

Motor AM35-45 MEL

Motor de límites electrónicos

www.zame-blinds.com.mx



Cableado motor



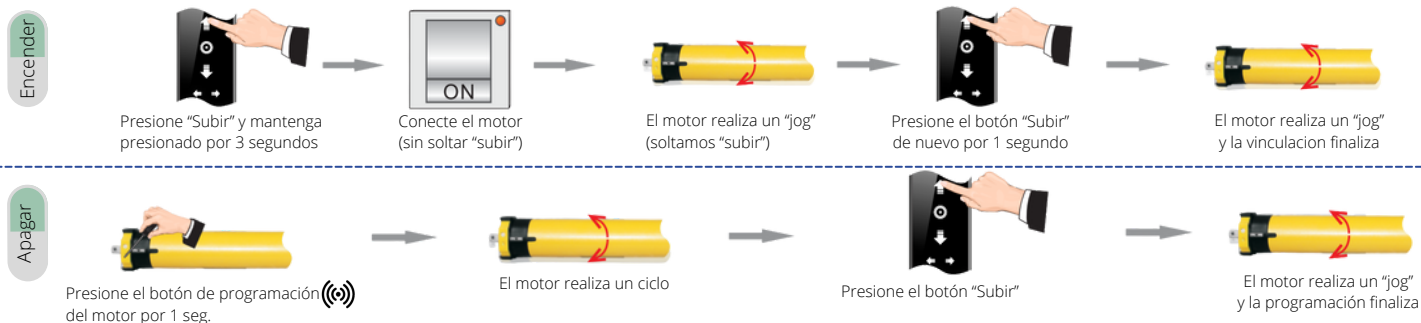
PS: Señal de cada cable (en caso del motor Boris 35 MEL-RJ)



Principales características

- Interfaz para comunicación RS232/RS485 para control integral
- Control de contactos secos
- Configuración de límites electrónicos a través de control remoto para una fácil instalación
- Configuración de 4 límites favoritos, además de los límites iniciales (superior e inferior)
- Sin desconfiguración de límites cuando se desconecta de la fuente de alimentación
- Componentes de calidad para asegurar un desempeño confiable.

1. Vinculación Motor-Control

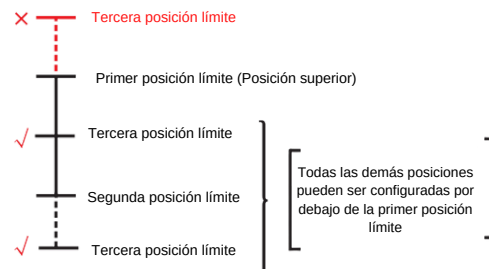


2. Cambio de dirección



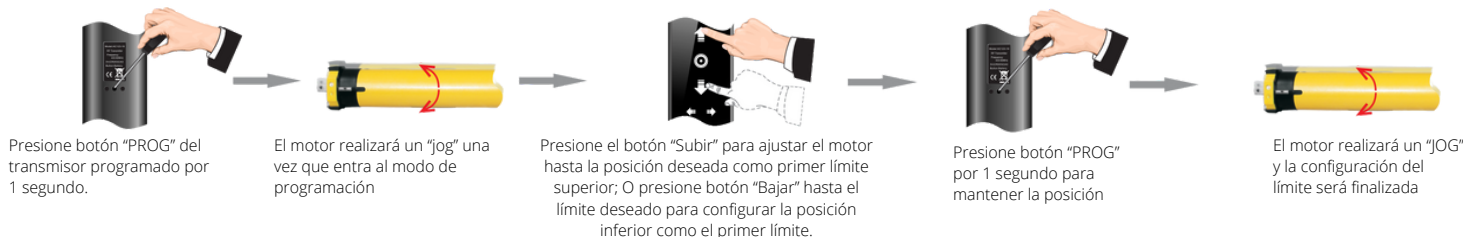
3. Configuración de la posición de los límites

- A. Hasta un máximo de 6 límites de posiciones pueden ser configuradas; Las posiciones mas lejanas serán identificadas como SUPERIOR e INFERIOR; Las 4 posiciones restantes serán llamadas posiciones intermedias (favoritas)
- B. Cuando el límite superior se configura (ilustración de la derecha), todas las demás posiciones deben ser configuradas por debajo de esa posición; También, cuando el límite de posición inferior es configurado primero, toda las demás posiciones deben ser programadas por encima de esta posición.
- C. Cada límite de posición puede ser configurado como favorito o eliminado por separado (La primer posición límite puede ser configurada, pero no puede ser eliminada por separado. Solamente puede ser eliminada cuando se borra toda la memoria)
- D. El motor se detendrá en el siguiente límite de posición cuando un botón de mando se haya presionado (arriba, abajo), cuando éste alcance el límite superior, el botón "arriba" no funcionará más; cuando se alcance el límite inferior, el botón "abajo" no funcionará más.
- E. Presionando el botón "ARRIBA/ABAJO" dos veces rápidamente, el motor ira directamente a la posición límite SUPERIOR / INFERIOR sin detenerse en una posición favorita configurada



4. Configuración del primer límite de posición

(Si no se realiza alguna acción dentro de 30's, el motor saldrá automáticamente del modo de configuración)



5. Configuración del segundo límite

(Si no se realiza alguna acción dentro de 30 segundos, el motor saldrá automáticamente del modo de configuración)



6. Configuración de límites favoritos



7. Eliminar un límite de posición favorito

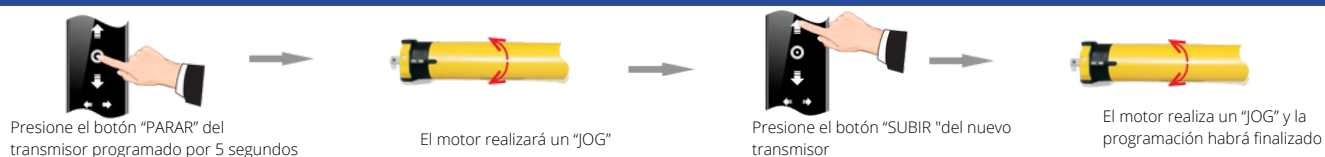
(Los límites iniciales no pueden ser eliminados)



8. Conversión a movimiento continuo y/o puntual (paso a paso)



9. Agregar nuevo Transmisor/Canal



10. Eliminar un Transmisor/Canal de la memoria del motor



12. Llevar el motor a modo Fábrica



Problemas y soluciones

Ítems	Descripción	Causa	Solución
1	Después de conectar a la fuente de alimentación, el motor no funciona o gira lentamente	A. Conexión a voltaje equivocado B. Sobrecarga de peso C. Incorrecta instalación lleva al motor a atascarse	A. Cambie la fuente de alimentación por la indicada B. Cambiar por un motor de un torque mayor C. Revisar los componentes y la instalación
2	El motor se detiene mientras esta trabajando	A. El motor ha excedido sus limite de temperatura B. El motor fue desconectado de du fuente de alimentación	A. Dejar 1 hora para el enfriamiento del motor y volverá a funcionar B. Conectar a la fuente de alimentación