Le temps entre les opérations doit être inférieur à 10 secondes ou le moteur quittera le mode de réglage

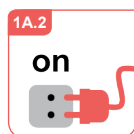
I. Réglage du télécommande / canal

⚠ Si une télécommande multicanal est utilisée, choisissez d'abord le canal.

IA. Avec le moteur déconnecté



Appuyez sur MONTÉE et maintenez avec le moteur déconnecté



Connectez le moteur sans relâcher le bouton MONTÉE



Le moteur tournera légèrement, relâchez le bouton MONTÉE



Appuyez une fois sur MONTÉE

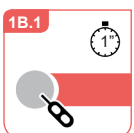


Le moteur tournera légèrement



TELECOMMANDE / CANAL programmé

IB. Avec le moteur branché



Appuyez sur SET pendant 1 sec.



Le moteur tournera légèrement



Appuyez une fois sur MONTÉE

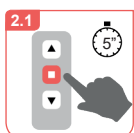


Le moteur tournera légèrement



TELECOMMANDE / CANAL programmé

2. Changer le sens de rotation (seulement si nécessaire)



Appuyez sur STOP pendant 5 sec.



Le moteur tournera légèrement



Appuyez une fois sur DESCENTE

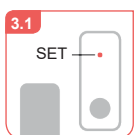


Le moteur tournera légèrement

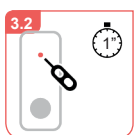


DIRECTION changée

3. Réglage de la première fin de course



Enlever le couvercle pour accéder au bouton SET



Appuyez sur SET pendant 1 sec.



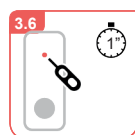
Le moteur tournera légèrement



Déplacer jusqu'à la position désirée



Appuyez une fois sur MONTÉE ou DESCENTE pour choisir la Fin de course



Appuyez sur SET pendant 1 sec.



Le moteur tournera légèrement

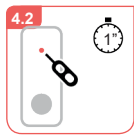


PREMIÈRE FIN DE COURSE programmée

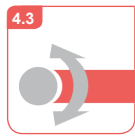
4. Réglage de la 2nd fin de course



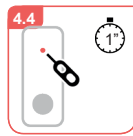
Déplacer jusqu'à la position désirée



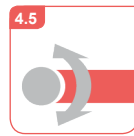
Appuyez sur SET pendant 1 sec.



Le moteur tournera légèrement



Appuyez sur SET pendant 1 sec.



Le moteur tournera légèrement



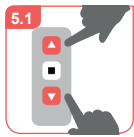
2nd FIN DE COURSE programmée

Positions intermédiaires (facultatif)

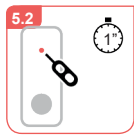
⚠ Le temps entre les opérations doit être inférieur à 10 secondes ou le moteur quittera le mode de réglage

5. Réglage des positions intermédiaires (4 max.)

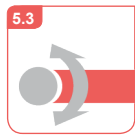
⚠ Seulement en "mode Continu"



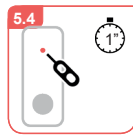
Déplacer jusqu'à la position désirée



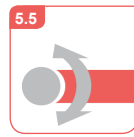
Appuyez sur SET pendant 1 sec.



Le moteur tournera légèrement



Appuyez sur SET pendant 1 sec.



Le moteur tournera légèrement

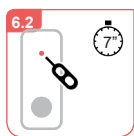


POSITION INTERMÉDIAIRE programmée

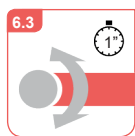
6. Suppression de la position intermédiaire (également valable pour la 2nd fin de course)



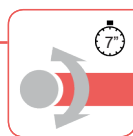
Déplacer jusqu'à la POSITION INTERMÉDIAIRE à éliminer



Appuyez sur SET pendant 7 sec.



Le moteur tournera légèrement après 1 sec.



Le moteur tournera légèrement après 7 sec.



POSITION INTERMÉDIAIRE éliminée

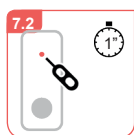
Fonctions supplémentaires

⚠ Le temps entre les opérations doit être inférieur à 10 secondes ou le moteur quittera le mode de réglage

7. Réglage précis de la fin de course / position intermédiaire



Déplacer jusqu'à la FIN DE COURSE ou la POSITION INTERMÉDIAIRE à ajuster



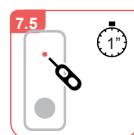
Appuyez sur SET pendant 1 sec.



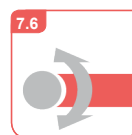
Le moteur tournera légèrement



Move until reach the desired position



Appuyez sur SET pendant 1 sec.



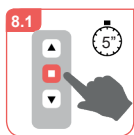
Le moteur tournera légèrement



NOUVELLE POSITION programmée

8. Changement du "mode Impulsion" / "mode Continu"

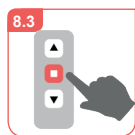
⚠ Il ne sera possible de changer de mode que si les deux fins de course sont programmées



Appuyez sur STOP pendant 5 sec.



Le moteur tournera légèrement



Appuyez sur STOP une fois

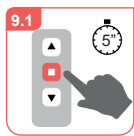


Le moteur tournera légèrement



MODE changé

9. Ajout d'une nouvelle télécommande / canal à l'aide d'une télécommande programmée



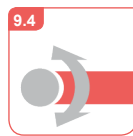
Appuyez sur STOP pendant 5 sec.



Le moteur tournera légèrement



Appuyez sur MONTÉE une fois dans le nouvelle TÉLÉCOMMANDE / CANAL




Le moteur tournera légèrement




NOUVELLE TÉLÉCOMMANDE / CANAL ajouté


10. Suppression de la télécommande / canal (télécommande à canaux multiples)




Appuyez sur STOP pendant 5 sec.




Le moteur tournera légèrement



Appuyez sur SET durant 1 sec.




Le moteur tournera légèrement



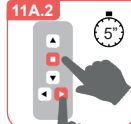
TÉLÉCOMMANDE / CANAL supprimé

11. Verrouiller / Déverrouiller la quantité de canaux disponibles dans les télécommandes multicanaux


11A. Verrouiller canaux



Choisissez le nombre de canaux maximum souhaité




Appuyez sur STOP et la flèche DROITE pendant 5 secondes.

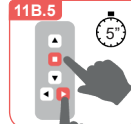


QUANTITÉ MAXIMALE DE CANAUX verrouillés


11B. Déverrouiller canaux



Sélectionnez n'importe quel canal



Appuyez sur STOP et la flèche DROITE pendant 5 secondes.



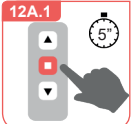
QUANTITÉ MAXIMALE DE CANAUX déverrouillés

Suppression de la mémoire complète (réinitialisation d'usine)


⚠ Le temps entre les opérations doit être inférieur à 10 secondes ou le moteur quittera le mode de réglage

⚠ La réinitialisation d'usine supprimera: Positions intermédiaires, fins de course, télécommandes / canaux, sens de rotation et mode sélectionné

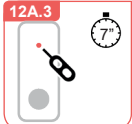
12A. Réinitialisation d'usine depuis la télécommande



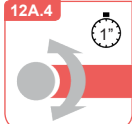
Appuyez sur STOP pendant 5 sec.



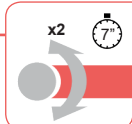
Le moteur tournera légèrement




Appuyez sur SET pendant 7 sec.



Le moteur tournera légèrement après 1 sec.

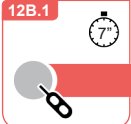


Le moteur tournera légèrement 2 fois après 7 sec.

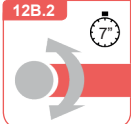


RÉINITIALISATION D'USINE effectuée

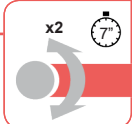
12B. Réinitialisation d'usine depuis le moteur




Appuyez sur SET pendant 7 sec.



Le moteur tournera légèrement après 1 sec.



Le moteur tournera légèrement 2 fois après 7 sec.



RÉINITIALISATION D'USINE effectuée

Avertissements



Le moteur a des protections internes pour éviter la surchauffe et il s'arrêtera lorsqu'il fonctionnera en continu pendant 4 à 6 min. ou sa température interne dépasse 110°C. Le moteur restera inactif pendant 3 à 10 min. refroidir.



Mettre le câble vers le bas pour éviter l'entrée d'eau



Risque électrique



Risque de coincement



Ne pas frapper le moteur



Ne pas percer le moteur



Tenir à l'écart des liquides et des matières corrosives

Résolution de problème

Problème	Causes	Solutions
Le moteur ne fonctionne pas ou le fait lentement.	A - Tension incorrecte. B - Surcharge. C - Mauvaise installation.	A - Vérifier la tension. B - Vérifier le poids aveugle. C - Vérifier les composants.
Le moteur s'arrête soudainement.	A - Surchauffe. B - Panne de courant. C - Le moteur a atteint l'une des limites.	A - Laisser refroidir le moteur. B - Vérifier l'alimentation. C - Appuyez sur le bouton de sens opposé.