

Conectar



Auto-Scan externo



Elegir motor de la lista



Validar con OK

Cambiar nombre... OK



Conectar				
Identificar				
Comprobar giro				
Para cambiar el Giro				
Desde el punto Alto (Area cofre cerrado)			Ir al punto bajo Punto alto auto por presión con topes	Paro por topes
Desde el punto Bajo		Paro por unión rígida o fleje más ABS		Paro por unión rígida o fleje más ABS
Memorizar				
Cerrar Programación				

En cada paso mantener pulsado hasta que se mueva el motor

Situo



Auto-Scan externo

visualizamos los motores sin programar o los que están en modo fábrica. Se usa cuando los motores no están programados.



Auto-Scan interno

Visualiza todos los motores programados en el mando



Cambiar sentido de giro con situo (oximo)

Situarse sobre cualquier punto del recorrido. Nunca sobre un final de carrera

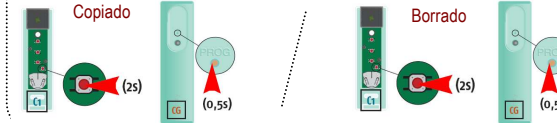


Cambiar final de carrera con situo

Situarse sobre final de carrera



Copiar / Borrar mandos Situo a bidireccional



Copiar la Key

Pulsar Key hasta que se ilumine el led, luego (3s) Pulsar brevemente la Key del mando destino (0,5s)

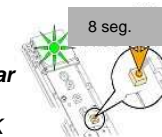
Borrado sin desconectar los motores



Verificar que los motores se mueven de manera continua



Seleccionar motor Validar OK



Hasta clack-clak...clack-clack (4ºclack)



>> Solución de anomalías durante la programación

