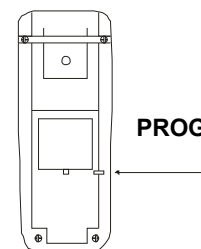


## PROGRAMACIÓN MOTORES STAR VENUS MEDIANTE EL EMISOR

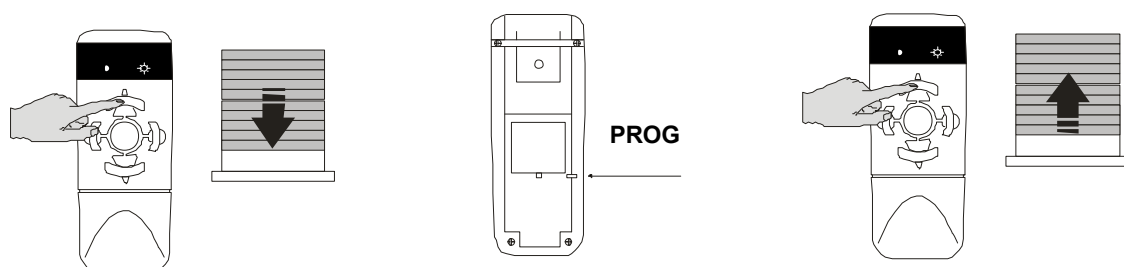
### Punto A:

Alimente el motor (cable marrón y azul) y antes de 8 segundos presione brevemente el botón **PROG** del emisor. De este momento y hasta al final del procedimiento de instalación el motor solo podrá ser accionado con ese emisor. En esta fase el motor funciona en modalidad a instalador: una pulsación a la tecla de SUBIDA o BAJADA del emisor hara que el motor se mueva en sea dirección, en cuanto dejemos de pulsar la tecla el motor se parara.



### Punto B:

Si al pulsar la tecla de SUBIDA del emisor el motor realiza una maniobra de bajada, presione brevemente el botón de **PROG del emisor**. El motor invertirá el sentido de giro, para que la tecla del SUBIDA del emisor corresponda al sentido de subida del motor. Una vez el sentido de giro sea el correcto, utilizar el emisor para llevar el motor a una posición intermedia.



### Punto C:

Pulsar brevemente (máximo 2 segundos entre pulsación y pulsación) el botón de **STOP** del emisor tantas veces como indica en la siguiente tabla:

- 3 veces PERSIANA**
- 5 veces TOLDO**
- 5 veces CORTINA ENROLLABLE (si se dispone de polea BKT)**
- 7 veces CORTINA ENROLLABLE (si NO se dispone de polea BKT)**



### Punto D:

Si el procedimiento se ha realizado correctamente, después de 2 segundos después de la última pulsación el motor empezara a moverse en el sentido de bajada (si el motor efectúa un movimiento de bajada y subida significa que no ha reconocido el número de pulsación al STOP para entrar en programación. Repetir el punto C). En el caso de tener polea BKT, esperar que el motor se para automáticamente en la posición de final de carrera inferior. Si no se dispone de la polea BKT parar el motor, mediante el mando a distancia, en la posición deseada.



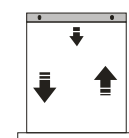
### Punto E:

Esperar sin efectuar ninguna operación. Después de 8 segundos el motor memoriza el final de carrera inferior y ordena una maniobra de subida automática. Durante la subida se activa el sistema control de par **STS** (soft touch system) para garantizar un impacto suave con el obstáculo que delimitara el final de carrera de subida.

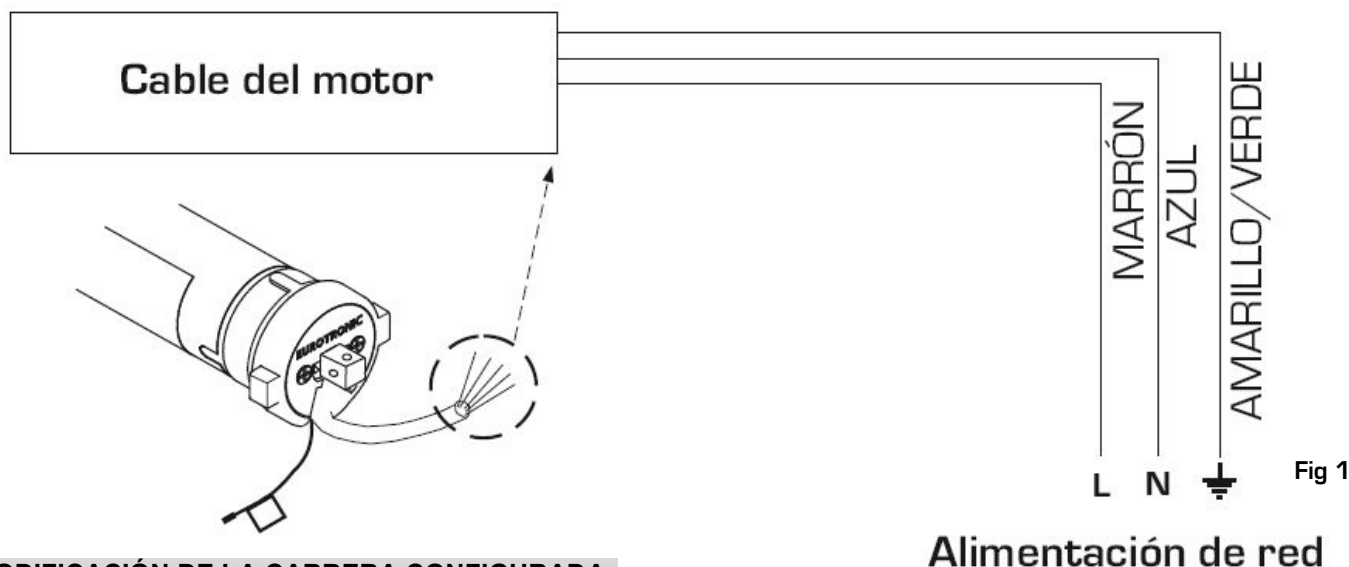


### Punto F:

Si el final de carrera de subida es delimitado por un obstáculo (topes de persiana o toldo cofre) esperar que el motor impacte suavemente con el. El motor indicara que ha memorizado el final de carrera superior realizando dos movimientos de bajada y uno de subida. Si el final de carrera superior no esta delimitado por un obstáculo, posicionar el motor en la posición alta deseada. Después de 8 segundos desde la última maniobra, el motor memorizara esa posición como final de carrera de subida y lo indicara realizando una orden de bajada y una de subida.



## ESQUEMA ELÉCTRICO



## MODIFICACIÓN DE LA CARRERA CONFIGURADA

### Punto A:

Llevar el motor a una posición intermedia.

### Punto B:

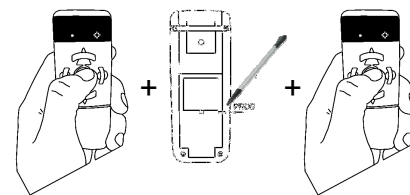
Desconectar la tensión del motor y espere uno segundos.

### Punto C:

Conecte la tensión del motor.

### Punto D:

Pulse la secuencia STOP-PROG-STOP antes de 8 segundos después de conectar la tensión.



### Punto D:

Si el procedimiento se ha realizado correctamente, después de 2 segundos después de la última pulsación el motor empezará a moverse en el sentido de bajada (si el motor efectúa un movimiento de bajada y subida significa que no ha reconocido el número de pulsación al STOP para entrar en programación. Repetir el punto C). En el caso de tener polea BKT, esperar que el motor se para automáticamente en la posición de final de carrera inferior. Si no se dispone de la polea BKT para el motor, mediante el mando a distancia, en la posición deseada.



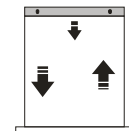
### Punto E:

Esperar sin efectuar ninguna operación. Después de 8 segundos el motor memoriza el final de carrera inferior y ordena una maniobra de subida automática. Durante la subida se activa el sistema control de par **STS** (soft touch system) para garantizar un impacto suave con el obstáculo que delimitará el final de carrera de subida.



### Punto F:

Si el final de carrera de subida es delimitado por un obstáculo (topes de persiana o toldo cofre) esperar que el motor impacte suavemente con el. El motor indicará que ha memorizado el final de carrera superior realizando dos movimientos de bajada y uno de subida. Si el final de carrera superior no está delimitado por un obstáculo, posicionar el motor en la posición alta deseada. Después de 8 segundos desde la última maniobra, el motor memorizará esa posición como final de carrera de subida y lo indicará realizando una orden de bajada y una de subida.



## RESET

Desconecte la alimentación del motor y espere unos segundos. Después conecte junto con el cable MARRON el cable GRIS y NEGRO y alimente el motor durante 1 minuto. Pasado este minuto, desconecte la alimentación y restablezca la alimentación normal **Fig 1**.

Alimente el motor y siga los pasos desde el punto A