

RX-PM4G y TX-PM4G

Receptores y Transmisores para los Motores Paralelos MOTIC Línea PM.

Generalidades:

El conjunto de Receptor RX-PM4G y de los Transmisores TX-PM4G está diseñado para ser usado de modo Plug & Play con cualquiera de los Motores Paralelos MOTIC PM.

Su conexión es muy fácil solo enchufe el cable del Motor Paralelo PM, que tiene en su extremo una ficha blanca con 8 pines hembra, al conector de la misma geometría del receptor RX-PM4G, no se preocupe por enchufarlo invertido ya que los conectores tienen un sistema de seguridad que solo permitirán hacerlo en el sentido correcto.



El Gabinete Puede ser Negro o Blanco Indistintamente

RX-PM-4G



TX-PM4G

Para este receptor son Compatibles los Transmisores TX4G (Igual al de la foto sin Grafica en los botones, el TX-PM4G como el mostrado y el TX-50, modelo Tradicional

Características Técnicas	
RX-PM4G	TX-PM4G
Alimentación 220 VAC	Alimentación 12VCC
Carga Máxima 800W	Código Batería 27A
Frecuencia Receptor 433.92 MHz	Frecuencia de Trans. 433.92 MHz
Capacidad de Transmisores 20	Corriente de Trabajo < 10 mA
Rango Térmico -10 °C a +55 °C	Codificación: Learning Code
Dimensiones 132x96x40 mm	

Programación:

Borrar la Memoria de Controles Remotos

Deprima la tecla LEARN, marcada en la imagen siguiente durante unos 5 segundos hasta que el LED rojo titile 5 veces indicando que la memoria fue blanqueada. Este procedimiento debe hacerse de manera preventiva siempre, antes de cargar los remotos.

Cargar los Remotos.

Carga del Primer Transmisor.



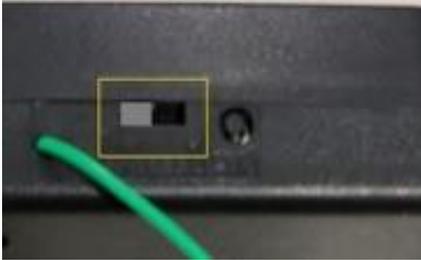
Deprima la Tecla LEARN (marcada en la imagen) durante poco mas de 1 segundo hasta que el LED rojo se apague, luego deprima cualquier boton del transmisor que desea cargar, durante un segundo, hasta que el LED parpadee indicando que el procedimiento está OK.

Carga de los Sigüientes Transmisores: Este procedimiento puede ser repetido hasta haber cargado los 20 controles.

Invertir el Giro del Motor. Según la forma en que se haya colocado el Motor puede ser que al deprimir la tecla con el simbolo de subir, el motor baje y viceversa, para invertir el giro y hacer coincidir la grafica de los remotos, debe

deprimir simultáneamente los botones Subir y Bajar durante unos 3 segundos, hasta que vea al LED rojo del receptor parpadear indicando que el procedimiento se ha completado.

Función de Uno o 4 Botones



La función de 4 botones (Switch a la derecha) permite asociar cada movimiento a un botón del control remoto, o sea Subir cuando se deprime la tecla con el vértice triángulo hacia arriba, Bajar cuando se usa la tecla triángulo hacia abajo, Parar o cuando alcance el final de Carrera o al usar la tecla con un cuadrado

Para inhabilitar a todos los controles remotos cargados en un motor se deprime el candadito, en cuyo caso los botones de Subir y Bajar dejan de responder hasta que en uno de los controles cargados se deprima el botón de STOP

Cuando se mueve el switch hacia la Izquierda se activa la función 1 Botón el control remoto funciona al deprimir, una vez Sube, la siguiente vez, Para, la Nueva Baja y así sucesivamente. La función Seguro deja de existir.