

Descripción general

Telerruptor vía radio gama POWER para el control y la centralización de persianas fabricado en la EU.

Como ventajas destacar:

Compatible con todos los tipos y marcas de persianas con motor de 3 hilos (Aprimatic, Somfy, Bubendorff, etc).

Su control de par integrado evitara daños en la persiana o en el motor cuando existan obstáculos.

Programación diaria integrada, gestión multizona de escenarios y uso de mando a distancia.

Receptores mixtos radio e hilo para instalaciones que se adaptan a cualquier exigencia.



Características

- **Telerruptor persiana vía radio 500W** para empotrar.
- **Accionamiento con pulsador individual:** una pulsación permite abrir o cerrar completamente la persiana.
- **Accionamiento con pulsador doble (no enclavado):** una pulsación en el pulsador de subida permite la subida y la parada de la subida. Una pulsación en el pulsador de bajada permite la bajada y la parada de la bajada. Para este montaje es necesario el accesorio R12M - 5454073.
- **Posición intermedia:** permite llevar la persiana a una posición intermedia, fijada previamente con una doble pulsación sobre el pulsador.
- **Programación diaria:** permite una apertura y un cierre automático de la persiana con dos horas escogidas por el usuario.

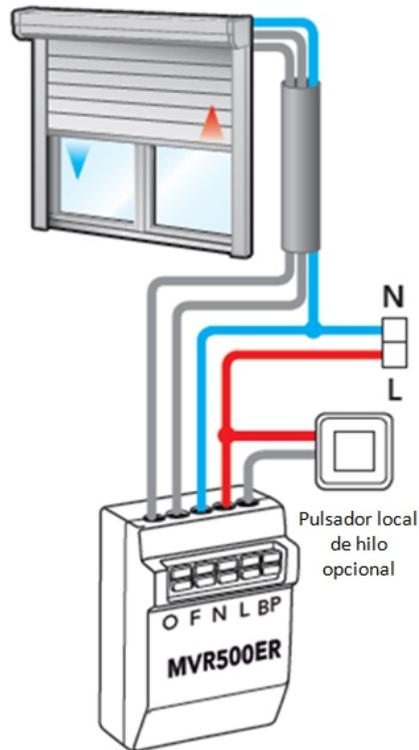
Especificaciones

Potencia motor 3 hilos	230 V - 2A - Máx. 500 VA
Tensión de red	230V ~ (+10% -15%) - 50Hz
Consumo	< 1W
Alcance radio	dentro de la misma habitación (<100m2)
Alcance radio	En ausencia de obstáculos 250m
Frecuencia radio	2,4 Ghz
Nivel sonoro	< 60 dB a 20 cm
Temperatura ambiente	de -20°C a +50°C
Humedad relativa	del 0% al 70%
Dimensiones	48 x 33 x 22,5 mm
Dimensión antena	80 mm (longitud)
Longitud cable antena	250 mm
Peso	28,5 gr

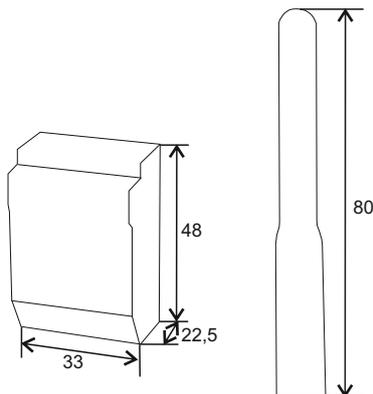
*Nota: tener en cuenta la reducción del alcance en presencia de elementos metálicos, paredes o tabiques.

Cargas compatibles

Esquema



Dimensiones



Programación

Número Pulsaciones	Función
2	Regreso a la posición intermedia
3	Apertura centralizada con pulsador individual
4	Cierre centralizado con pulsador individual
5	Memorización posición actual como intermedia
7	Programación diaria de la posición intermedia
8	Programación diaria de la hora de cierre
9	Programación diaria de la hora de apertura
10	Anulación todas las programaciones diarias
12	Fijar final de carrera electrónico inferior
14	Fijar final de carrera electrónico superior
16	Anulación de los finales de carrera
17	Suprimir el movimiento inverso por sobrecarga
19	Aumentar el para del motor
20	Inversión lógica de los hilos de subida y bajada
21	Bloqueo de las configuraciones instalador
22	Desactivación de la programación diaria
23	Autorización de las configuraciones instalador
24	Desactivación finales de carrera y par motor
25	Restablecer módulo de fábrica
26	Suprimir para motor