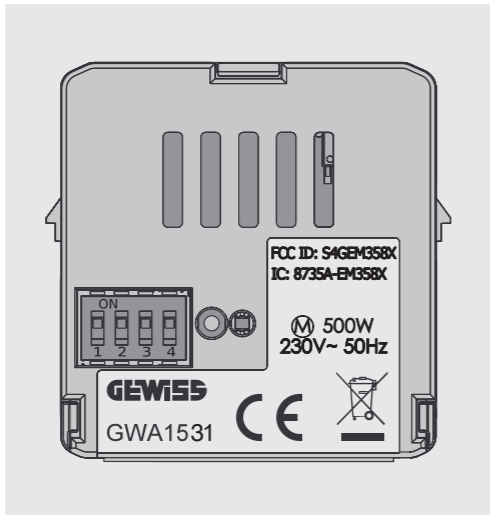
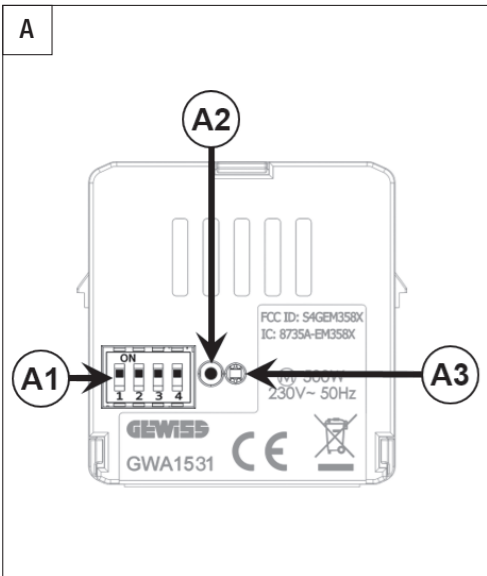


Accionador de mando motor zigbee 1 canal

Atuador comando motor zigbee 1 canal

Mecanism de acționare comandă motor zigbee 1 canal



GWA1531

ESPAÑOL

- La seguridad del equipo se garantiza solo si se respetan las instrucciones de seguridad y uso; por tanto, es necesario conservarlas. Asegurarse de que el instalador y el usuario final reciban estas instrucciones.

- Este producto deberá destinarse solo al uso para el cual se ha concebido expresamente. Cualquier otro uso se debe considerar impropio y/o peligroso. En caso de duda, contactar con el SAT, Servicio de Asistencia Técnica GEWISS.

- El producto no debe ser modificado. Cualquier modificación anula la garantía y puede hacer peligroso el producto.

- El fabricante no puede ser considerado responsable por eventuales daños que deriven de usos impropios, erróneos y manipulaciones indebidas del producto adquirido.

- Punto de contacto indicado en cumplimiento de las directivas y reglamentos UE aplicables:

GEWISS GEWISS S.p.a. Via A. Volta, 1 - 24069 Cenate Sotto (BG) - Italy
Tel.: +39 035 946 111 - qualitymarks@gewiss.com

ATENCIÓN: Desconectar la tensión de red antes de comenzar la instalación o realizar cualquier otra intervención en el aparato.

CONTENIDO DEL ENVASE

- 1 Accionador de mando motor zigbee 1 canal
- 1 Manual de instalación y uso

EN SÍNTESIS

El accionador de mando motor zigbee de 1 canal permite de accionar el movimiento de una persiana (cortina, veneciana, etc.) mediante 2 relés de 6 A, uno para el movimiento de subida y el otro para la bajada. El accionador puede ser dirigido vía radio desde otros dispositivos del sistema zigbee o bien mediante las entradas locales. El dispositivo es alimentado a 230V y se puede instalar dentro de las cajas de empotrar estándar (en la parte trasera de los módulos electromecánicos), dentro de tapas ciegas de la serie Chorus (GW 10750, GW 12750 o GW 14750) o dentro de cajas de derivación. El dispositivo está dotado de (Figura A):

- A1. Interruptor Dip de 4 interruptores
- A2. Tecla miniatura para funciones de joining
- A3. LED de estado

Bornes de conexión (figura C)

- Nº Neutro de alimentación
- L Fase de alimentación
- ▲ Salida NA con contacto de potencial para el movimiento de subida
- ▼ Salida NA con contacto de potencial para el movimiento de bajada
- ▲ Entrada mando local para el movimiento de subida
- ▼ Entrada mando local para el movimiento de bajada

FUNCIONES

Las funciones mencionadas no son exclusivas: por ejemplo, el dispositivo puede ejecutar movimientos arriba/abajo o escenarios según el mando recibido.

Movimiento carga arriba/abajo y parada

El dispositivo puede efectuar mandos de movimiento con carga de subida y bajada. Al recibir el mando "Arriba", el accionador realiza el movimiento de subida hasta el límite de carrera superior (apertura), mientras que al recibir un mando "Abajo" se efectúa un canal; durante la fase de identificación, el LED de estado realiza cíclicamente un doble destello de color amarillo.

Parametrización de los tiempos de carrera). Además de los mandos de subida/bajada, el dispositivo puede recibir mandos de configuración de la posición (altura) porcentual de la carga.

Los mandos se accionan si el forzado y la alerta meteorológica están desactivados. **Regulación de las láminas (solo con funcionamiento "veneciana")**

El dispositivo puede recibir los mandos de pasos de regulación de la apertura o cierre de las láminas o mandos de configuración de la posición porcentual. La duración de un impulso de regulación de la apertura o cierre de las láminas será siempre de 100 ms. La recepción de un mando de regulación de las láminas es ignorado si se está ejecutando un movimiento de la veneciana. El número de pasos de apertura y cierre total de las láminas se configura desde local (consultar el apartado Parametrización del número de pasos de las láminas).

Los mandos se accionan si el forzado y la alerta meteorológica están desactivados.

Calibración automática

El accionador calcula la posición porcentual de la carga conectada basándose en el tiempo de carrera configurada y según los mandos de movimiento que realiza. Una vez que el dispositivo realiza un movimiento hasta el final de carrera, puede volver a calcular correctamente los tiempos de movimiento y se eliminan los posibles errores de desalineación. El dispositivo realiza esta función cada vez que alcanza el final de carrera incluso de forma automática: si por algún motivo no alcanzara uno de los dos finales de carrera durante al menos 29 movimientos consecutivos, cuando recibe un nuevo mando se efectúa en automático un movimiento hasta el límite superior antes de ejecutar el mando recibido.

Cada vez que el dispositivo alcanza el final de carrera, se reinicia el contador de movimientos.

Alerta meteorológica

Si se activa esta función, el accionador abre o cierra completamente la carga (veneciana, cortina motorizada) cuando recibe un mensaje de alarma desde un sensor meteorológico. Como seguridad adicional, si el accionador no recibe durante más de 10 minutos un mensaje de "alarma ausente" por parte del sensor, interpreta esta ausencia como una avería, y por consiguiente, lleva la carga a la posición de seguridad preestablecida. El estado de alarma perdura hasta que el accionador no recibe un mensaje de "alarma ausente". Al término de la alarma, el accionador vuelve a llevar la carga a la posición anterior a la activación de la misma o realiza el último mando recibido, si durante la fase de alarma ha recibido mandos.

Ejecución de mandos prioritarios

El accionador fuerza la posición de la carga en "todo arriba" o "todo abajo" luego de recibir el mando zigbee de activación forzada. Mientras no reciba un mando de cancelación del forzado, el accionador ignora todos los demás mandos recibidos, incluidos aquellos de las entradas locales. Si no se reciben otros mandos, al terminar el forzado, la carga vuelve al estado anterior a la activación de la misma. De lo contrario, asume la posición del último mando recibido.

La alarma se ejecuta si el forzado se desactiva.

Gestión de escenarios

El accionador es capaz de memorizar y ejecutar hasta 16 escenarios, a cada uno de los cuales se asocia una posición precisa % de la carga y de las láminas (si el funcionamiento es "veneciana"). Situar la carga en la posición deseada antes de memorizar. Los mandos se accionan si el forzado y la alerta meteorológica están desactivados.

CONFIGURACIÓN DE RED

Joining a la red

Para agregar un dispositivo con las configuraciones de fábrica a una red zigbee ya existente, es suficiente alimentarlo. De este modo se iniciará en automático la búsqueda de una red zigbee a la cual conectarse. Asegurarse de que la red zigbee esté abierta (permit join activo). Durante la fase de búsqueda, el LED de estado (A3) está encendido fijo de color rojo. Cuando se asocia el dispositivo a una red, concluye la búsqueda y el LED de estado se apaga.

Coordinador

El dispositivo puede desempeñar la función de Coordinador de una red zigbee, o bien crear y gestionar la red zigbee. Al seleccionar el accionador para la función de coordinador de red, asegurarse de que se encuentre en las condiciones de fábrica (LED de estado rojo fijo) y presionar tres veces rápida y consecutivamente la tecla Join (A2). El LED de estado toma el color verde si la operación concluye correctamente. Tras seleccionar el dispositivo coordinador, se activa automáticamente el permit join durante 15 minutos; al activarse destella el LED de estado

Permit join
Al presionar la tecla permit join (A2), independientemente de que el dispositivo sea Coordinador o Router, se activa o desactiva (si estaba activo) el permit join y se envía el mando a todos los nodos de la red. Cuando el permit join está activo, el LED de estado destella (verde si es Coordinador, rojo si es Router) y emite tres flash rápidos cada vez que se asocia un nuevo dispositivo a la red.

Factory reset
En caso de fallo de funcionamiento o antes de utilizar el dispositivo en una nueva red zigbee, se debe efectuar un reset del dispositivo.

Para efectuar el factory reset del dispositivo y restablecer las condiciones de fábrica, mantener presionado el pulsador Join por lo menos durante 10 segundos; la operación de reset se indica con el LED de estado alternando los colores rojo y verde durante unos tres segundos.

El dispositivo vuelve a la configuración de fábrica eliminando todos los binding y los datos de la anterior red zigbee a la cual estaba conectado, incluida la eventual elección como Coordinador.

CREACIÓN/ELIMINACIÓN BINDING

Los binding y las funciones aplicativas se pueden configurar con el software o localmente utilizando el interruptor Dip. Antes de comenzar la configuración con el software, desplazar los interruptores del interruptor Dip a la posición B7 (Figura B). En el Manual Técnico del software zigbee Commissioning Tool (www.gewiss.com) se detalla la información relativa a los parámetros de configuración y sus valores.

Para asociar el accionador a uno o más dispositivos de mando zigbee sin utilizar la herramienta de configuración zigbee, es necesario:

- desplazar los interruptores del interruptor Dip a la posición B8 para entrar en modo binding.
- Esperar a que el LED esté encendido fijo de color amarillo.
- Cerrar el contacto de la entrada local "▲" para iniciar la identificación del canal; durante la fase de identificación, el LED de estado realiza cíclicamente un doble destello de color amarillo.
- Intervenir en el dispositivo sensor que se desea asociar al accionador y

controlar, si es posible, que el binding se haya realizado correctamente.

- Esperar a que el LED de estado vuelva a encenderse fijo de color amarillo (fin identificación). Normalmente el sensor que se ha asociado es quien termina la fase de identificación; de lo contrario, esperar 3 minutos desde la activación o cerrar nuevamente el contacto de la entrada local "▲".

Para eliminar todos los binding efectuados por el dispositivo, es necesario:

- desplazar los interruptores del interruptor Dip a la posición B9 para entrar en modo eliminación binding.
- El LED des estado destella cíclicamente de color amarillo.
- Esperar a que el LED de estado se apague transcurridos unos 10 segundos (binding eliminados).

MODOS DE FUNCIONAMIENTO DEL ACCIONADOR

Para seleccionar manualmente los modos de funcionamiento del dispositivo sin utilizar la herramienta de configuración zigbee, situar el interruptor Dip en posición B1 o B2 (figura B):

Posición	Modos de funcionamiento
B1	persiana
B2	veneciana

Si la configuración se efectúa mediante PC, a través de la herramienta de configuración zigbee, los interruptores deben quedar en posición B7 incluso durante el funcionamiento normal.

PARAMETRIZACIÓN DE LOS TIEMPOS DE RECORRIDO Y NÚMERO DE PASOS DE REGULACIÓN DE LAS LÁMINAS

Independientemente del modo de configuración (manual o desde PC), es posible modificar los tiempos de recorrido de subida y bajada y el número de pasos de regulación de apertura y cierre de las láminas.

Tiempos de recorrido

Para modificar el tiempo de recorrido en bajada:

- llevar la persiana/veneciana a la posición de apertura completa ("todo arriba")
- desplazar los interruptores del interruptor Dip a la posición B4 para entrar en modo de configuración de tiempo de recorrida en bajada
- presionar brevemente el pulsador conectado a la entrada local ▼ para iniciar el conteo del tiempo de recorrido en bajada; la persiana/veneciana comienza a bajar cuando la persiana/veneciana llega al final de recorrido inferior (completamente baja); presionar brevemente uno de los dos pulsadores conectados a las entradas locales para detener la bajada, terminar el recuento y guardar el nuevo valor del tiempo de recorrido en bajada

Para modificar los tiempos de recorrido en subida, repetir los pasos descritos anteriormente llevando la persiana/veneciana a la posición de cierre completo (punto 1.), desplazando el interruptor Dip a la posición B3 (punto 2.) y presionando el pulsador conectado a la entrada ▲, punto 3.; la persiana/veneciana comenzará a subir y deberá ser detenida cuando alcance el final de carrera superior (completamente levantada).

Número de pasos de regulación de las láminas

Para modificar el número de pasos de regulación del cierre de las láminas:

- llevar las láminas de la veneciana a la posición de apertura completa
- desplazar los interruptores del interruptor Dip a la posición B6 para entrar en modo de configuración del número de pasos de regulación del cierre de las láminas
- presionar brevemente el pulsador conectado a la entrada local ▼ para ejecutar un paso de regulación del cierre de las láminas (100 ms); repetir la operación hasta que las láminas estén completamente cerradas
- presionar brevemente el pulsador conectado a la entrada local ▲ para detener el recuento y guardar el nuevo valor del número de pasos de regulación del cierre de las láminas

Para modificar el número de pasos de regulación de la apertura de las láminas, repetir los pasos descritos anteriormente llevando las láminas a la posición de cierre completo (punto 1.), desplazando el interruptor Dip a la posición B5 (punto 2.) y presionando el pulsador conectado a la entrada ▲, punto 3.; para terminar el procedimiento y guardar el nuevo valor, presionar el pulsador conectado a ▼ (punto 4.).

FUNCION ENTRADAS LOCALES

Si se ha seleccionado manualmente el modo operativo del dispositivo, el funcionamiento de las teclas locales es el siguiente:

- Presionando prolongadamente (> 0,5 s) el pulsador, el accionador mueve la persiana o veneciana hacia ARRIBA hasta el final de carrera superior (pulsador conectado a la entrada ▲) o hacia ABAJO hasta el final de carrera inferior (pulsador conectado a la entrada ▼).
- Si la persiana o veneciana está en movimiento, presionando brevemente (\leq 0,5 s) uno de los dos pulsadores, se detiene el movimiento en curso.
- Si se ha configurado el funcionamiento como veneciana, cada presión breve (\leq 0,5 s) de los pulsadores con la veneciana detenida regula la inclinación de apertura de las láminas (pulsador conectado a la entrada ▲) o de cierre (pulsador conectado a la entrada ▼).

Si se efectúa la configuración desde PC mediante la herramienta de configuración zigbee, es posible configurar el funcionamiento de los pulsadores locales.

COMPORTAMIENTO EN LA CAÍDA Y EN EL RESTABLECIMIENTO DE LA ALIMENTACIÓN

Al caer la tensión, se abren los contactos de los relés de salida. Cuando se restablece la tensión de alimentación, las salidas permanecen no alimentadas y se establece que la posición sea la misma que tenía la carga al momento de la caída.

Si al caer la alimentación, la carga aún no ha alcanzado el límite de recorrido requerido por el forzado/alarma, al restablecerse retomará el movimiento desde donde se había interrumpido hasta alcanzar la posición requerida por la alarma/forzado

MONTAJE

Para las conexiones eléctricas, consultar la figura C. A las entradas locales (▲, ▼) se puede conectar la fase (L) o el neutro (N).

DATOS TÉCNICOS

Protocolo de radio	zigbee / IEEE 802.15.4
Frecuencia	2,4 GHz
Potencia en salida	+8 dBm
Alimentación	230 Vca, 50 Hz
Consumo alimentación	18 mA (\leq 4,2 W)
Elementos de mando	1 tecla miniatura para funciones de joining 1 interruptor Dip de 4 interruptores multifunción
Entradas	2 entradas para mando local
Elementos de visualización	1 LED rojo/verde/amarillo multifunción
Elementos de accionamiento	2 relés 6 A NA con tensión
Intensidad máx. de conmutación	6 A (AC1)
Potencia máx. según tipo de carga	Motores: 500 W Cargas resistivas: 1400 W
Potencia máxima disipada	2,3 W
Ambiente de uso	Interior, sitios secos
Temperatura de funcionamiento	-5 \div +45 °C
Temperatura de almacenamiento	-25 \div +70 °C
Humedad relativa	Máx. 93% (no condensante)
Conexiones eléctricas	Bornes de tornillo Sección máx. cables: 1,5 mm ²
Grado de protección	IP20
Dimensiones (L x H x P)	42,3 x 39,7 x 20,7 mm
Certificaciones	zigbee

Gewiss declara que el artículo radio cod. GWA1531 cumple con la directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración UE se encuentra en la siguiente dirección Internet: www.gewiss.es

PORTUGUÊS

- A segurança do aparelho só é garantida com a adoção das instruções de segurança e de utilização; portanto, é necessário conservá-las. Assegure-se de que estas instruções são recebidas pelo instalador e pelo utilizador final.

- Este produto destina-se apenas ao uso para o qual foi expressamente concebido. Qualquer outra utilização deve ser considerada indevida e/ou perigosa. Em caso de dúvida, contacte o Serviço de Assistência Técnica (SAT) da GEWISS.

- O produto não deve ser modificado. Qualquer modificação anula a garantia e pode tornar o produto perigoso.

- O fabricante declina toda e qualquer responsabilidade por eventuais danos decorrentes de utilização indevida ou incorreta e do produto adquirido ou de qualquer violação do mesmo.

- Ponto de contacto indicado em cumprimento da finalidade das diretivas UE aplicáveis:

GEWISS GEWISS S.p.a. Via A. Volta, 1 - 24069 Cenate Sotto (BG) - Italy
Tel.: +39 035 946 111 - qualitymarks@gewiss.com

ATENÇÃO: Desligue a tensão de rede antes de proceder à instalação ou a qualquer outra intervenção no aparelho.

CONTEÚDO DA EMBALAGEM

- n. 1 Atuador comando motor zigbee 1 canal
- n. 1 Manual de instalação e uso

EM RESUMO

O Atuador comando motor zigbee 1 canal permite comandar o movimento duma persiana (cortina, veneziana, etc.) através de 2 relés de 6 A, um para a movimentação em saída e outro para a descida. O atuador pode ser comandado via rádio por outros dispositivos do sistema zigbee ou através das entradas locais. O dispositivo é alimentado a 230V e pode ser posicionado no interior de caixas de encastamento padrão (na parte traseira dos módulos eletromecânicos), no interno das caixas de derivação. O dispositivo é equipado com (figura A):

- A1. Dip-Switch de 4 interruptores
- A2. Tecla em miniatura para as funções de joining
- A3. LED de estado

Terminais de conexão (figura C)

- N. Neutro de alimentação
- L. Fase de alimentação
- ▲ Saída NA com contacto com potencial para movimentação em subida
- ▼ Saída NA com contacto com potencial para movimentação em descida
- ▲ Entrada do comando local para a movimentação em subida
- ▼ Entrada do comando local para a movimentação em descida

FUNÇÕES

As funções listadas não são exclusivas: o dispositivo pode, por exemplo, executar movimentações para cima/para baixo com base no comando recebido.

Movimentação carga para cima/para baixo e paragem

O dispositivo é capaz de executar comandos de movimentação de carga na subida e descida. Ao receber o comando "Para cima", o atuador executa um movimento em subida até o limite de corrida superior (abertura) enquanto ao receber um comando "Para baixo" é executado um movimento em descida até o limite de corrida (fecho); a corrida do motor para ao alcançar o limite de corrida ou após receber o comando "Stop". Os tempos de corrida na subida e descida são configuráveis a partir do local (consulte o parágrafo Parametrização dos tempos de corrida). Para além dos comandos de movimentação em subida/descida, o dispositivo é capaz de receber dos comandos de definição da posição (altura) a porcentual de carga.

A atuação dos comandos é efetuada se o forçamento e o alarme estiverem desativados.

Regulação das lâminas (só se o funcionamento for "veneziana")

O dispositivo é capaz de receber os comandos de fases de regulação das lâminas na fase de abertura ou fecho ou comandos de definição da posição porcentual. A duração dum impulso de regulação das lâminas em abertura ou fecho é sempre igual

a 100 ms. A receção dum comando de regulação das lâminas com movimento atual é ignorado. O número de fases de abertura e fecho total das lâminas são configuráveis a partir do local (consulte o parágrafo Parametrização do número de fases das lâminas). A atuação dos comandos é efetuada se o forçamento e o alarme estiverem desativados.

Calibración automática

O atuador calcula a posição porcentual da carga liga com base no tempo de corrida definido e em função dos comandos de movimentação que executa. Uma vez que o dispositivo executa um movimento até o fim de curso, pode recalcular, de modo correto, os tempos de movimentação e eventuais erros de desalinhamento são cancelados. O dispositivo executa esta operação toda vez que chega ao fim de curso, mas também de maneira automática: se por um motivo qualquer o dispositivo não alcançar um dos dois fins de curso, por ao menos 29 movimentos consecutivos, ao receber um novo comando é automaticamente executado um movimento até o limite superior antes de executar o comando recebido.

Toda vez que o dispositivo alcança o fim de curso, o contador dos movimentos é reinicializado.

Alarme meteorologia

Ao ativar esta função, o atuador abre e fecha completamente a carga (veneziana, cortina motorizada) quando recebe mensagem de alarme dum sensor meteorologia. Como ulterior medida de segurança, se o atuador não receber, por mais de 10 minutos, uma mensagem de "alarme ausente" por parte do sensor, interpreta esta ausência como uma averia e, de consequência, coloca a carga na posição de segurança preestabelecida. O estado de alarme persiste até que o atuador recebe uma mensagem de "alarme ausente". Ao término do alarme, o atuador recoloca a persina na posição anterior à ativação do mesmo e executa o último comando recebido, se durante a fase de alarme recebeu comandos.

Execução de comandos prioritários

O atuador força a posição da carga na posição "totalmente para cima" ou "totalmente para baixo" após receber o comando zigbee de ativação forçada. Até não recebe um comando de revocação do forçamento, o atuador ignora todos os outros comandos recebidos. Se não forem recebidos outros comandos, ao término do forçamento a carga é recolocada na posição anterior à ativação da mesma. Caso contrário, a posição assumida é a correspondente ao último comando recebido.

A atuação do alarme é efetuada se o forçamento estiver desativado.

Gestão de cenários

O atuador é capaz de memorizar e executar até 16 cenários, para cada uma quais está associada uma posição precisa % da carga das lâminas (se o funcionamento for "veneziana"). Posicione a carga na posição desejada antes de efetuar a memorização. A atuação dos comandos é efetuada se o forçamento e o alarme estiverem desativados.

CONFIGURAÇÃO DE REDE

Joining na rede

Para adicionar um dispositivo com as configurações de fábrica a uma rede zigbee já existente, é suficiente alimentá-lo. Este iniciará em automático a busca de uma rede zigbee à qual conectar-se. Certifique-se de que a rede zigbee esteja aberta (permit join ativo). Durante a fase de busca, o LED de estado (A3) permanece acesso de modo fixo na cor vermelha. Quando o dispositivo se é associado a uma rede, a busca conclui-se e o LED de estado apaga.

Coordinador

O dispositivo pode cumprir a função de Coordenador de uma rede zigbee, ou seja criar e gerir a rede zigbee. Para eleger o atuador à função de coordenador de rede, certifique-se de que esteja nas condições originais de fábrica (LED de estado fixo) e efetue rapidamente três pressões consecutivas da tecla Join (A2). O LED de estado torna-se verde se a operação foi concluída com êxito. Depois de ter eleito o dispositivo como Coordenador, este ativa automaticamente o permit join por 15 minutos; esta condição é sinalizada pela intermitência do LED de estado

Permit join

A pressão da tecla permit join (A2), independente do facto que o dispositivo seja Coordenador ou Router, implica a ativação ou a desativação (se já ativo) do permit join e a propagação do comando a todos os nós da rede. Quando o permit join está ativo, o LED de estado lampeja (verde se Coordenador, vermelho se Router) e emite três flashes rápidos toda vez que um novo dispositivo associa-se à rede.

Factory reset

Em caso de funcionamento anómalo ou antes de utilizar o dispositivo numa nova rede zigbee é necessário efetuar um reset do dispositivo. Para efetuar o factory reset do dispositivo e restabelecer as condições originais de fábrica, mantenha premido o botão Join por ao menos 10 segundos; A operação de reset é sinalizada pelo LED de estado com a alternância das cores vermelha e verde por cerca de três segundos.

O dispositivo volta a ter a configuração original de fábrica, cancelando todos os bindings e os dados relativos à rede zigbee precedente à qual estava conectado, inclusive a eventual eleição como Coordenador.

criação/cancelamento do binding

Os bindings e as funções aplicativas podem ser configurados com o software ou localmente através da utilização do Dip-Switch. Antes de efetuar a configuração com o software, coloque os interruptores do Dip-Switch na posição B7 (Figura B). Informações detalhadas sobre os parâmetros de configuração e seus valores estão contidas no Manual Técnico do software zigbee Commissioning Tool (www.gewiss.com).

Para associar o canal do atuador a um ou mais dispositivos de comando zigbee, sem o auxílio da ferramenta de configuração zigbee, é necessário:

- colocar os interruptores do Dip-Switch na posição B8 para entrar na modalidade binding
- esperar que o LED esteja acesso de modo fixo na cor amarela
- fechar o contacto da entrada local "▲" para iniciar a identificação do canal; durante a fase de identificação, o LED de estado executa cíclicamente um lampejo duplo amarelo
- atue no dispositivo sensor que se quer associar ao atuador e verificar, se possível, se o binding ocorreu em modo correto
- espere que os LEDs de estado fiquem acessos fixo na cor amarela (fim da identificação). A fase de identificação normalmente é terminada pelo sensor que se é associado; se isto não ocorrer, espere 3 minutos após a ativação ou feche novamente o contacto da entrada local "▲".

Para cancelar todos os bindings efetuados pelo dispositivo, é necessário:

- coloque os interruptores do Dip-Switch na posição B9 para entrar na moda-

