

Gentile cliente, la ringraziamo per aver acquistato un prodotto MASTER. Qui troverà importanti informazioni riguardanti le modalità d'uso e la sicurezza della installazione. **Rispettare le seguenti informazioni e conservarle per eventuali successive consultazioni.** Il modulo **X60 EGO** è idoneo al controllo di un motore asincrono monofase con finecorsa meccanici alimentato alla tensione di rete per la movimentazione di tapparelle, tende da sole o simili. Ogni altro uso al di fuori dal campo definito da Master S.p.A. è vietato e comporta, così come il mancato rispetto delle istruzioni riportate nella presente guida, l'annullamento della responsabilità e della garanzia Master S.p.A. L'installatore, al termine dell'installazione del prodotto, deve formare l'utilizzatore finale all'uso dell'automazione e fornirgli il manuale d'uso e manutenzione.

Caratteristiche tecniche		Rispettiamo l'ambiente!!	
✓ Alimentazione :	120 o 230 Vac 50/60 Hz	✓ Dimensioni :	44 x 38 x 25 mm
✓ Portata contatti :	7 A@250 Vac	✓ Temperatura di esercizio :	-20°C / +55°C
✓ Grado di protezione :	IP20		
✓ Tempo di lavoro :	da 1 a 250 secondi		

MASTER utilizza materiali di imballo riciclabili. Al termine del ciclo di vita del prodotto smaltisci i materiali negli appositi contenitori, secondo le norme vigenti sul territorio. Questo prodotto potrebbe contenere sostanze inquinanti per l'ambiente e pericolose per la salute. È vietato smaltire il prodotto gettandolo nei rifiuti domestici.

## 01. AVVERTENZE

### 01.1 Avvertenze per la sicurezza

L'installazione non corretta può causare gravi ferite ● Tutte le operazioni di installazione, collegamento, programmazione e manutenzione del prodotto devono essere effettuate esclusivamente da un tecnico qualificato e competente, rispettando le leggi, le normative, i regolamenti locali e le istruzioni riportate in questo manuale ● Il cablaggio elettrico deve rispettare le norme CEI in vigore. La realizzazione dell'impianto elettrico definitivo è riservato, secondo le disposizioni del D.M. 37/2008, esclusivamente all'elettricista ● Per prevenire situazioni di potenziale pericolo, verificare periodicamente le condizioni operative dell'avvolgibile.

### 01.2 Avvertenze per l'installazione

Regolare i finecorsa del motore prima di collegarlo al modulo ● Verificare che la confezione sia integra e non abbia subito danni durante il trasporto ● L'urto violento e l'utilizzo di utensili non adeguati può causare la rottura di parti esterne/interne del dispositivo ● È vietato forare o manomettere in alcun modo il dispositivo. Non modificare o sostituire parti senza l'autorizzazione del costruttore ● I pulsanti di comando devono essere a vista dell'applicazione ma distanti dalle parti in movimento e ad una altezza di almeno 1,5m dal pavimento ● Il prodotto è progettato per essere inserito all'interno di scatole di derivazione. Il modulo non prevede alcuna protezione all'acqua e solo una protezione essenziale al contatto con parti solide. È vietato installare il modulo in ambienti non adeguatamente protetti ed in prossimità di fonti di calore ● Per la vostra sicurezza, è vietato operare in prossimità del rullo avvolgitore a motore alimentato.

### 01.3 Avvertenze per l'uso

Il prodotto non è destinato ad essere usato da persone (bambini compresi) le cui capacità fisiche, sensoriali o mentali siano ridotte, oppure con mancanza di esperienza o di conoscenza, a meno che esse non abbiano potuto beneficiare, attraverso l'intermediazione di una persona responsabile della loro sicurezza, di una sorveglianza o di istruzioni riguardanti l'uso del prodotto ● Prima di azionare l'avvolgibile, assicurarsi che persone o cose non si trovino nell'area interessata dal movimento dell'avvolgibile. Controllare l'automazione durante il movimento e mantenere le persone a distanza di sicurezza, fino al termine del movimento ● Non permettere ai bambini di giocare con l'apparecchio e con i dispositivi di comando ● Non azionare l'avvolgibile quando si stanno effettuando operazioni di manutenzione (es. pulizia vetri, ecc). Se il dispositivo di comando è di tipo automatico, scollegare il motore dalla linea di alimentazione.

## 02. COLLEGAMENTI ELETTRICI

Effettuare i collegamenti in assenza di alimentazione ● Verificare che la linea di alimentazione non dipenda da circuiti elettrici destinati all'illuminazione ● Collegare sempre il motore all'impianto di messa a terra (giallo/verde) ● Nella linea di alimentazione deve essere inserito un dispositivo magnetotermico o differenziale. Sulla linea di alimentazione deve essere inserito un dispositivo di sezionamento con categoria di sovratensione III, cioè distanza tra i contatti di almeno 3,5 mm ● Il prodotto non prevede alcuna protezione contro sovraccarichi o cortocircuiti. Prevedere sulla linea di alimentazione una protezione adeguata al carico, ad esempio un fusibile di valore massimo 3,15A ● La sezione dei cavi di collegamento deve essere proporzionata alla lunghezza degli stessi ed all'assorbimento del carico, ed in ogni caso non inferiore ad 1,5 mm ● **Utilizzare pulsanti di comando a posizioni momentanee (a "uomo presente")**, NON utilizzare deviatori a posizione mantenuta ● I pulsanti di comando sono connessi alla tensione di rete e quindi devono essere adeguatamente isolati e protetti.

### 02.1 Alimentazione

Il modulo può essere alimentato alla tensione 230 Vac oppure 120 Vac. La tensione di alimentazione deve essere applicata ai morsetti 1 e 2.

### 02.2 Collegamento del motore

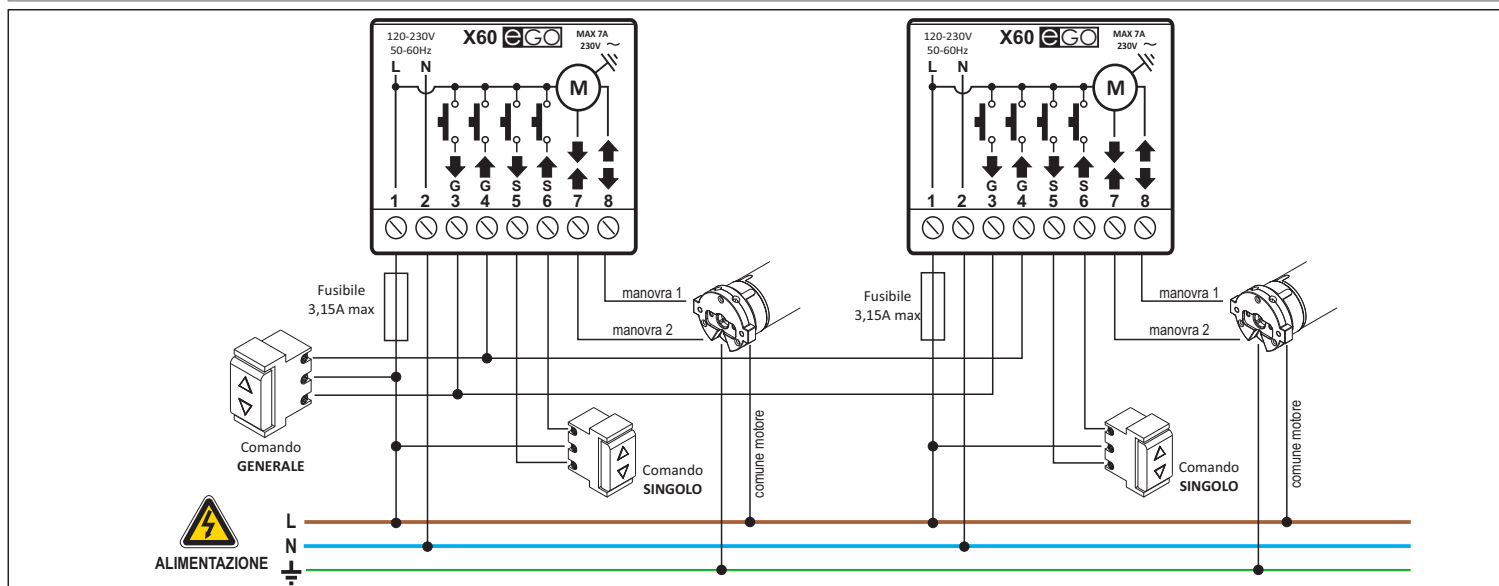
Gli avvolgimenti del motore devono essere collegati ai morsetti 7 ed 8, il filo comune del motore deve essere collegato al morsetto 1. **È vietato collegare più di un motore direttamente alla centrale.** Nel caso fosse necessario comandare con una centrale più motori utilizzare le apposite schede di raggruppamento.

### 02.3 Collegamento dei pulsanti di comando singolo S

I pulsanti di comando singolo devono essere collegati ai morsetti 5 e 6 e devono chiudere su 1. **I pulsanti di comando singolo devono essere a posizioni momentanee**, non utilizzare deviatori a posizione mantenuta. Più pulsanti di comando singolo possono essere collegati attraverso una connessione in parallelo. Per il corretto funzionamento del sistema è necessario verificare che alla chiusura del pulsante connesso al morsetto 6 (▲ S, salita singolo) corrisponda la manovra di salita del motore, in caso contrario invertire i fili degli avvolgimenti del motore ai morsetti 7 e 8.

### 02.4 Collegamento dei pulsanti di comando generale G

I pulsanti di comando generale devono essere collegati ai morsetti 3 e 4 e devono chiudere sul morsetto 1. **I pulsanti di comando generale devono essere a posizioni momentanee**, non utilizzare deviatori a posizione mantenuta. Più pulsanti di comando generale possono essere collegati attraverso una connessione in parallelo.



## 3. LOGICA DI FUNZIONAMENTO DEI PULSANTI

I pulsanti di comando singolo e generale possono funzionare in due diverse logiche di funzionamento: "impulso" o "uomo presente". La procedura per la selezione della logica di funzionamento dei pulsanti è descritta al punto 4.4 ("selezione della logica di funzionamento dei pulsanti"). La fabbrica imposta i pulsanti nella modalità "impulso".

**Logica ad "impulso":** per applicare un comando singolo di salita o discesa premere il relativo pulsante per almeno 0,5 sec, per arrestare la manovra premere brevemente uno qualsiasi dei pulsanti di comando (singolo o generale). Per applicare un comando generale di salita o discesa premere il relativo pulsante per almeno 0,5 sec, per arrestare la manovra premere brevemente uno qualsiasi dei pulsanti di comando (singolo o generale). Le manovre di salita e discesa generali verranno eseguite nel rispetto del ritardo di inserzione sul comando generale, come descritto al punto 4.2 ("ritardo di inserzione sul comando generale").

**Logica ad "uomo presente":** per applicare un comando singolo o generale, di salita o discesa premere il relativo pulsante, la manovra verrà interrotta non appena il pulsante verrà rilasciato. Se i pulsanti lavorano con logica ad "uomo presente" la funzione "ritardo di inserzione sul comando generale" e la funzione "air change" non sono disponibili.

## 4. MENÙ DI PROGRAMMAZIONE

Attraverso il menu di programmazione è possibile impostare alcune funzioni del modulo.

### 4.1. Tempo di lavoro

Il modulo prevede la possibilità di programmare il tempo di lavoro (tempo necessario per portare il motore dalla posizione di finecorsa inferiore alla posizione di finecorsa superiore). La fabbrica imposta il tempo di lavoro a 130 sec. Il tempo di lavoro può variare da un minimo di 1 sec ad un massimo di 250 sec.

#### Per impostare il tempo di lavoro :

- Portare il motore in posizione intermedia, in modo da rendere visibili i movimenti di segnalazione del motore.
- Togliere tensione al modulo ed attendere qualche secondo. Alimentare il modulo.
- Entro 15 sec premere per 5 volte brevemente (meno di 0,5 sec) in rapida successione il pulsante ▼S. Il motore effettua 3 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▲S. Il motore effettua una manovra di discesa. Attendere che il motore si arresti per l'intervento del finecorsa meccanico precedentemente regolato.
- Premere brevemente ▲S. Il motore effettua una manovra di salita. Attendere che il motore si arresti per l'intervento del finecorsa meccanico precedentemente regolato.
- Premere brevemente ▲S. Il modulo salva il tempo di lavoro e segnala l'operazione con un movimento del motore verso il basso ed uno verso l'alto.

### 4.2. Ritardo di inserzione sul comando generale

Il modulo è provvisto di ingressi per il comando generale. Nel caso in cui si renda necessario distribuire la partenza dei motori per non sovraccaricare la linea di alimentazione, è possibile utilizzare la funzione "ritardo di inserzione sul comando generale". I comandi generali di salita e discesa verranno eseguiti dal modulo dopo il ritardo di inserzione selezionato. La fabbrica imposta il ritardo di inserzione sul comando generale al valore 1 (00 secondi = partenza immediata).

#### Per modificare l'impostazione :

- Portare il motore in posizione intermedia, in modo da rendere visibili i movimenti di segnalazione del motore.
- Togliere tensione al modulo ed attendere qualche secondo. Alimentare il modulo.
- Entro 15 sec premere per 5 volte brevemente (meno di 0,5 sec) in rapida successione il pulsante ▼S. Il motore effettua 3 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▼S. Il motore si riporta nella posizione iniziale ed effettua 4 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▲S. Il modulo effettua un numero di movimenti verso l'alto pari al valore attualmente impostato (vedi tabella).
- Se si desidera modificare l'impostazione premere brevemente ▲S un numero di volte pari all'impostazione desiderata (secondo tabella).
- Attendere senza eseguire alcuna operazione. Dopo circa 8 sec il modulo visualizza l'impostazione e torna alla normale attività.

Movimenti del motore	Ritardo di inserzione
1 movimento	00 secondi
2 movimenti	10 secondi
3 movimenti	20 secondi
4 movimenti	30 secondi
5 movimenti	40 secondi
6 movimenti	50 secondi

### 4.3. Funzione «air change»

Nel caso in cui il modulo sia utilizzato per il movimento di tapparelle, può essere utile attivare questa funzione. Premendo per 2 volte brevemente (meno di 0,5 sec) in rapida successione il pulsante ▼S il modulo abbassa completamente la tapparella e, terminato il tempo di lavoro, comanda una piccola salita, tale da permettere l'aerazione del locale.

Premendo per 2 volte brevemente (meno di 0,5 sec) in rapida successione il pulsante ▼G l'operazione interesserà tutte le tapparelle collegate al pulsante generale e verrà eseguita nel rispetto del ritardo di inserzione sul comando generale. La durata della breve salita può essere impostata in base alle dimensioni della tapparella. La fabbrica imposta la funzione "air change" al valore 1 (INATTIVA).

#### Per impostare la durata della breve salita:

- Portare il motore in posizione intermedia, in modo da rendere visibili i movimenti di segnalazione del motore.
- Togliere tensione al modulo ed attendere qualche secondo.
- Alimentare il modulo.
- Entro 15 s premere per 5 volte brevemente (meno di 0,5 s) in rapida successione il pulsante ▼S. Il motore effettua 3 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▼S. Il motore si riporta nella posizione iniziale ed effettua 4 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▼S. Il motore si riporta nella posizione iniziale ed effettua 5 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▲S. Il modulo effettua un numero di movimenti verso l'alto pari al valore attualmente impostato (vedi tabella).
- Se si desidera modificare l'impostazione premere brevemente ▲S un numero di volte pari all'impostazione desiderata.
- Attendere senza eseguire alcuna operazione. Dopo circa 8 sec il modulo visualizza l'impostazione e torna alla normale attività.

Movimenti del motore	Funzione «air change»
1 movimento	INATTIVA
2 movimenti	01 secondo
3 movimenti	02 secondi
4 movimenti	03 secondi
5 movimenti	04 secondi
6 movimenti	05 secondi

### 4.4. Selezione della logica di funzionamento dei pulsanti

- Portare il motore in posizione intermedia, in modo da rendere visibili i movimenti di segnalazione del motore.
- Togliere tensione al modulo ed attendere qualche secondo.
- Alimentare il modulo.
- Entro 15 sec premere per 5 volte brevemente (meno di 0,5 sec) in rapida successione il pulsante ▼S. Il motore effettua 3 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▼S. Il motore si riporta nella posizione iniziale ed effettua 4 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▼S. Il motore si riporta nella posizione iniziale ed effettua 5 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▼S. Il motore si riporta nella posizione iniziale ed effettua 6 movimenti verso l'alto.
- Premere brevemente ▲S. Il modulo modifica l'impostazione e segnala l'operazione con un movimento del motore verso il basso ed uno verso l'alto.

## 5. RIPRISTINO DELLE CONDIZIONI DI FABBRICA «RESET»

- Togliere tensione al modulo.
- Collegare assieme i morsetti 1, 5, 6 come in figura.
- Alimentare il modulo. Dopo circa 30 sec il motore effettua due brevi movimenti (uno opposto all'altro) per segnare l'avvenuto ripristino delle condizioni di fabbrica.
- Togliere tensione al modulo.
- Ripristinare i collegamenti e alimentare nuovamente il modulo.

SE POSSIBILE PORTARE IL MOTORE IN POSIZIONE INTERMEDIA

TOGLIERE ALIMENTAZIONE

COLLEGARE COME DA FIGURA

DARE ALIMENTAZIONE

DOPO CIRCA 30 sec. IL MOTORE EFFETTUA UN MOVIMENTO OPPOSTO ALL'ALTRO = RESET EFFETTUATO

TOGLIERE ALIMENTAZIONE


RIPRISTINARE I COLLEGAMENTI (vedere schema a pagina 1)

DARE ALIMENTAZIONE

Dear Customer, thank you for purchasing a MASTER S.p.A. product. This guide contains all the information you will need concerning the use of this product. Read the instructions carefully and keep them for further consultation. The module X60 EGO is specially designed for the control of a tubular motor with **mechanical limit switches**. All other use beyond the field defined by MASTER S.p.A. is forbidden. This, as well as the breach of the instructions given in this guide, shall release MASTER S.p.A. from any liability and shall annul the product warranty.

Technical specifications		Disposal!!	
✓ Power supply :	120 o 230 Vac 50/60 Hz	✓ Dimensions :	44 x 38 x 25 mm
✓ Contact capacity :	7 A@250 Vac	✓ Working temperature :	-20°C / +55°C
✓ Grade of protection :	IP20		
✓ Working time :	from 1 to 250 s		

At the end of the product life cycle, dispose of the device in compliance with local regulations. This product could contain substances that are harmful to human health and the environment: do not dispose of the product in domestic waste.



## 01. WARNINGS

### 01.1 Warnings for safety

Incorrect installation can cause serious injuries ● Keep these instructions for future maintenance work and disposal of the product ● All the product installation, connection, programming and maintenance operations must be carried out only by a qualified and skilled technician, who must comply with laws, provisions, local regulations and the instructions given on this manual ● The electrical wiring must comply with current IEC standards ● Some applications require «hold-to-run» operations and can exclude the use of radio controls or require particular safety devices ● To prevent potentially dangerous situations, check the operating condition of the roller shutter/awning regularly

### 01.2 Warnings for installation

Adjust the limit switches of the motor before connecting it to the module ● Check that the package is intact and has not suffered damages in transit ● A heavy knock and the use of unsuitable tools can cause damage ● Do not pierce or tamper with the box in any way. Do not modify or replace parts without the manufacturer's permission ● Position the buttons withing sight of the roller shutter/awning but a long way from its moving parts. Position the buttons more than 1.5 m from the floor ● The product is designed to be inserted inside of junction boxes. The module does not provide any protection against water and only essential protection for contact with solids ● It is forbidden to install the module in areas not adequately protected, near sources of heat and near metal surface ● For your safety, do not work near the winding roller while the motor is powered

### 01.3 Warnings for use

The product is not intended for use of persons (including children) with reduced physical, sensory or mental capabilities, or lack of experience and knowledge, unless they are supervised or given instructions on how to use the product by a person responsible for their safety ● Before operating on the roller shutter/awning, make sure there are no people or objects in the area involved in its movement. Check the automation during the movement and keep people at a safe distance, until the movement ends ● Do not allow children to play with the appliance or with the fixed control devices. Furthermore, keep the portable control devices (remote controls) out of reach of children ● Do not operate on the roller shutter/awning when maintenance operations are being carried out (e.g. window cleaning). If the control device is automatic, disconnect the motor from the power line

## 02. ELECTRICAL CONNECTION

Make connections with power supply disconnected ● Check that the power supply does not depend from electrical circuits for lighting ● The supply line must be equipped with a circuit breaker. The installer must fit an isolation device (with 3,5 mm minimum opening on the contacts) upstream of the system ● The product doesn't provide any protection against overloads or short circuits. You must provide, on the supply line, an adequate protection to the load, for example a fuse of maximum value 3,15 A ● The section of the connecting cables must be proportionate to their length and to the absorption of the load, and in any case not less than 1,5 mm ● **Use momentary (hold-to-run) control buttons.** Do NOT use stay-put switches ● Command buttons are connected to the main voltage, so they must be properly insulated and protected ● You cannot connect more than one motor directly to the module.

### 02.1 Power supply

The module can be powered at 120 Vac or 230 Vac. The supply voltage must be applied to terminals 1 and 2.

### 02.2 Connecting the motor

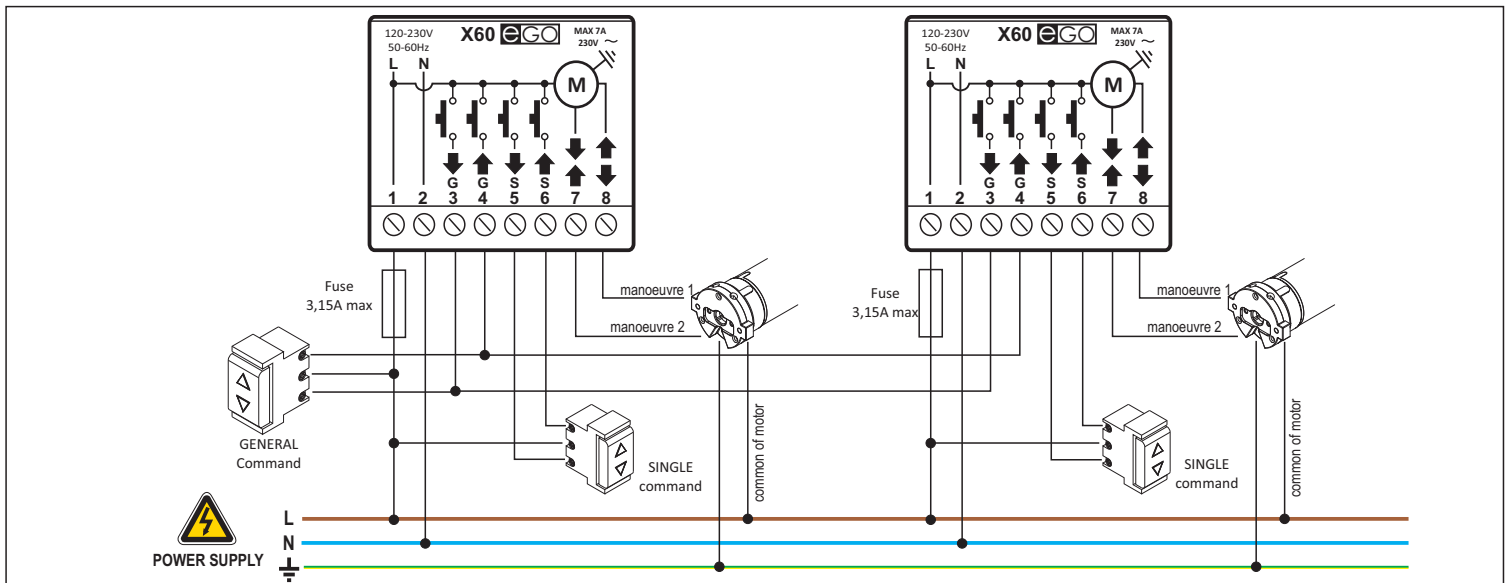
The motor windings must be connected to the terminals 7 and 8, the common wire of the motor must be connected to terminal 1. **You can not connect more than one motor directly to the module.** If it is necessary to connect more than one motor to the module use the appropriate expansion cards.

### 02.3 Connecting the S single commands buttons

The single command buttons must be connected to terminals 5 and 6, the common thread of the buttons must be connected to terminal 1. The command buttons are subject to the mains voltage and therefore must be properly insulated and protected. You must use momentary (hold-to-run) button, do not use buttons with maintained position. More than one command button can be connected to the unit through a parallel connection. For the correct operation of the system it is necessary to check that the closure of the button connected to terminal 6 (▲ S, up single) matches the upward movement of the motor, if not, invert the wires of the motor windings to the terminals 7 and 8.

### 02.4 Connecting the G general commands buttons

The general command buttons must be connected to terminals 3 and 4 and must close on terminal 1. You must use momentary (hold-to-run) button, do not use buttons with maintained position. More general command buttons can be connected via a parallel connection.



## 3. OPERATING LOGIC OF THE BUTTONS

Single and general command buttons can operate in two different operating logics: "impulse" mode or "hold-to-run" mode. The procedure to select the operating logic of the buttons is described in Section 4.4 ("selection of the operating logic of the buttons"). The factory sets the buttons in the "impulse" mode.

**"Impulse" mode:** to perform a single command up or down, press the corresponding button for at least 0.5 seconds, to stop the manoeuvre briefly press any of the command buttons (single or general). To perform a general command up or down, press the corresponding button for at least 0.5 seconds, to stop the manoeuvre briefly press any of the command buttons (single or general). The upward and downward general manoeuvres will be performed in compliance with the switch-on delay, as explained in section 4.2 ("insertion delay on the general command").

**"Hold-to-run" mode:** to perform a single or general command, up or down, press the corresponding button, the operation will stop when the button is released. If the buttons work in this logic the "insertion delay on the general command" function and the "air change" function are not available.

## 4. PROGRAMMING MENU

Through the programming menu you can set some functions of the module.

### 4.1. Working time

The module provides the ability to program the working time (time needed to bring the motor from the lower end position to the upper end position). The factory sets the working time of 130 sec. The working time can vary from a minimum of 1 sec to a maximum of 250 sec.

#### How to set the working time:

- Bring the motor in an intermediate position.
- Disconnect the power to the module and wait a few seconds. Connect the power to the module.
- Within 15 sec press briefly 5 times (less than 0.5 sec) in quick succession the ▼S button. The motor makes 3 upward movements.
- Press briefly ▲ S. The motor performs a downward manoeuvre. Wait until the motor stops for the intervention of the previously set mechanical limit switch.
- Press briefly ▲ S. The motor performs an upward manoeuvre. Wait until the motor stops for the intervention of the previously set mechanical limit switch.
- Press briefly ▲ S. The module saves the working time and indicates the operation with an alternate movement of the motor (downwards and upwards).

### 4.2. Insertion delay on general command

The module is equipped with inputs for the general command. In the event that it is necessary to distribute the start of motors to avoid overloading the power line, you can use this function. The general commands (upward or downward) will be performed from the module after the selected delay. The factory sets the "insertion delay on the general command" at value 1 (00 seconds = immediate start).

#### How to modify the insertion delay :

- Bring the motor in an intermediate position.
- Disconnect the power to the module and wait a few seconds. Connect the power to the module.
- Within 15 sec press briefly 5 times (less than 0.5 sec) in quick succession the ▼S button. The motor makes 3 upward movements.
- Press briefly ▼S. The motor returns to its initial position and performs 4 upward movements.
- Press briefly ▲S. The module performs a number of upward movements equal to the currently set value (see table).
- If you want to modify the setting, press briefly ▲S a number of times equal to the desired value (see table).
- After approximately 8 seconds, the module displays the setting and return to normal activities.

Movements of the motor	Insertion delay
1 movement	00 s
2 movements	10 s
3 movements	20 s
4 movements	30 s
5 movements	40 s
6 movements	50 s

### 4.3. «Air change» function

If the module is used for the movement of roller shutters, it can be useful to activate this function. Pressing briefly for 2 times (less than 0.5 sec) in quick succession button ▼ S, the module lowers the roller shutter and, at the end of working time, it commands a small upward movement, such as to permit ventilation.

Pressing briefly for 2 times (less than 0.5 sec) in quick succession the ▼ G button the operation will affect all the roller shutters wired to the General button and will be followed in respect of the insertion delay on the general command. The duration of short upward movement can be set according to the size of the roller shutter. The factory sets the function "air change" to the value 1 (INACTIVE).

#### How to set the duration of the small upward movement:

- Bring the motor in an intermediate position.
- Disconnect the power to the module and wait a few seconds. Connect the power to the module.
- Within 15 sec press briefly 5 times (less than 0.5 sec) in quick succession the ▼S button. The motor makes 3 upward movements.
- Press briefly ▼S. The motor returns to its initial position and performs 4 upward movements.
- Press briefly ▼S. The motor returns to its initial position and performs 5 upward movements.
- Press briefly ▲S. The module performs a number of upward movements equal to the currently set value (see table).
- If you want to modify the setting, press briefly ▲S a number of times equal to the desired value (see table).
- After approximately 8 seconds, the module displays the setting and return to normal activities.

Movements of the motor	«Air change» function
1 movement	INACTIVE
2 movements	01 s
3 movements	02 s
4 movements	03 s
5 movements	04 s
6 movements	05 s

### 4.4. Selection of the operating logic of the buttons

- Bring the motor in an intermediate position.
- Disconnect the power to the module and wait a few seconds. Connect the power to the module.
- Within 15 sec press briefly 5 times (less than 0.5 sec) in quick succession the ▼S button. The motor makes 3 upward movements.
- Press briefly ▼S. The motor returns to its initial position and performs 4 upward movements.
- Press briefly ▼S. The motor returns to its initial position and performs 5 upward movements.
- Press briefly ▼S. The motor returns to its initial position and performs 6 upward movements.
- Press briefly ▲S. The module changes the setting and indicates the operation with an alternate movement of the motor (downwards and upwards).

## 5. RESET

- Disconnect the power to the module.
- Connect together the terminals 1, 5, 6 as in figure.
- Connect the power to the module. After about 30 s the motor performs two brief movements (alternate) to show the restoration of factory conditions.
- Disconnect the power to the module.
- Restore the connections and connect the power.

