

NEROXDOMO[®]

PULSE 45

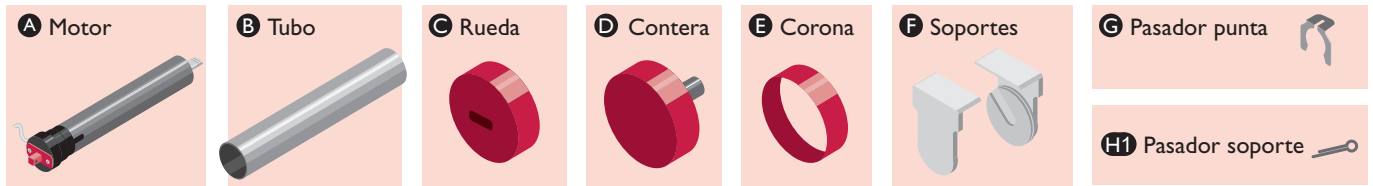
manual de instalación **2** **ESP**

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

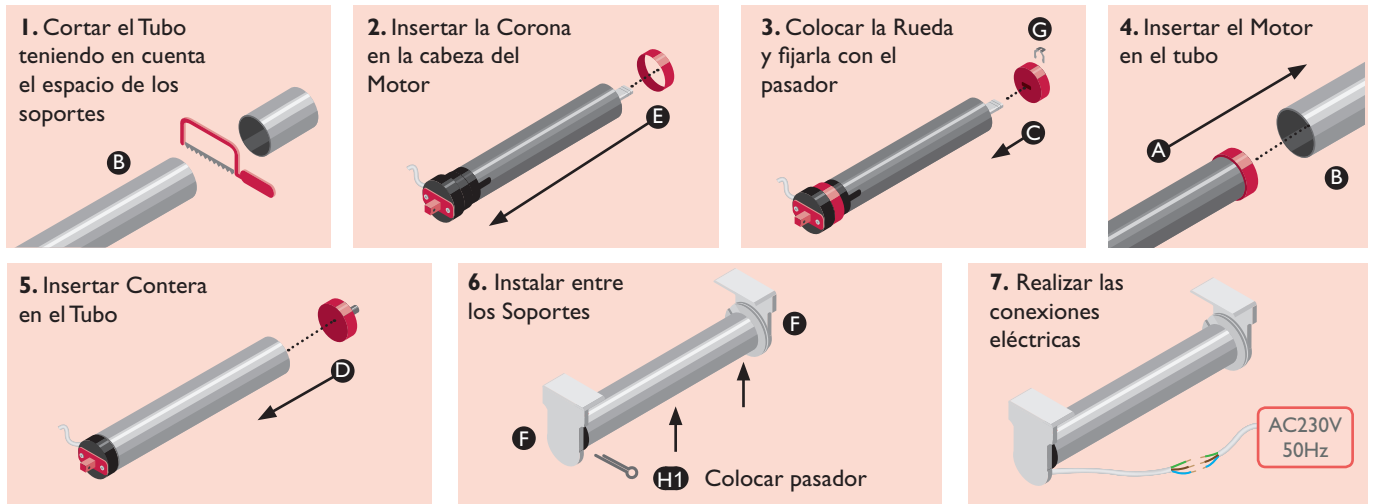


PULSE 45 20/17 I5656004

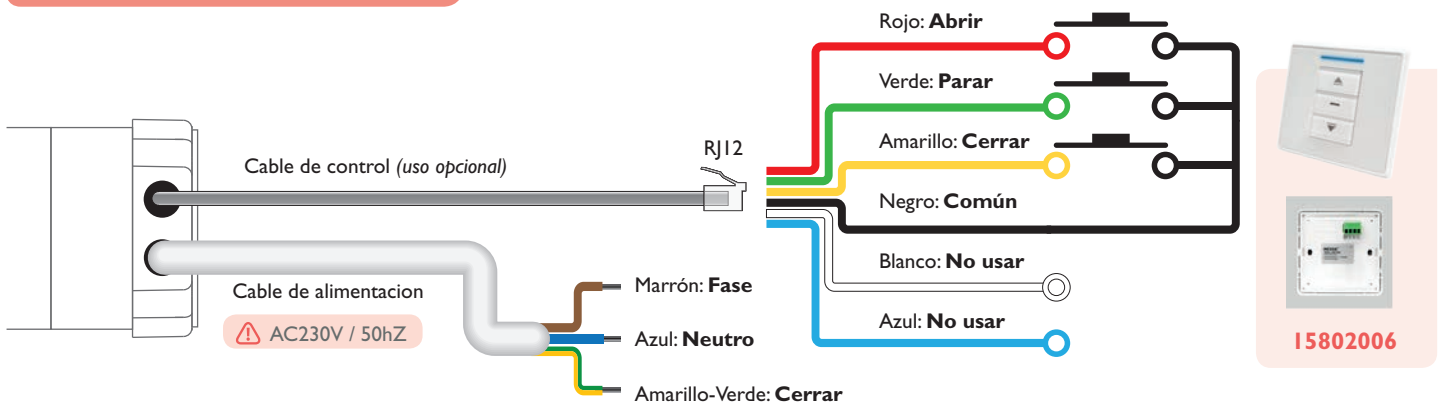
Componentes



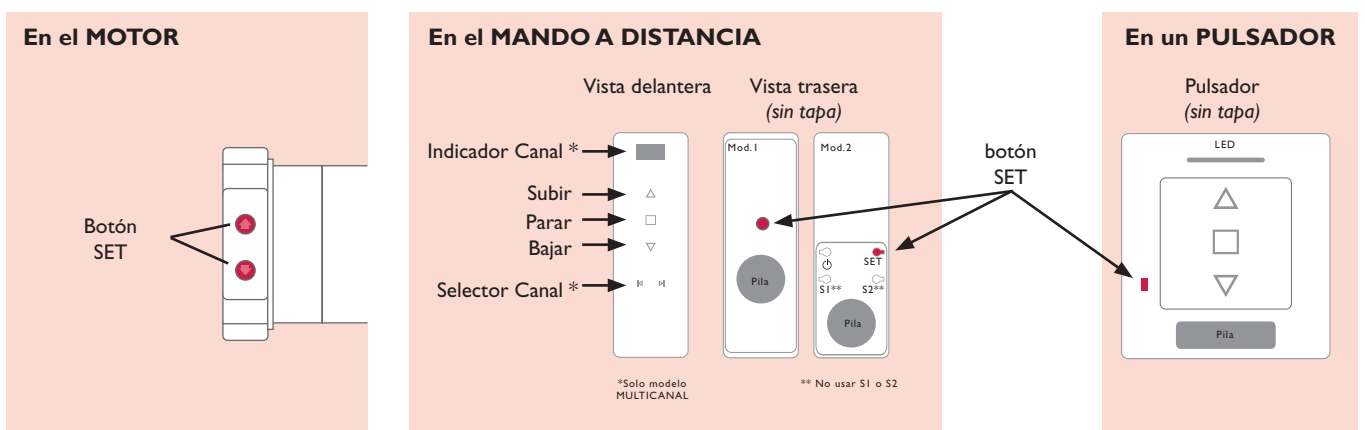
Instalación



Esquema de conexiones



Botones SET 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

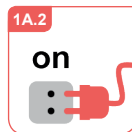
1. Programación del Mando a distancia / Canal

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

1A. 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

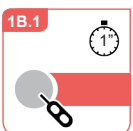


El Motor girará ligeramente

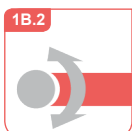


MANDO / CANAL programado

1B. Con el motor conectado



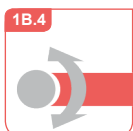
Pulsar SET durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SUBIR una vez

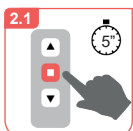


El Motor girará ligeramente

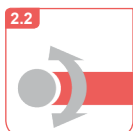


MANDO / CANAL programado

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



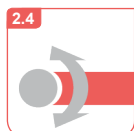
Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar BAJAR una vez

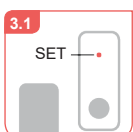


El Motor girará ligeramente

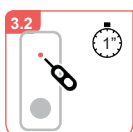


SENTIDO cambiado

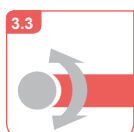
3. Programación del 1º Final de Carrera



Quitar la tapa del mando para acceder al botón SET



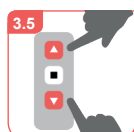
Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



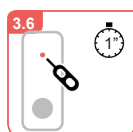
El Motor girará ligeramente



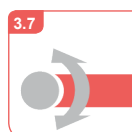
Mover hasta la posición deseada



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



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente

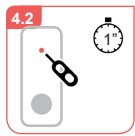


1ER FINAL DE CARRERA programado

4. Programación del 2º Final de Carrera



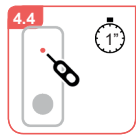
Mover hasta la posición deseada



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)

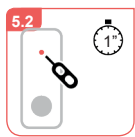
⚠ El tiempo entre instrucciones debe ser inferior a 10 segundos o el Motor saldrá del Modo Programación

5. Programación de Posiciones Intermedias (máximo 4)

⚠ Solo en "Modo Continuo"



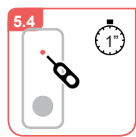
Mover hasta la posición POSICIÓN INTERMEDIA a programar



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.

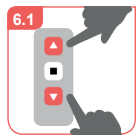


El Motor girará ligeramente

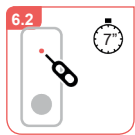


POSICIÓN programada

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



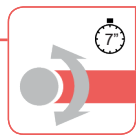
Mover hasta la POSICIÓN INTERMEDIA a eliminar



Pulsar SET en el mando durante 7 seg.



El Motor girará ligeramente pasado 1 seg.



El Motor girará ligeramente pasados 7 seg.



POSICIÓN borrada

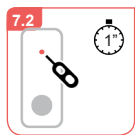
Funciones adicionales

⚠ 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



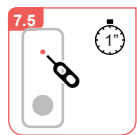
Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



El Motor girará ligeramente



Ajustar hasta la posición deseada



Pulsar SET en el mando durante 1 seg.



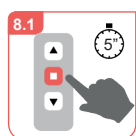
El Motor girará ligeramente



NUEVA POSICIÓN ajustada

8. Cambio entre "Modo Pulsos" y "Modo Continuo"

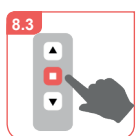
⚠ Solo es posible el cambio si los Finales de Carrera están programados



Pulsar PARAR durante 5 seg.



El Motor girará ligeramente



Pulsar PARAR una vez

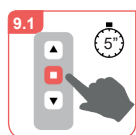


El Motor girará ligeramente

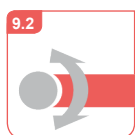


MODO cambiado

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.

12A.4

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.

12B.2

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

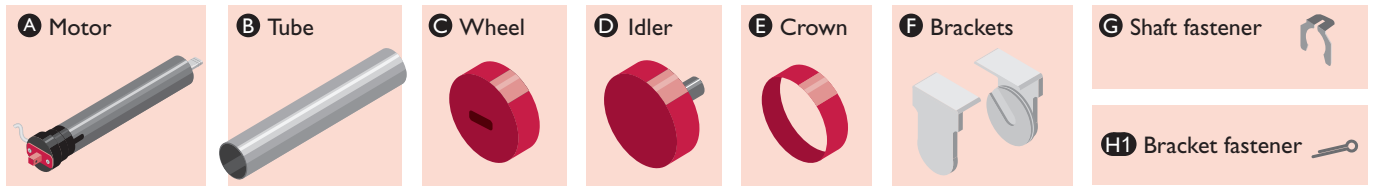


Mantener alejado de líquidos o sustancias corrosivas

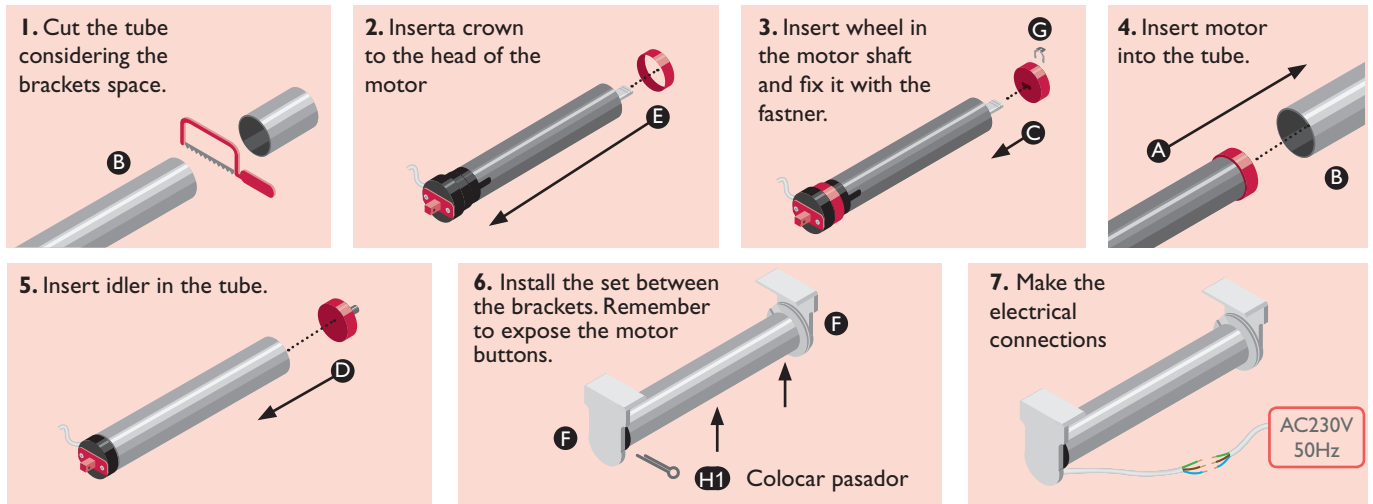
Resolución de problemas

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.

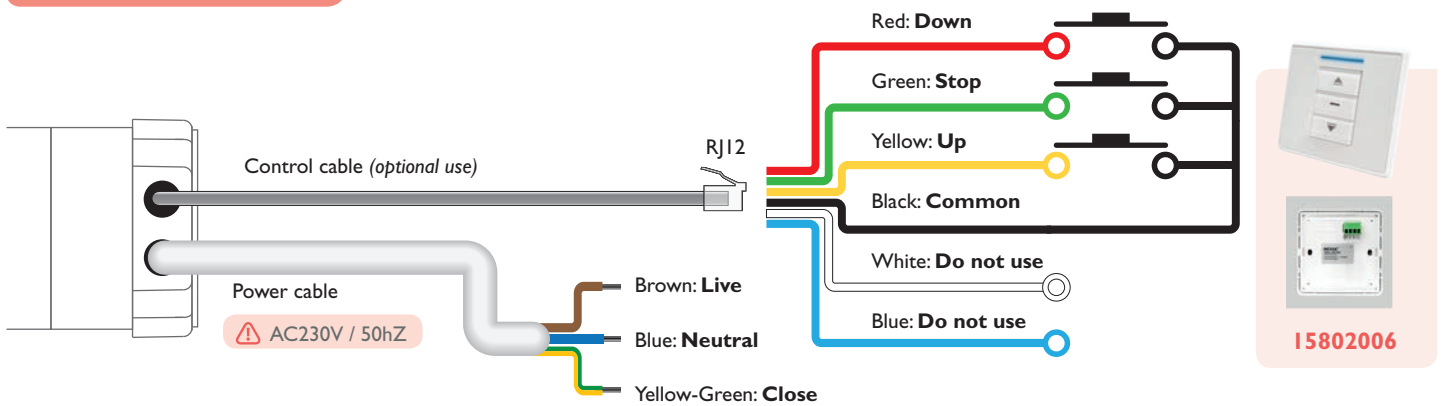
Components



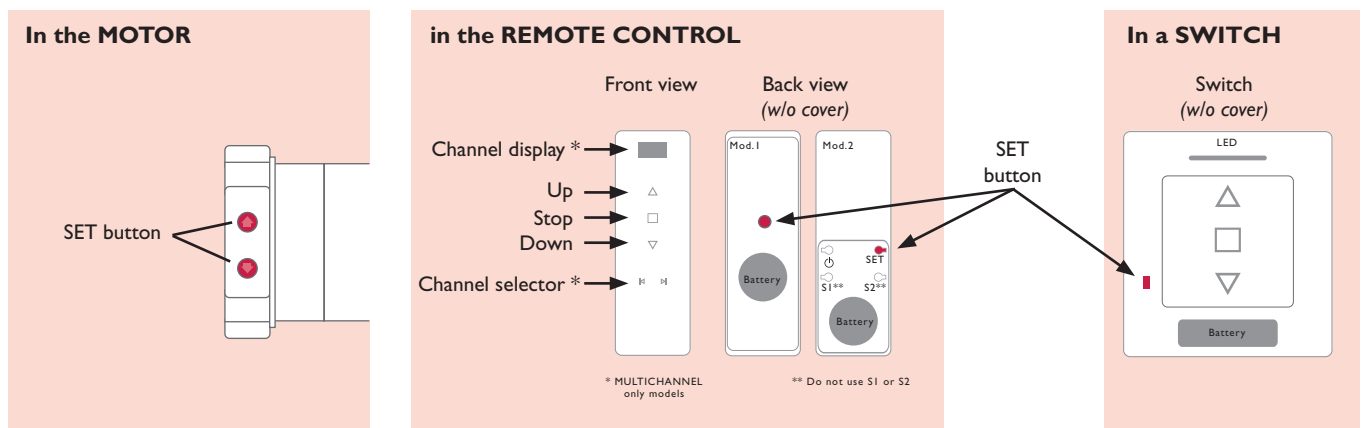
Assembly



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

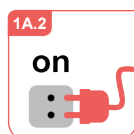
I. Remote control / Channel setting

⚠ 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

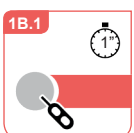


Motor will turn slightly



REMOTE / CHANNEL added

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



Press SET for 1 sec.



Motor will turn slightly



Press UP once

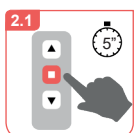


Motor will turn slightly

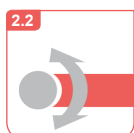


REMOTE / CHANNEL added

2. Changing turn direction (only if needed)



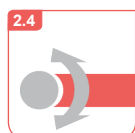
Press STOP for 5 sec.



Motor will turn slightly



Press DOWN once

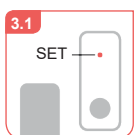


Motor will turn slightly

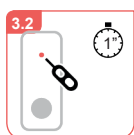


TURN DIRECTION changed

3. Setting 1st limit



Remove the cover to have access to button SET



Press SET in RC for 1 sec.



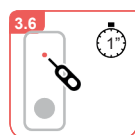
Motor will turn slightly



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

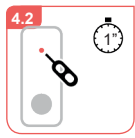


1st LIMIT programmed

4. Setting 2nd limit



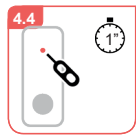
Move until reach the desired height



Press SET in RC for 1 sec.



Motor will turn slightly



Press SET in RC for 1 sec.



Motor will turn slightly



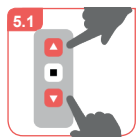
2nd LIMIT programmed

Intermediate positions setting (optional)

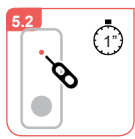
⚠ The time between operations must be lower than 10 seconds or the motor will leave the setting mode

5. Intermediate positions setting (maximum 4)

⚠ Only in "Continuous mode"



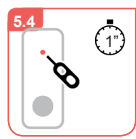
Move to the INTERMEDIATE POSITION desired



Press SET in RC for 1 sec.



Motor will turn slightly



Press SET in RC for 1 sec.

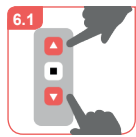


Motor will turn slightly

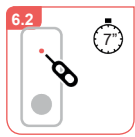


POSITION programmed

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



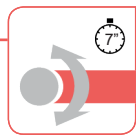
Move to the INTERMEDIATE POSITION you want to delete



Press SET in RC for 7 sec.



Motor will turn slightly after 1 sec.



Motor will turn slightly after 7 sec.



POSITION deleted

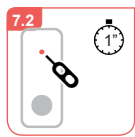
Additional functions

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

7. Limit / intermediate position fine tuning



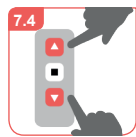
Move to the LIMIT or POSITION you want to adjust



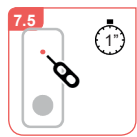
Press SET in RC for 1 sec.



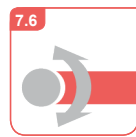
Motor will turn slightly



Move until reach the desired position



Press SET in RC for 1 sec.



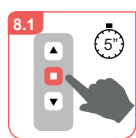
Motor will turn slightly



NEW POSITION adjusted

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

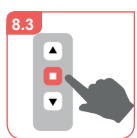
⚠ Only is possible if the Upper and Lower Limits are programmed



Press STOP for 5 sec.



Motor will turn slightly



Press STOP once

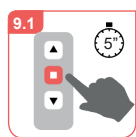


Motor will turn slightly

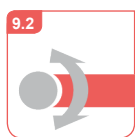


MODE changed

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.