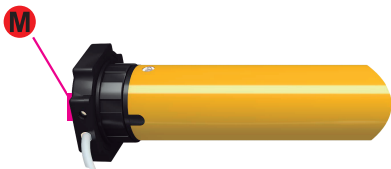




Motores Inteligentes

GUIA RÁPIDA AM25






P Botón
Puede variar su posición según modelo de mando.

- ▲ Subida
- Stop
- ▼ Bajada







El motor realizará un movimiento




1. Identificación mando emisor

- Mantenemos pulsado el botón **M** hasta 
- Pulsamos una vez  y el motor 

2. Sentido de giro (sólo si es incorrecto)

- Si el sentido de giro es incorrecto, mantenemos pulsado  hasta 
- Pulsamos una vez  y el motor 



3. Fin de carrera punto alto

- Pulsamos una vez **P** 
- Pulsando  llevamos el motor hasta el punto alto deseado.
- Pulsamos una vez **P** 



4. Fin de carrera punto bajo

- Llevamos el motor hasta el punto bajo deseado
- Pulsamos una vez **P** 
- Pulsamos una vez **P** 

5. Modificar finales de carrera

- Llevar el motor hasta el final de carrera a modificar
- Pulsamos una vez **P** 
- Llevamos el motor al nuevo final de carrera
- Pulsamos una vez **P** 




6. Añadir emisor adicional (copiar mando)

- En el mando **existente**, mantenemos pulsado **■** hasta 
- En el mando **adicional**, pulsamos una vez **▲** 
- **EL MANDO YA ESTÁ COPIADO**

7. Borrar mando emisor

- Mantenemos pulsado **■** hasta 
- Pulsamos 1 vez **P** 

8. Borrar todo

- Mantenemos pulsado **■** hasta 
- Mantenemos pulsado 10 seg. **P** hasta  
- Volver a empezar programación desde el punto 1.