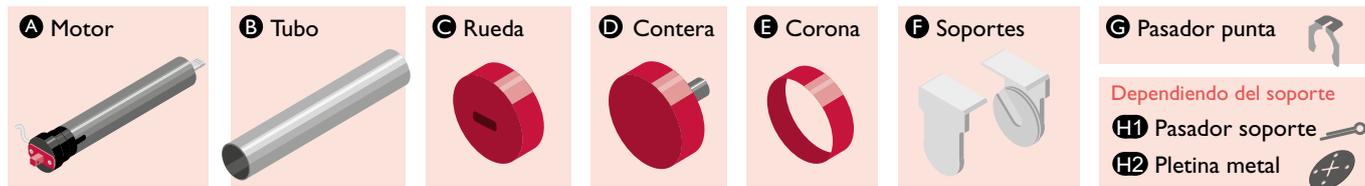
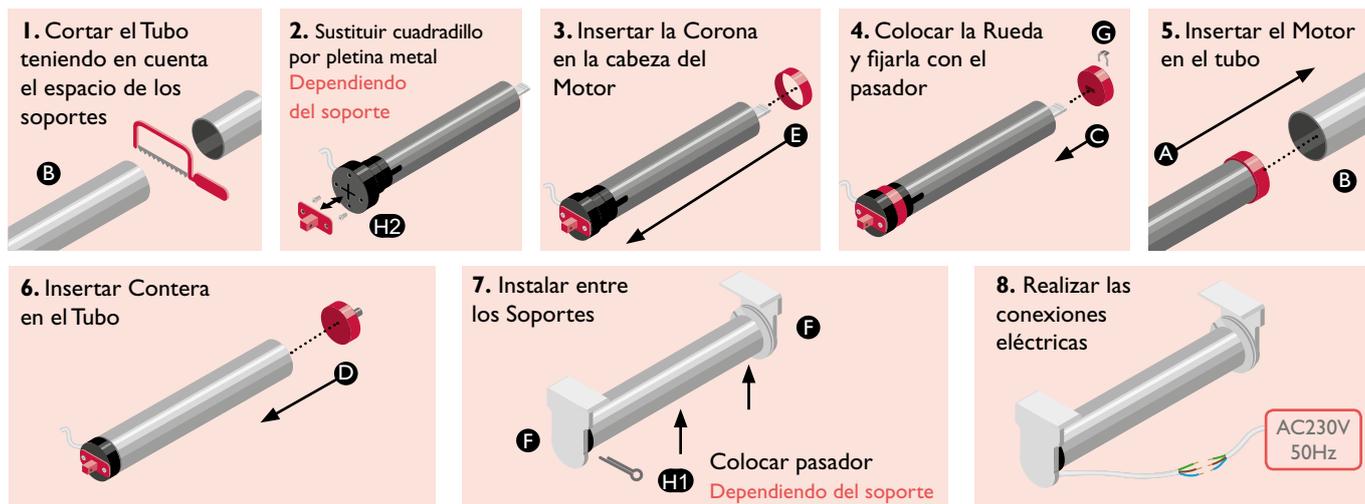


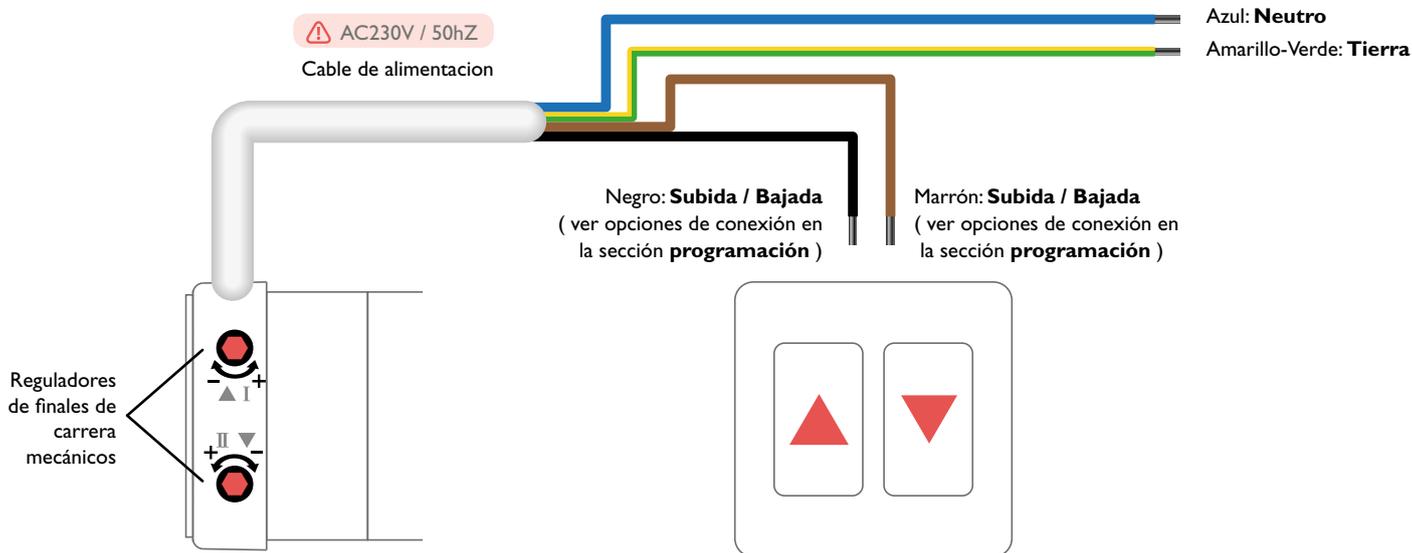
Componentes



Instalación



Esquema de conexiones

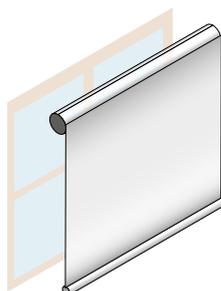


Antes de empezar a programar

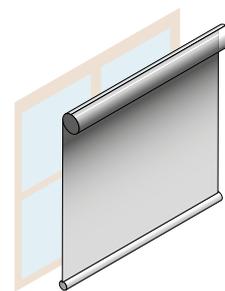
El Nerox ECO es un motor con finales de carrera mecánicos por lo que se programan con los reguladores situados en la cabeza del motor, utilizando el util suministrado.



Tanto para conectar los cables de subida y bajada (negro y marrón), como para ajustar los finales de carrera, se tiene que tener en cuenta si el tejido cae hacia delante del tubo enrollado o por detrás del mismo, y si esta situado a la izquierda o a la derecha.



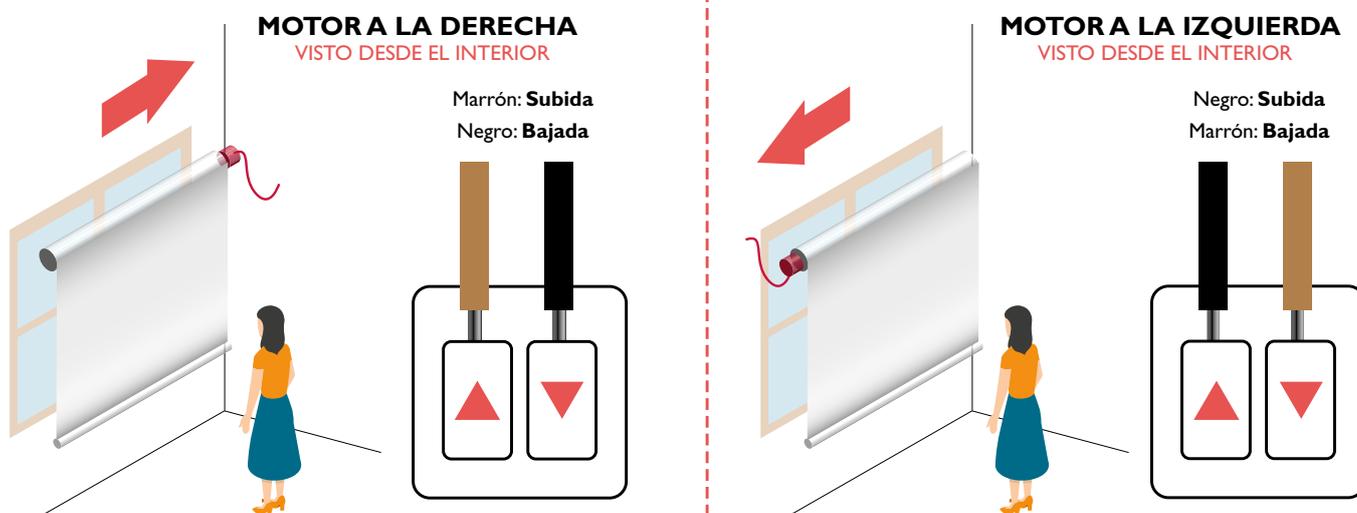
Caída hacia delante



Caída hacia atrás

Programación para estor con caída hacia delante

1. Conexión de los cables de SUBIDA/BAJADA al pulsador



2. Programación del final de carrera SUPERIOR

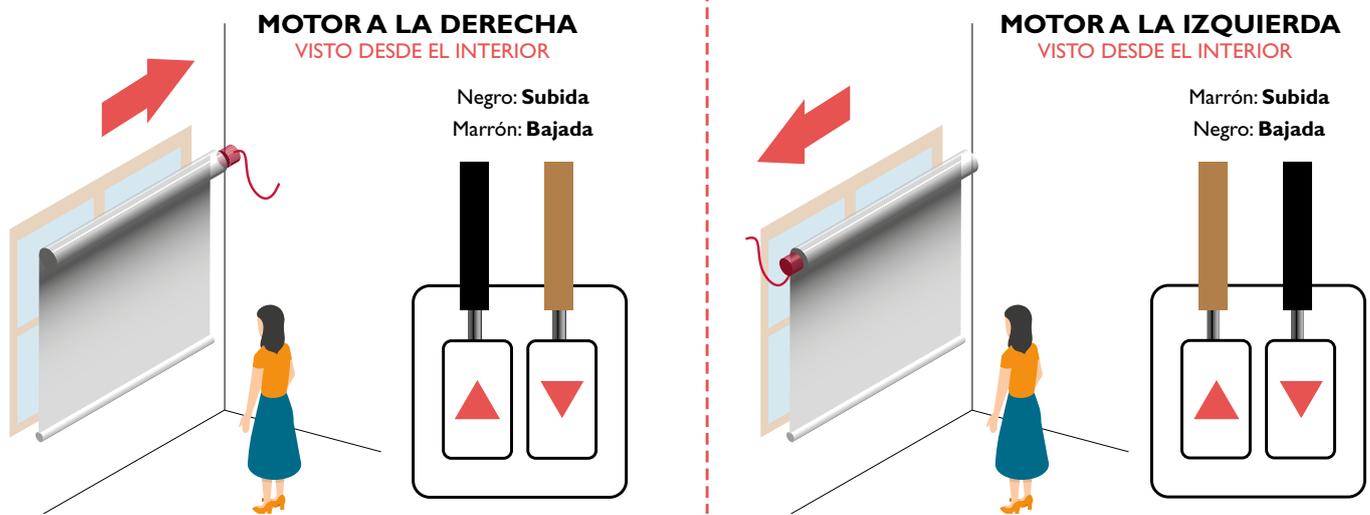
<p>2.1</p> <p>Pulsar SUBIR hasta alcanzar el final de carrera</p>	<p>CASO A</p> <p>El final de carrera actual (X) está POR ENCIMA de la posición deseada (Z)</p>	<p>2.2A</p> <p>Pulsar BAJAR hasta la posición deseada (Z)</p>	<p>2.3A</p> <p>Girar el regulador superior en sentido HORARIO (+ a -)</p>	<p>2.4A</p> <p>Pulsar SUBIR - Si el motor se mueve volver al paso 2.2A - Si no continuar al paso 2.5A</p>	<p>2.5A</p> <p>Girar el regulador superior en sentido ANTIHORARIO (- a +) hasta alcanzar la posición deseada (Z)</p>	<p>2.6A</p> <p>Final de carrera SUPERIOR programado</p>
		<p>CASO B</p> <p>El final de carrera actual (X) está POR DEBAJO de la posición deseada (Z)</p>	<p>2.2B</p> <p>Girar el regulador superior en sentido ANTIHORARIO (- a +) hasta alcanzar la posición deseada (Z)</p>	<p>2.3B</p> <p>Final de carrera SUPERIOR programado</p>		

3. Programación del final de carrera INFERIOR

<p>3.1</p> <p>Pulsar SUBIR hasta alcanzar el final de carrera</p>	<p>CASO A</p> <p>El final de carrera actual (X) está POR DEBAJO de la posición deseada (Z)</p>	<p>3.2A</p> <p>Pulsar SUBIR hasta la posición deseada (Z)</p>	<p>3.3A</p> <p>Girar el regulador inferior en sentido HORARIO (+ a -)</p>	<p>3.4A</p> <p>Pulsar BAJAR - Si el motor se mueve volver al paso 3.2A - Si no continuar al paso 3.5A</p>	<p>3.5A</p> <p>Girar el regulador inferior en sentido ANTIHORARIO (- a +) hasta alcanzar la posición deseada (Z)</p>	<p>3.6A</p> <p>Final de carrera INFERIOR programado</p>
		<p>CASO B</p> <p>El final de carrera actual (X) está POR ENCIMA de la posición deseada (Z)</p>	<p>3.2B</p> <p>Girar el regulador superior en sentido ANTIHORARIO (- a +) hasta alcanzar la posición deseada (Z)</p>	<p>3.3B</p> <p>Final de carrera INFERIOR programado</p>		

Programación para estor con caída hacia atrás

1. Conexión de los cables de SUBIDA/BAJADA al pulsador



2. Programación del final de carrera SUPERIOR

2.1 Pulsar SUBIR hasta alcanzar el final de carrera	CASO A El final de carrera actual (X) está POR ENCIMA de la posición deseada (Z)	2.2A Pulsar BAJAR hasta la posición deseada (Z)	2.3A Girar el regulador superior en sentido HORARIO (+ a -)	2.4A Pulsar SUBIR - Si el motor se mueve volver al paso 2.2A - Si no continuar al paso 2.5A	2.5A Girar el regulador superior en sentido ANTIHORARIO (- a +) hasta alcanzar la posición deseada (Z)	2.6A Final de carrera SUPERIOR programado
		CASO B El final de carrera actual (X) está POR DEBAJO de la posición deseada (Z)	2.2B Girar el regulador superior en sentido ANTIHORARIO (- a +) hasta alcanzar la posición deseada (Z)	2.3B Final de carrera SUPERIOR programado		

3. Programación del final de carrera INFERIOR

3.1 Pulsar SUBIR hasta alcanzar el final de carrera	CASO A El final de carrera actual (X) está POR DEBAJO de la posición deseada (Z)	3.2A Pulsar SUBIR hasta la posición deseada (Z)	3.3A Girar el regulador inferior en sentido HORARIO (+ a -)	3.4A Pulsar BAJAR - Si el motor se mueve volver al paso 3.2A - Si no continuar al paso 3.5A	3.5A Girar el regulador inferior en sentido ANTIHORARIO (- a +) hasta alcanzar la posición deseada (Z)	3.6A Final de carrera INFERIOR programado
		CASO B El final de carrera actual (X) está POR ENCIMA de la posición deseada (Z)	3.2B Girar el regulador superior en sentido ANTIHORARIO (- a +) hasta alcanzar la posición deseada (Z)	3.3B Final de carrera INFERIOR programado		

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



No utilizar destornillador eléctrico para ajustar los finales de carrera



Usar el útil suministrado con el motor para ajustar los finales de carrera



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 - Voltaje incorrecto. B - Sobrecarga. C - Instalación incorrecta.	A - Comprobar alimentación. B - Comprobar peso de la cortina. C - Comprobar componentes.
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.
El motor solo funciona en una dirección.	A - El motor alcanzó el Final de Carrera de la dirección que no funciona.	A - Ajustar el Final de Carrera correspondiente a esa dirección.
Al pulsar un botón de SUBIR o BAJAR el estor se desplaza en sentido opuesto.	A - Conexión incorrecta de los cables.	A - Intercambiar la posición de los cables negro y marrón en la conexión con el pulsador.