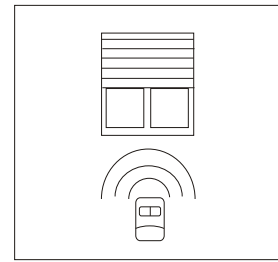




Automatismos

Mando Radio,Receptor Radio CT 30



ATENCIÓN:

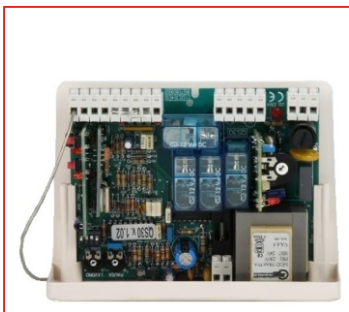
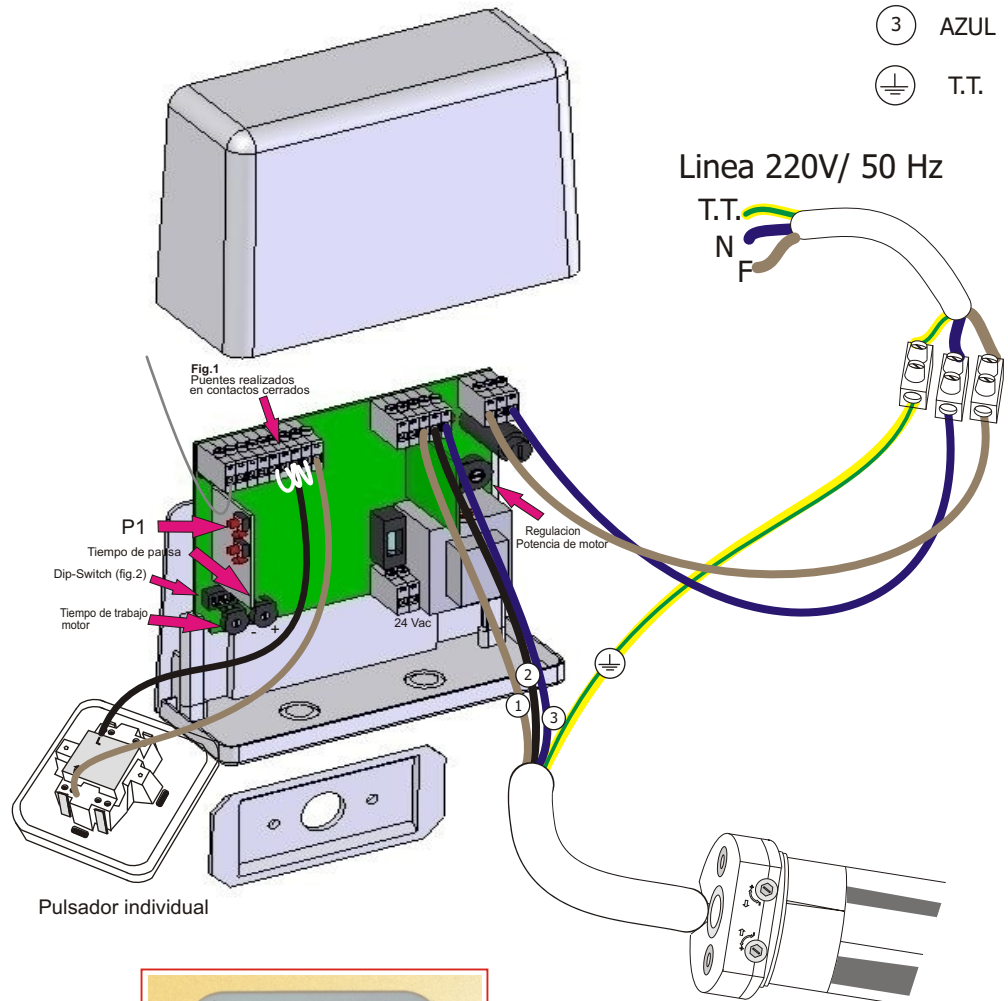
Lea detenidamente estas instrucciones para el buen funcionamiento del receptor.

Muy importante las conexiones:

Entrada de corriente (cable 1.5mm).

Salida para motor y auxiliares (cable 0.75 mm).

- ① MARRÓN
- ② NEGRO
- ③ AZUL
- ⊕ T.T.



6009-99
RECEPTOR RADIO CT 30
 Permite el accionamiento de un motor a distancia mediante emisor con codificación ROLLING CODE,pulsador y contactos auxiliares.
 Alimentación 220 v / Hz.
 Salida de relés 5 A
 Frecuencia radio 433.92 Mhz..



6012-20
Pulsador MOD - 2



6009-96
Emisor 2 canales COSMOS
 6009-97
Emisor 4 canales COSMOS



La gama de receptores COSMOS esta diseñada para el manejo en persianas con motores con gran potencia de corriente nominal (Amperios),con emisores radiofrecuencia de codificación ROLLING CODE y pulsadores opcionales.Siendo estos de dos modelos (2 canales) y (4 canales).

1·MODO DE FUNCIONAMIENTO.

El receptor CT-20 COSMOS esta diseñado para ser utilizado exclusivamente con emisores GAVIOTA (433.92 Mhz).Dependiendo del tipo de emisor podemos disponer de varios funcionamientos.

-MODO 1-Utilizando el emisor de 2 canales COSMOS se pueden obtener dos funcionamientos distintos,que son:

1-Con un solo botón se obtiene el funcionamiento “ paso a paso”,cada vez que pulsemos el boton del emisor la funcion del receptor sera de la siguiente manera:

Pulsaremos y efectua la bajada,pulsaremos y efectuara la parada;pulsaremos y efectuara

la subida.De esta manera se pueden maniobrar dos motores con un solo mando a distancia.

-MODO 2'

2-Con dos botones se obtiene el funcionamiento “selectivo”,cada vez que pulsemos los botones del emisor la función del receptor sera de la siguiente manera:

Pulsaremos un botón y efectúa la bajada,pulsando el botón contrario se obtiene la parada

y pulsando por segunda vez el mismo botón se obtiene la subida.De esta manera se

puede maniobrar un solo motor.

Emisor 2 canales
Cosmos



Emisor 4 canales
Cosmos



Los emisores COSMOS seran codificados directamente al receptor,ya que son emisores de codificación ROLLING CODE.

2·PROGRAMACIÓN RADIO.

Podemos programar el receptor de los modos descritos en MODO DE FUNCIONAMIENTO.

-PROGRAMACIÓN MODO 1:Una vez conectado el receptor a la corriente electrica,pulsaremos la tecla P-1 y se observa que el LED-1 realiza cinco centelleos .Durante este periodo se debe hacer la programación,siendo esta con un botón en modo “paso a paso”.

Al pulsar el botón del emisor antes de que terminen los cinco centelleos,el piloto quedara encendido durante 3 segundos.Al momento el LED-1 volverá a realizar los cinco centelleos y dejando pasar esta función el receptor abandona la fase de programación.

El receptor se ha programado con un solo botón en modo “paso a paso”.

-PROGRAMACIÓN MODO 2:Una vez conectado el receptor a la corriente electrica,pulsaremos la tecla P-1 y se observa que el LED realiza cinco centelleos.Durante este periodo se debe hacer la programación,siendo esta con dos botones en modo “selectivo”.

Al pulsar el botón del emisor antes de que terminen los cinco centelleos,el piloto quedara encendido 3 segundos .Al momento el LED-1 volvera a realizar los cinco centelleos y antes de que cesen los parpadeos pulsaremos el segundo botón del emisor.Ya codificado el emisor deseado el LED-1 volverá a realizar los cinco centelleos,abandonando la fase de programación.

3·MENSAJES ÓPTICOS DE LAS SEÑALES LUMINOSAS.

-Led-2 encendido durante 3 segundos:

El receptor esta alimentado.

-Led-1 se enciende en espacios cortos de tiempo:

El led se enciende cada vez que se envía una señal con el emisor codificado.

-Led -1 y Led-2 parpadeo simultaneo:

Indica que en fase de programacion se esta memorizando un codigo ya codificado.

-Led -1 y Led-2 encendidas alternativas:



4-TIEMPO DE TRABAJO MOTOR.

Con el potenciómetro indicado como "fig.1" se obtiene el tiempo de trabajo del motor deseado, desde 1 segundo a 1 minuto y 25 segundos.

5-DIP-SWITCH(fig.2).

N-1:LUZ INTERMITENTE/LUZ INTERIOR.

OFF:LUZ INTERMITENTE.

ON:LUZ INTERIOR.En esta función la salida permanece habilitada durante aproximadamente 3 minutos después de la conclusión de una maniobra.

N-2:CIERRE AUTOMATICO:

OFF:NORMAL.

ON:CIERRE AUTOMATICO después del tiempo de pausa.

N-3:TIEMPO PEATONAL:

OFF:1/4 DEL TIEMPO DE TRABAJO.

ON:1/2 DEL TIEMPO DE TRABAJO.

N-4:ABRE-CIERRA/ABRE-STOP-CIERRA:

ON:ABRE-CIERRA.

OFF:ABRE-STOP-CIERRA.función del botón (p/p) y del mando a distancia.

6-POTENCIA DEL MOTOR:

Con la central CT-30 es posible disminuir la potencia del motor con un potenciómetro y un led indica la toma de fuerza cada vez que empieza una maniobra.

Esta regulación es muy importante si se utilizan motores sin embrague mecánico.

7-TIEMPO DE TRABAJO:

Terminado este tiempo, la central corta la corriente del motor, es una función de seguridad tanto en instalaciones con finales de carrera eléctricos o sin fines de carrera.

Con el potenciómetro correspondiente a esta función es preciso establecer un tiempo de 5-10 segundos superior al tiempo de maniobra del motor.

8-TIEMPO DE PAUSA:

Únicamente si el DIP-SWITCH n-2 se encuentra en posición ON, (cierre automático conectado).

Acabado este tiempo, la central ordena la bajada .

La intervención de una fotocélula durante la pausa bloquea momentáneamente el tiempo.

9-RESET.

Para resetear el receptor , mantenga pulsado el botón P-1 durante 10 segundos hasta que el LED-1 y el LED-2 queden encendidos.Siendo así dejaremos de pulsar el botón P-1, quedando así el receptor con la memoria vacía.

10- DATOS TECNICOS.

-ALIMENTACIÓN	230 V/ 50 Hz.
-CORRIENTE NOMINAL	1.150w / 5 Amp.
-TIEMPO DE FUNC/PAUSA	5-90 Segundos.
-ALMACENAJE DE CÓDIGOS	140 Programaciones (códigos).
-FRECUENCIA	433.92 Mhz.
-DIMENSIONES	148×105×57.

7-CONESIONES AUXILIARES.

Los puentes relativos a los finales de carrera de tope subida y bajada conectados en los bornes (6-8 y 7-8) no deben quitarse en el caso de no ser utilizados.

En caso contrario tener en cuenta que deben ser siempre de contacto normalmente cerrado.