



## Especificaciones motor tubular

**35EW- 6/33**  
**45EW-20/32**  
**45EW-50/13**

### T Soporte Técnico

DM35(45)EW Motor Tubular

Soporte Técnico



Un motor puede almacenar maximo 20 canales, terminando los 20 canales si aun necesita agregar nuevos estos podra incluirlos desde el segundo canal



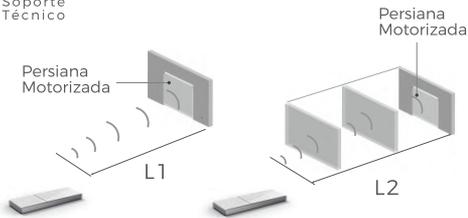
- 1.- Por favor establezca la posicion del límite antes de usar
- 2.- Cuando en el modo de control de grupo la configuracion, los programas eliminados y la configuración límite son imposibles de trabajar.
- 3.- Cuando el motor cambia de direccion es necesario establecer el punto límite nuevamente

### T Alcance

Soporte Técnico



la efectiva transmision de la distancia puede tener alguna desviacion debido al entorno mismo



	L1 Abierto	L2 división	Frecuencia de emision
120V/60Hz	200m	35m	433.92MHz
220V/60Hz			
230V/50Hz			

### Especificación del Motor



E:Electronico / Limite Electronico + Receptor incorporado+Función de protección del receptor+Punto Preferido



### Atención



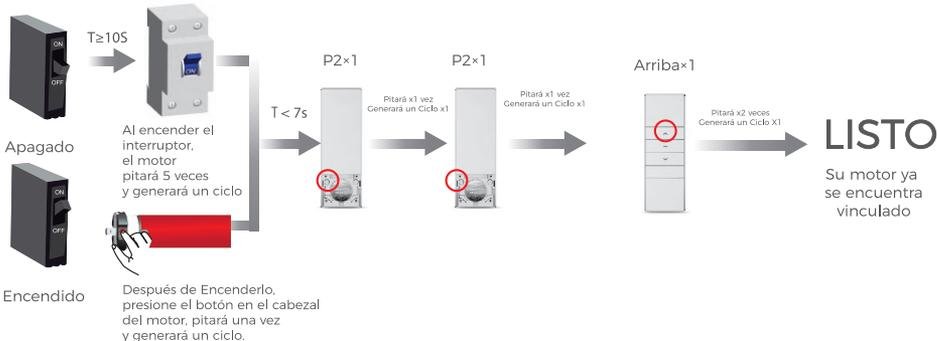


# A

## Configuración

Función adicional

Durante el proceso de configuración, el tiempo entre paso y paso no deberá exceder de 4 segundos, de lo contrario saldrá del modo configuración.



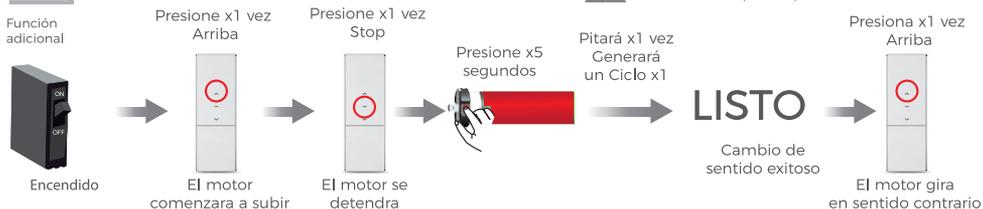
⚠ Si su motor ya estaba vinculado y repite este paso el motor se desvinculará.

# A

## Cambiar el sentido de giro

Función adicional

⚠ La dirección del motor puede ser revertida a una secuencia que se repite

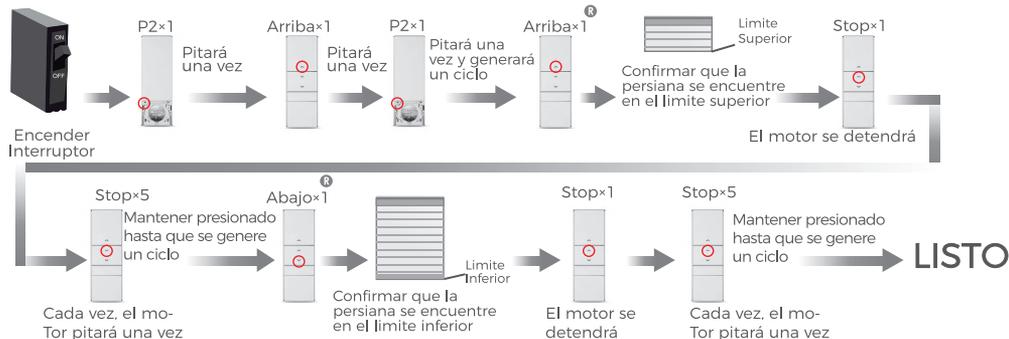


# A

## Programación de límite superior e inferior

Función Adicional

1.- Son inválidos el límite superior e inferior cuando los dos coinciden.  
2.- Después de establecer el límite superior, deberá establecer el límite inferior.



# Instructivo Motor Tubular DM35(45)EW

## A Configuración del punto preferido

Función Adicional

Posición del límite superior  
Posición del límite inferior



Ya configurado el límite superior y inferior

Punto preferido (cualquier posición)



El motor se detendrá

Stop×1

Stop×5



Mantener presionado hasta que se genere un ciclo

Cada vez, el motor pitará una vez

- 1.- Después de establecer el límite superior y el límite inferior, puede establecer el punto preferido entre ellos.
- 2.- El punto preferido se cancelará cuando se cancelen los límites y estos coincidan.
- 3.- Para restablecer el punto preferido, debes cambiar el punto preferido actual.

**LISTO**

El punto preferido se ajustó exitosamente

## Borrar punto preferido

Stop×3seg



Posición del punto preferido

Cuando el motor llegue al punto preferido



Cada vez, el motor pitará una vez

Mantener presionado hasta que se genere un ciclo

**LISTO**

El punto preferido se borra exitosamente

## A Borrar Limite

Función Adicional

Borrar Limite



Encender Interruptor

P2×1



Pitará una vez

Abajo×1



Pitará una vez

P2×1



Pitará una vez y generará un ciclo

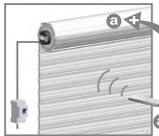
**LISTO**

El límite se borra exitosamente

## A Crear copia de control

Función adicional

Crear copia de control



Encender interruptor

Presione P2 x1 vez



Pitará x1 vez Generará un Ciclo x1

Presione P2 x1 vez



Pitará x1 vez

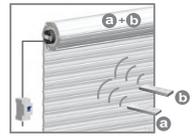
Presione P2 x1 vez



Pitará x2 veces Generará un Ciclo X1

**LISTO**

Has creado una copia del control original



El control "a" es el Original (Previamente vinculado), el control "b" es el que deseamos dejar como copia.

## A Eliminar control

Función Adicional

Eliminar control



Encender Interruptor

P2×1



Pitará una vez

Presione el botón Abajo ×1



Pitará una vez

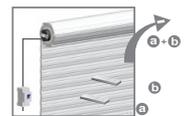
Presione P2×1



Pitará una vez y generará un ciclo

**LISTO**

El emisor se eliminó



Al limpiar el emisor borrará toda la memoria del emisor y los límites.