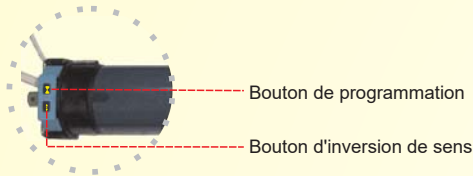


# NOTICE DE PROGRAMMATION ET DE REGLAGE DU MOTEUR RADIO AM45 A FIN DE COURSE ELECTRONIQUE AVEC DETECTION SUR OBSTACLE

## I. Caractéristiques principales

1. Détection sur obstacle au cours de la phase de descente
2. Réglage automatique des fins de course
3. 6 positions de fins de course (4 positions de réglages intermédiaires)
4. Fins de course mémorisées en cas de coupure de courant
5. Facile à commuter entre le mode séquentiel ou automatique et changer le sens de rotation
6. Détecter directement le nombre de rotation du moteur, le positionnement est bien précis
7. Le capteur de position effectue sa fonction d'arrêt sur obstacle et inverse le sens de rotation

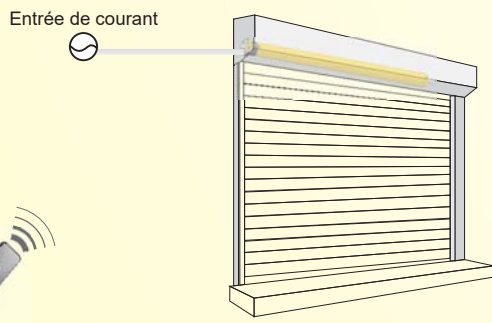


### ⚠ Attention

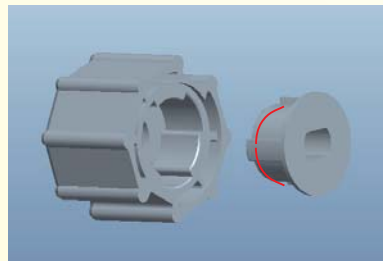
<p>Garder éloigné de l'eau</p>	<p>Evidier les chocs sur le moteur</p>	<p>Ne pas percer le tube</p>
<p>Orienter le câble vers le bas pour éviter les infiltrations d'eau</p>	<p>Conserver à l'écart de produit corrosif</p>	<p>Ne pas tremper dans l'eau</p>

## II. montage et câblage

### Câblage



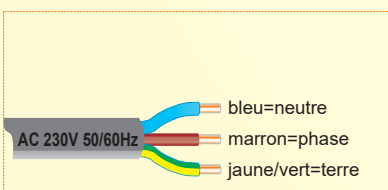
### Jeu de bague spécifique



Le jeu de bague spéciale permet au moteur d'avoir la fonction de détection sur obstacle,

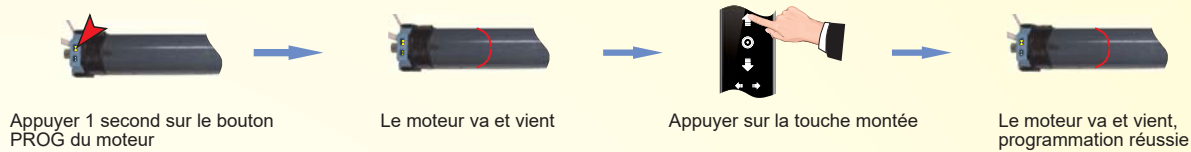


la bague normale ne fonctionne pas avec ce moteur

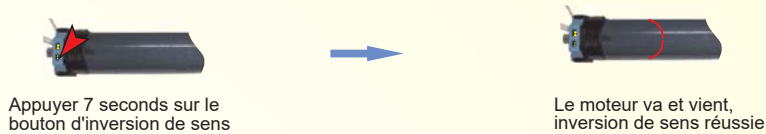


### III. Opération

#### 1. Programmation \* choisir le bon canal quand on utilise un émetteur à plusieurs canaux



#### 2. Vérification du sens de rotation



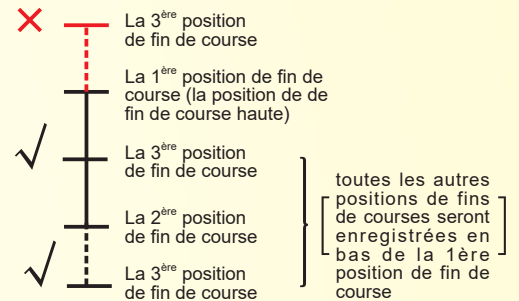
#### 3. Position de la fin de course

A. Il est possible de programmer jusqu'à 6 positions de fins de course. Les deux positions de course les plus éloignées sont des fins de course hautes et basses.

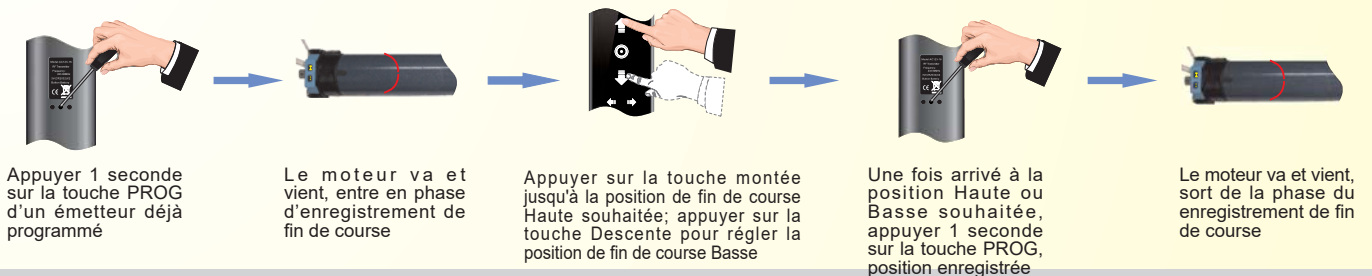
B. Lorsque la 1<sup>ère</sup> position de fin de course (la fin de course haute) est enregistrée, les autres positions de fins de course seront enregistrées en bas de cette 1<sup>ère</sup> position. Si la 1<sup>ère</sup> position de fin de course est la fin de course basse, les autres positions de fins de course seront enregistrées en haut de cette 1<sup>ère</sup> position.

C. Chaque position de fin de course peut être réajustée ou supprimée, excepté la 1<sup>ère</sup> position de fin de course. Mais cela peut être supprimée par effacement total de la mémoire du moteur.

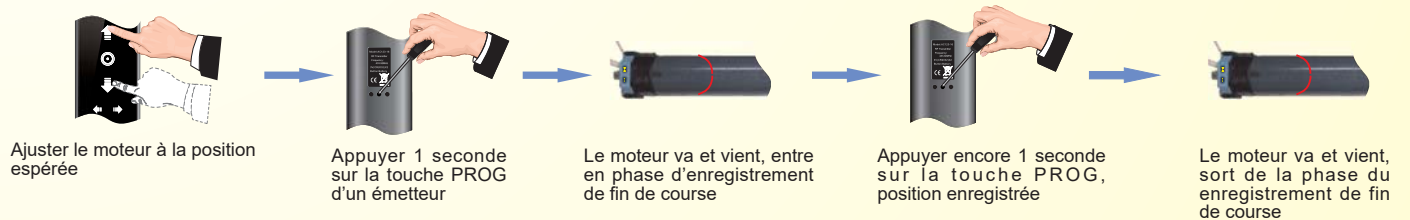
E. Appuyer sur la touche montée/descente 2 fois en l'espace d'une seconde, le moteur va directement à la position de fin de course (haute ou basse) programmée sans s'arrêter sur les positions de fins de course du milieu.



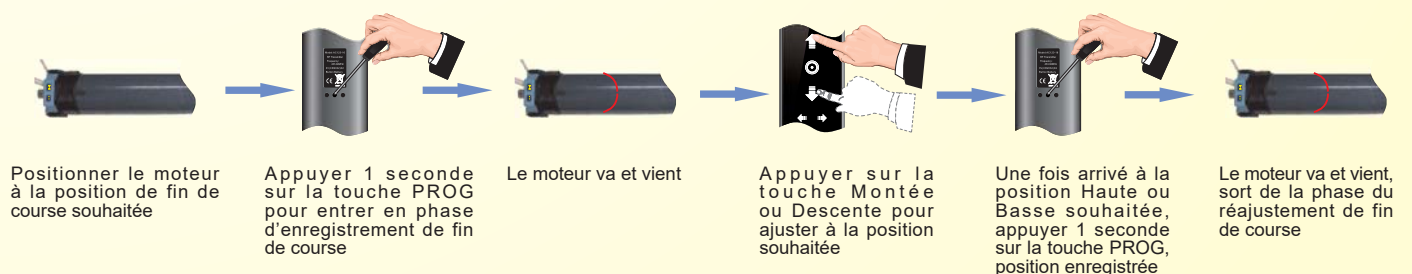
#### 4. Enregistrement de la première fin de course \* Sans aucune action en 30 secondes, le moteur va sortir de la phase de l'enregistrement de fin de course



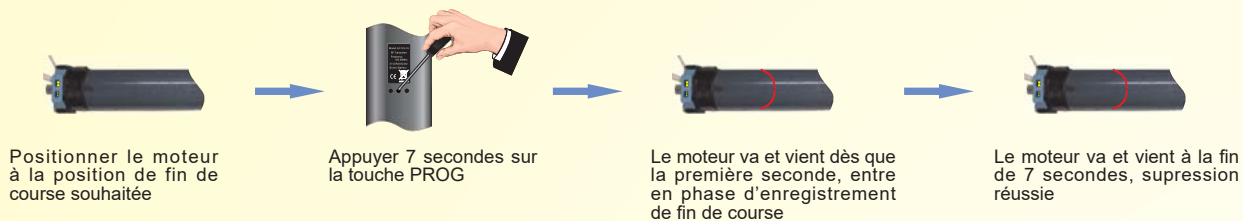
#### 5. Enregistrement d'autre fin de course \* Sans aucune action en 30 secondes, le moteur va sortir de la phase de l'enregistrement de fin de course



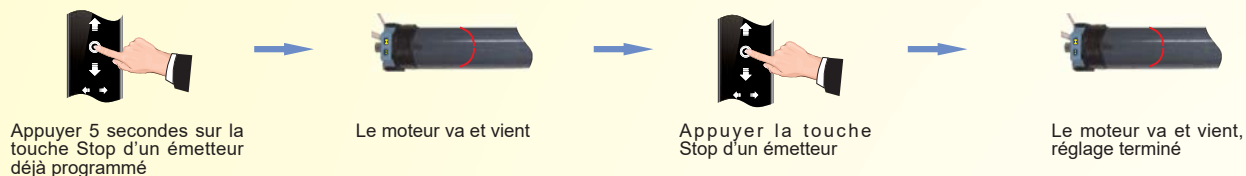
#### 6. Réajustement de fins de course \* Sans aucune action en 30 secondes, le moteur va sortir de la phase de l'enregistrement de fin de course



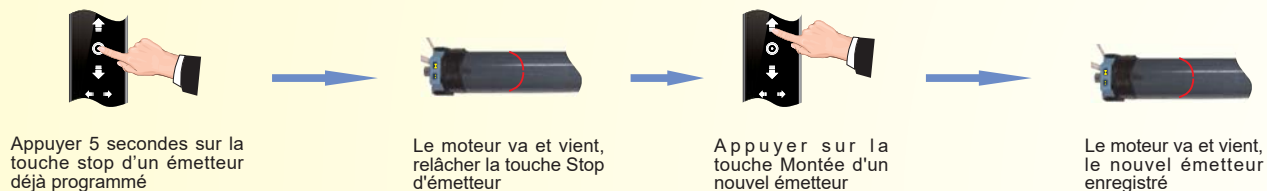
## 7. Suppression de position de fin de course \*excepté la 1ère position de fin de course



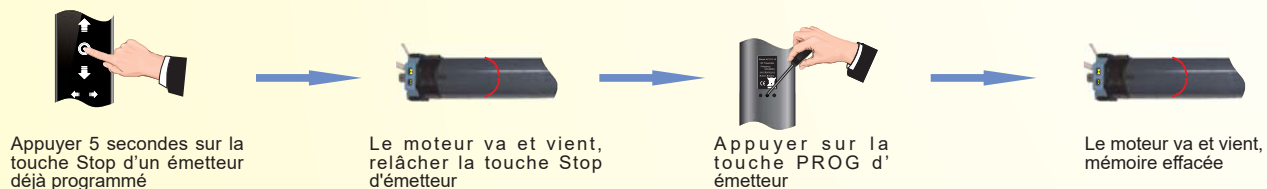
## 8. Passage du mode séquentiel en mode automatique ou inversement



## 9. Ajouter un nouvel émetteur \*tous les émetteurs peuvent être utilisés



## 10. Efficacement d'un émetteur dans la mémoire du moteur

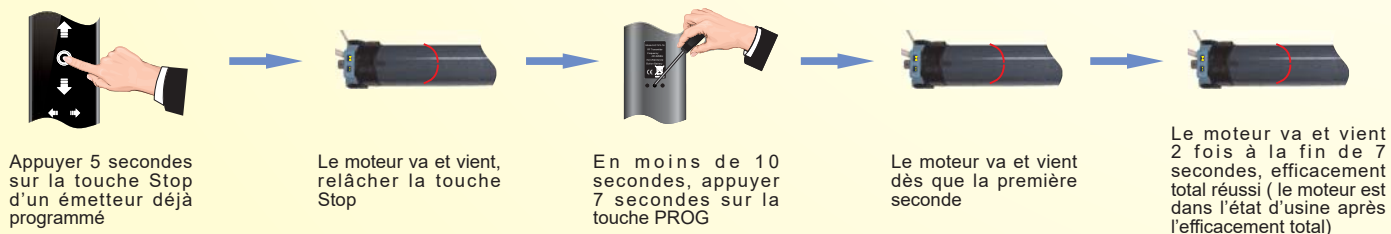


## 11. Efficacement total de la mémoire du moteur

### méthode 1



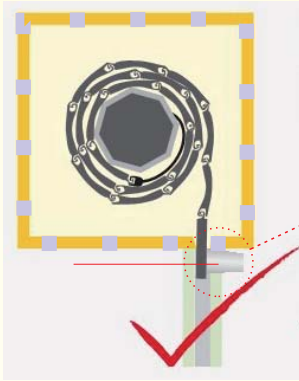
### méthode 2



## 12. Enregistrement automatique des fins de course haute et basse

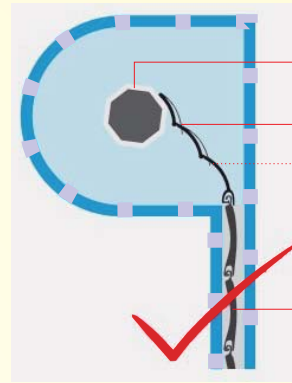
\* Pour effectuer l'enregistrement automatique des fins de course, il faut équiper le volet de verrous + butées

\* Il faut positionner d'abord la fin de course haute, puis la fin de course basse.



1. Il faut s'équiper de butées pour que le moteur puisse se positionner automatiquement en fin de course haute

2. Il faut monter horizontalement les butées, ne pas les faire incliner.

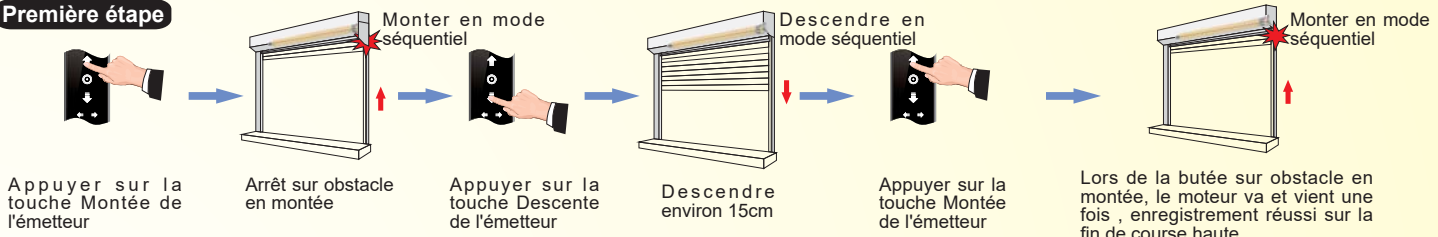


Tube

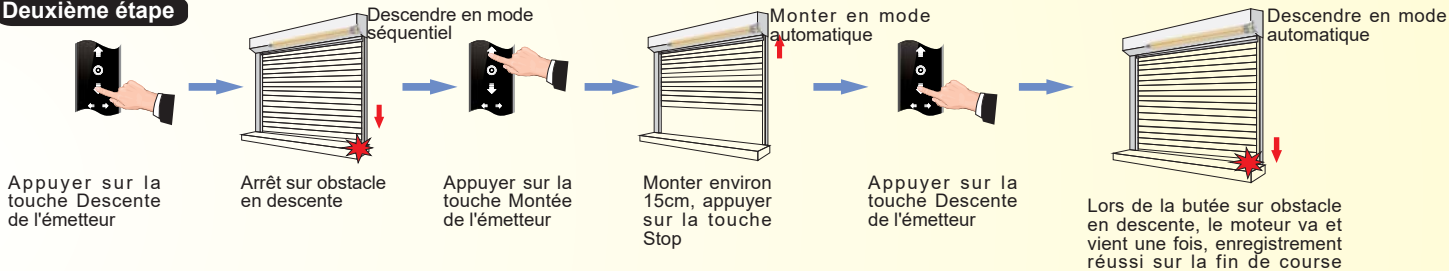
Verrous

Lames

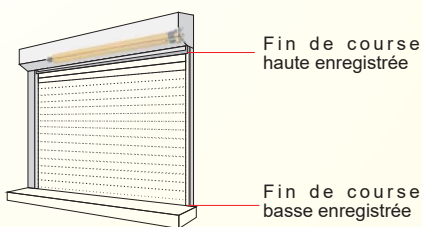
### Première étape



### Deuxième étape

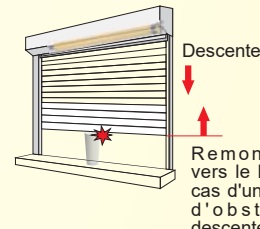


## 13. La fonction d'arrêt sur obstacle \* Il faut d'abord programmer la fin de course haute et la fin de course basse



Appuyer sur la touche Descente de l'émetteur

Lorsque le volet descend et rencontre le pot de fleurs, il va monter pour protéger le pot de fleurs.



## IV. Dépannage

Article	problème	cause possible	solution
1	Après l'installation et la mise au courant, le moteur ne fonctionne pas ou fonctionne lentement.	A. Le courant ne correspond pas à la tension nominale de moteur. B. Surcharge C. Le moteur bloque à cause de l'insatllation incorrecte	A. Changer la tension correspondant au moteur B. Changer le moteur qui correspond à la charge. C. Vérifier si le montage des accessoires est correct.
2	Le moteur s'arrête pendant le fonctionnement	A. Le moteur entre dans l'état de protection contre le surchauffe (rupture thermique) B. La coupure de courant.	A. Après le refroidissement du moteur (environ 3-10 minutes), le moteur revient automatiquement à l'état normal. B. Reprendre dès que le courant électrique revient.
3	La fonction d'arrêt sur obstacle est invalide.	A. L'enregistrement des fins de course haute et basse a échoué B. Inutilisation de la bague spéciale pour ce moteur.	A. Positionner d'abord les fins de course haute et basse. B. Monter une autre bague spéciale
4	Le moteur monte automatiquement dans la phase de descente.	A. Les lames descendent défavorablement B. Mauvaise installation.	A. Vérifier s'il y a quelque chose dans les lames. B. Vérifier le montage du moteur.