

# Receptor Mini Elite

## 1. Características Técnicas.

- Alimentación: 230VAC/50 Hz.
- Frecuencia: 433,925 MHz.
- Dimensiones: 4,8 x 4,6 x 2,3 cm.
- Para motores de hasta 50 Nm máximo.

## 1. Funcionamiento.

Mediante el receptor Mini Elite convertimos un motor mecánico en motor vía radio, para poder accionarlo con mando a distancia, así como con inversor pulsador. También dispondremos de la posibilidad de controlar un motor mecánico mediante dispositivo móvil iOS o Android a través de la App de Gaviota si disponemos de un módulo *Connect Gaviota*.

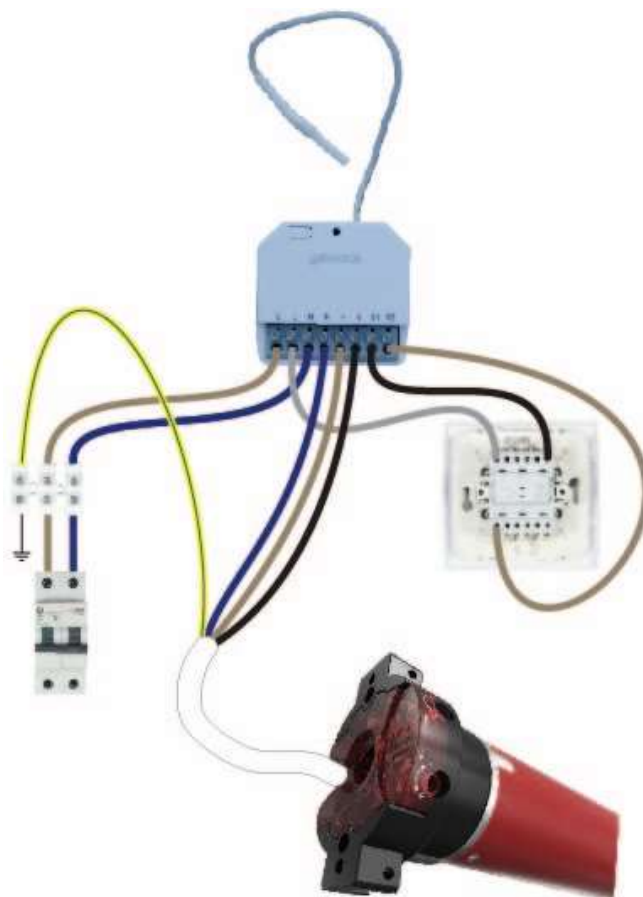
## 2. Notas preliminares

- Durante la configuración, cada operación debe suceder en menos de 10s, si no es así, ésta será cancelada regresando al estado original.
- Una vez los finales de carrera mecánicos hayan sido establecidos, así como posteriormente un emisor enlazado, es importante que se realicen dos ciclos completos de subida y bajada, para que el receptor pueda memorizar las posiciones de final de carrera. Durante estos dos ciclos el motor no debe pararse manualmente o por obstáculos para que la memorización sea realizada con éxito. Este paso es necesario si se desea programar una posición intermedia, activar la función de modo impulsos del motor y hombre presente con pulsador, así como para poder controlar el motor mediante un dispositivo móvil y la App Gaviota.
- El terminal para el interruptor/pulsador externo es con tensión.
- Simbología:

↑↓ Movimiento de subida y bajada.

⚙ Destello del led en el receptor.

### 3. Conexiones.



#### De izquierda a derecha

1. Fase
2. Común pulsador.
3. Neutro
4. Neutro del motor
5. Subida del motor
6. Bajada del motor
7. Subida del pulsador
8. Bajada del pulsador

### 4. Emparejar emisores.

#### Método 1

1. Conectamos el receptor a corriente. El motor responde con  $\uparrow\downarrow$  para indicarnos que está alimentado. Disponemos entonces de 7 segundos para emparejar el emisor.
2. Pulsamos "Stop" durante 2 segundos ( $\uparrow\downarrow\uparrow\downarrow$   $\otimes\otimes\otimes$ ). El emisor está emparejado.

## Método 2

Puede realizarse en cualquier momento sin necesidad de desconectar de corriente. También puede utilizarse para añadir nuevos emisores.

1. Pulsamos el botón de configuración en el receptor “P1” durante 2 segundos, (↑↓), luego soltamos el botón (⊗).
2. Pulsamos “Stop” durante 2 segundos, (↑↓↑↓ y ⊗⊗⊗). El emisor está emparejado.

## 5. Sentido de giro

Una vez nuestro emisor haya sido emparejado procederemos a comprobar que el sentido de giro es el deseado con una maniobra de subida o bajada. En caso contrario podremos utilizar cualquiera de los siguientes métodos para invertir el sentido de giro.

### Método 1

Pulsamos de manera simultánea los botones de “Subida” y “Bajada” de nuestro emisor durante 2 segundos, (↑↓), el sentido de giro ha sido invertido.

### Método 2

Pulsamos durante aproximadamente 10 segundos el botón de programación en el receptor (↑↓↑↓↑↓ durante este tiempo), soltamos el botón (⊗⊗⊗), el sentido de giro ha sido invertido.

## 6. Copia de Emisores.

### Método 1

Siendo *a* un emisor ya emparejado y *b* el emisor a añadir

- Pulsamos “P2<sub>a</sub>” (↑↓ y ⊗) – “P2<sub>a</sub>” (↑↓ y ⊗).
- Pulsamos “P2<sub>b</sub>” (↑↓↑↓ y ⊗⊗⊗). El emisor *b* ha sido añadido.

### Método 2

Igual que en la sección 3. *Emparejar Emisores, Método 2.*

## 7. Parada intermedia

Una vez los finales de carrera mecánicos hayan sido establecidos, un emisor enlazado y se hayan realizado dos ciclos completos de subida y bajada para que el receptor puede calcular las posiciones superior e inferior, será posible programar la parada intermedia. Para ello llevaremos el motor a la posición deseada y procederemos del siguiente modo:

- Pulsamos “P2” (↑↓ y ⊗) – “Stop” (↑↓ y ⊗) – “Stop” (↑↓↑↓ y ⊗⊗⊗). La parada intermedia ha sido memorizada

Para llevar el motor a dicha posición debemos pulsar “Stop” durante 2 segundos.

Para eliminar la parada intermedia memorizada:

- Pulsamos "P2" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "Stop" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "Stop" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ). La parada intermedia ha sido eliminada.

## 8. Eliminar limites memorizados

Para poder eliminar los limites memorizados.

- Pulsamos "P2" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "Bajada" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "P2" ( $\uparrow\downarrow\downarrow$  y  $\odot\odot\odot$ ). Los limites memorizados han sido eliminados.

## 9. Eliminar emisor

Siendo  $a$  y  $b$  emisores ya emparejados y  $b$  el emisor a eliminar

- Pulsamos "P2<sub>a</sub>" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "P2<sub>a</sub>" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ).
- Pulsamos "P2<sub>b</sub>" ( $\uparrow\downarrow\downarrow$  y  $\odot\odot\odot$ ).

## 10. Eliminar todos los emisores

Para eliminar todos los emisores pulsaremos la siguiente secuencia en cualquier emisor. De esta manera solo se eliminarán los emisores, manteniéndose los límites memorizados

- Pulsamos "P2" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "Stop" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "P2" - ( $\uparrow\downarrow\downarrow$  y  $\odot\odot\odot$ ).

## 11. Reset del receptor

### Método 1

Para resetear el receptor tendremos que seguir los pasos descritos en el punto 10. *Eliminar todos los emisores*, así como en 8. *Eliminar limites memorizados*.

### Método 2

Pulsamos durante aproximadamente 14 segundos el botón de programación en el receptor ( $\uparrow\downarrow\downarrow\uparrow\downarrow$  durante este tiempo), soltamos el botón ( $\odot\odot\odot\odot$ ). El receptor ha sido reseteado al modo de fábrica.

## 12. Modo impulsos

Mediante la siguiente secuencia podremos hacer funcionar el motor a impulsos o de manera continua. Este modo solo puede ser activado si se han memorizado las posiciones superior e inferior realizando dos ciclos completos de subida y bajada tras establecer los finales de carrara mecánicos y enlazar el emisor. Para ello pulsaremos "P2" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "Subida" ( $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ ) - "Bajada". La respuesta serán las siguientes según esté activado o no.

- $\uparrow\downarrow\downarrow$  y  $\odot\odot\odot$ , el motor está en modo continuo.
- $\uparrow\downarrow$  y  $\odot$ , el motor funciona en modo impulsos.

### 13. Modos Pulsador/Interruptor

El dispositivo dispone de cuatro modos para utilizar un pulsador/interruptor externo.

Para establecer los diferentes modos se utilizará la misma secuencia "P2" (↑↓ y ☉) – "P2" (↑↓ y ☉) – "Stop". El receptor contestará al establecer cada modo con 1,2,3, 4 movimientos de ↑↓ y los mismos ☉ del Led en el receptor.

#### 1. Modo Pulsador Doble

Es el modo activado por defecto. En este modo pulsando "Subida" el motor comenzará a subir, pulsando "Subida" o "Bajada" de nuevo el motor parará. Pulsando "Bajada" el motor comenzará a bajar, pulsando "Bajada" o "Subida" de nuevo el motor parará.

Para activarlo "P2" (↑↓ y ☉) – "P2" (↑↓ y ☉) – "Stop" hasta que la respuesta indicada sea ↑↓ y ☉.

#### 2. Modo Interruptor

En este modo mientras mantengamos pulsado "Subida" o "Bajada" el motor se moverá en la dirección indicada y parará al dejar de pulsar.

Para activarlo "P2" (↑↓ y ☉) – "P2" (↑↓ y ☉) – "Stop" hasta que la respuesta indicada sea ↑↓↑↓ y ☉☉.

#### 3. Modo pulsador triple

Para utilizar este modo debemos conectar la "Subida" y la "Bajada" en sus líneas correspondientes. El pulsador de "Stop" se implementará alimentando ambas líneas a la vez. En este modo pulsando "Subida", "Bajada" o "Stop" el motor subirá, bajará o parará.

Si el motor está configurado en modo impulso el motor se moverá de forma continua si mantenemos pulsado durante más de 1 segundo parando cuando pulsemos el pulsador "Stop".

Para activarlo "P2" (↑↓ y ☉) – "P2" (↑↓ y ☉) – "Stop" hasta que la respuesta indicada sea ↑↓↑↓↑↓ y ☉☉☉.

#### 4. Pulsador simple.

Pulsando un único botón que conectaremos a cualquiera de las dos líneas el motor subirá, parará, bajará, parará cíclicamente.

Para activarlo "P2" (↑↓ y ☉) – "P2" (↑↓ y ☉) – "Stop" hasta que la respuesta indicada sea ↑↓↑↓↑↓↑↓ y ☉☉☉☉.

