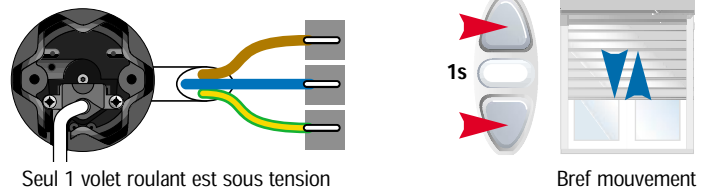
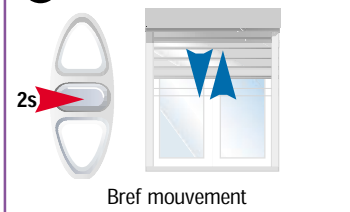


REGLAGE DU MOTEUR ALTUS RTS

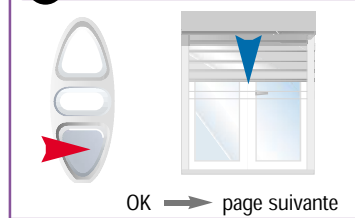
1 Pré-affecter un émetteur de réglage




2 Inversion du sens de mouvement du volet roulant - si nécessaire



3 Vérification du sens de mouvement du volet roulant

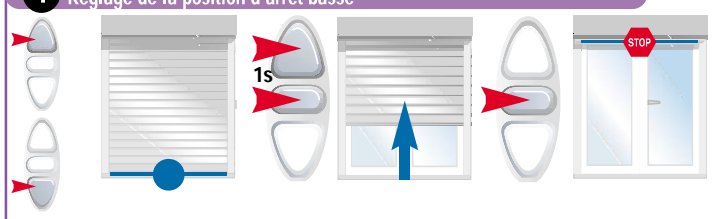


 Tous les réglages s'effectuent avec un émetteur type Telis ou Centralis RTS.

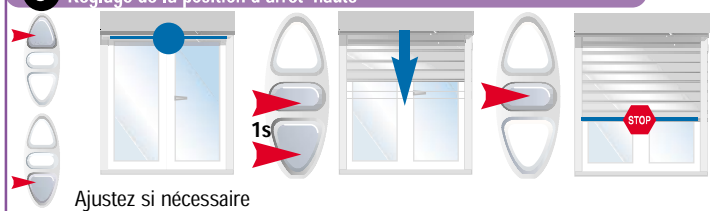
NOTA : si les réglages des fins de course sont déjà réalisés, vous devez d'abord remettre à zéro votre moteur (page 9) avant de modifier le sens de rotation.

REGLAGE DU MOTEUR ALTUS RTS

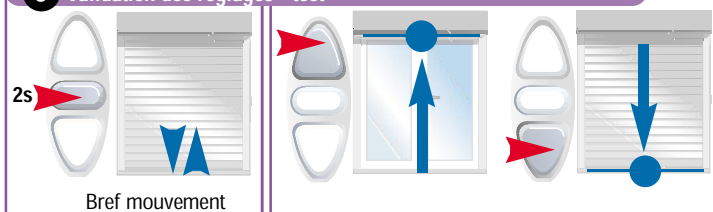
4 Réglage de la position d'arrêt basse



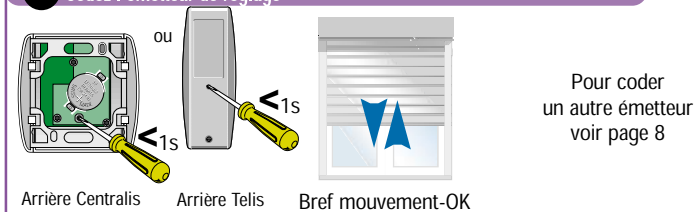
5 Réglage de la position d'arrêt haute



6 Validation des réglages - test

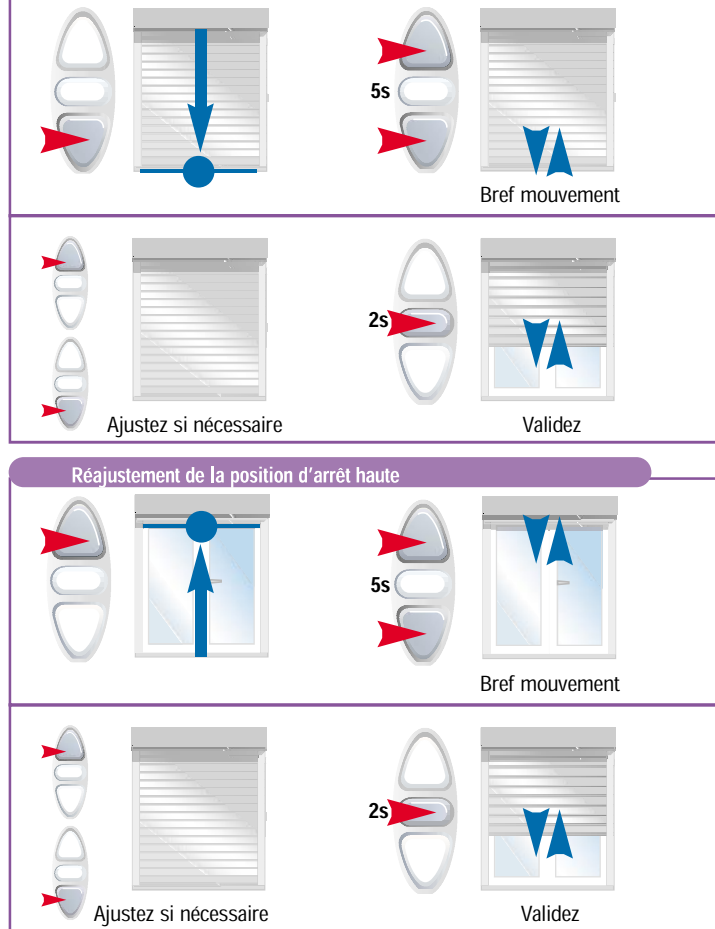


7 Codez l'émetteur de réglage



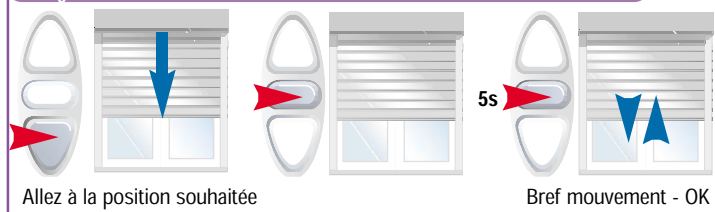
REAJUSTEMENT DES FINS DE COURSE ALTUS RTS

Réglage de la position d'arrêt basse

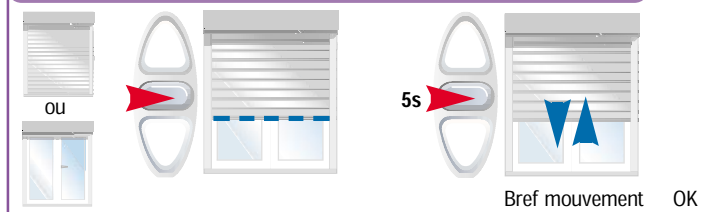


POSITION FAVORITE* ALTUS RTS

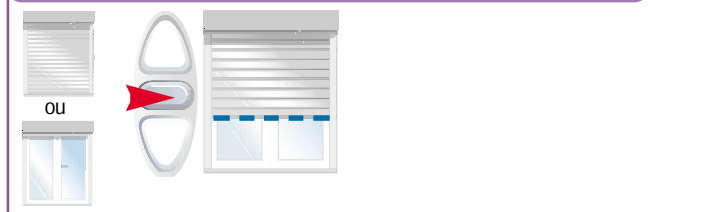
Enregistrement ou modification



Effacement



Utilisation

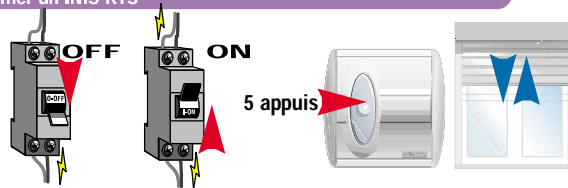


* Position favorite: par exemple position "lames ajourées".

PROGRAMMATION DU 1^{er} EMETTEUR RTS

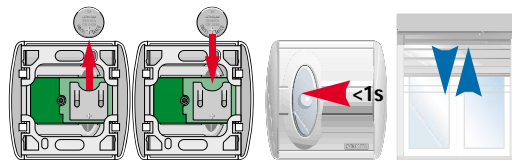
1 Programmer un INIS RTS

a -
Pré-affecter
l'Inis RTS



NOTA : uniquement si vous venez de régler les fins de course. Bref mouvement

b-
Programmer
l'Inis RTS

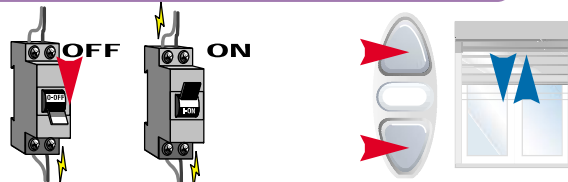


Arrière Inis RTS

Bref mouvement - OK

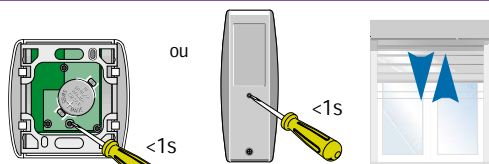
2 Programmer un autre émetteur RTS

a -
Pré-affecter
l'émetteur
RTS



NOTA : uniquement si vous venez de régler les fins de course. Bref mouvement

b-
Programmer
l'émetteur
RTS



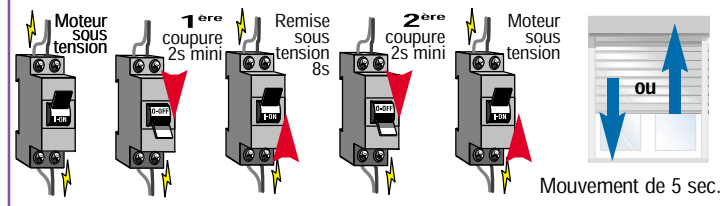
Arrière Centralis

Arrière Telis

Bref mouvement

REMISE A ZERO DU MOTEUR ALTUS RTS (RETOUR EN MODE USINE)

1 Double coupure



NOTA : 2 raisons de réaliser une double coupure :

- enregistrement d'un nouvel émetteur car le 1^{er} est cassé ou perdu.
- modifier le sens de rotation après programmation.

2 Remise à zéro (RAZ)

