

RX-136

Receptores y Transmisores para los Motores Tubulares MOTIC Línea MOTxxx, MOTxxx-M y MOTxxx-CAD**Generalidades:**

El conjunto de Receptor RX-136 y de los Transmisores TX-PM4G está diseñado para ser usado de modo Plug & Play con cualquiera de los Motores Tubulares MOTIC sin receptor incorporado.

Su conexión es muy fácil solo enchufe el cable que viene provisto, que tiene en su extremo una ficha blanca con 8 pines hembra, al conector de la misma geometría del receptor RX-136, no se preocupe por enchufarlo invertido ya que los conectores tienen un sistema de seguridad que solo permitirán hacerlo en el sentido correcto. De la siguiente manera



RX-136



TX-PM4G

El Gabinete Puede ser Negro o Blanco Indistintamente

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-136	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.



está OK.

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 parpadée indicando que el procedimiento

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

Invertir el Giro del Motor. Según como se haya colocado el motor y si la



cortina pasa por delante o por detrás del tubo puede ser necesario que para hacer coincidir el sentido del giro del motor con las flechas dibujadas en el control remoto haga falta esta función, ello se logra cambiando la posición del Switch ubicado en el lugar marcado del receptor.