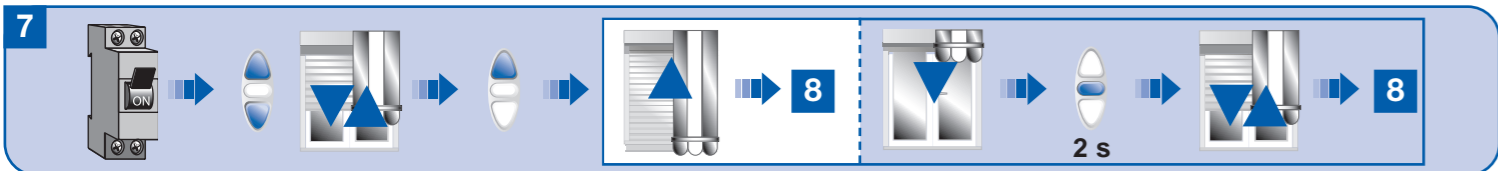
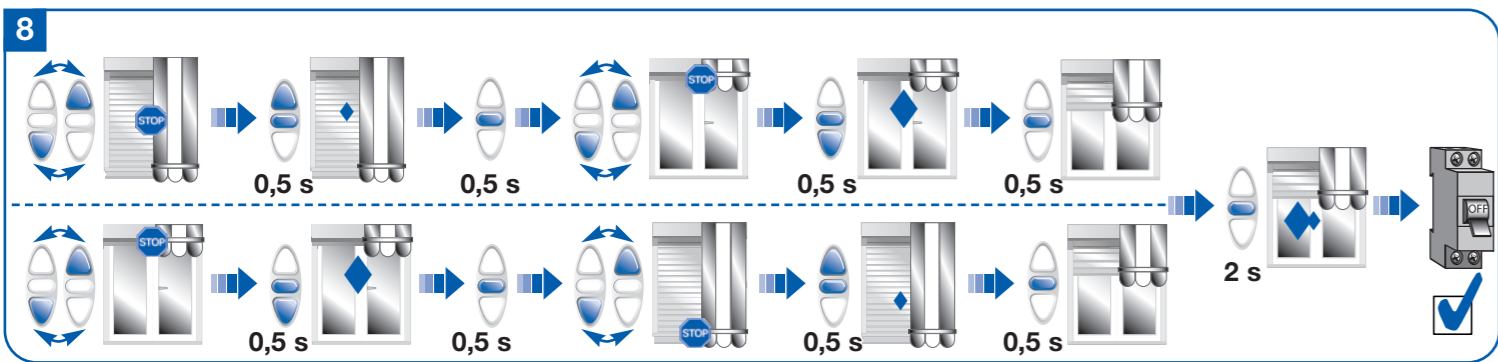
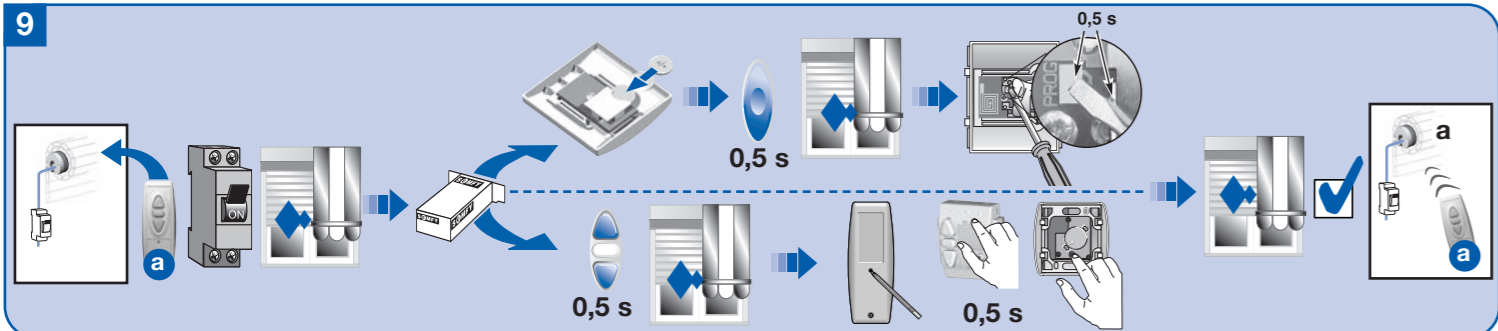
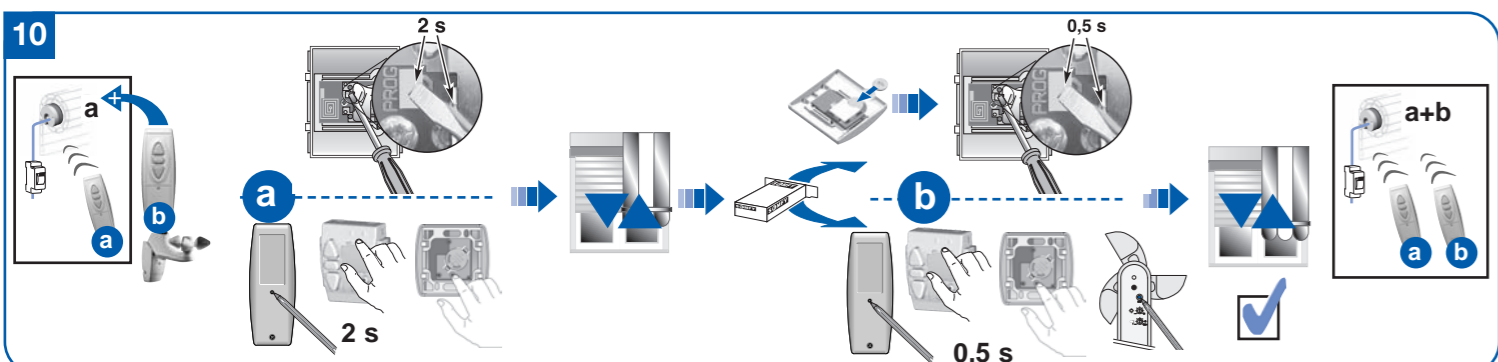
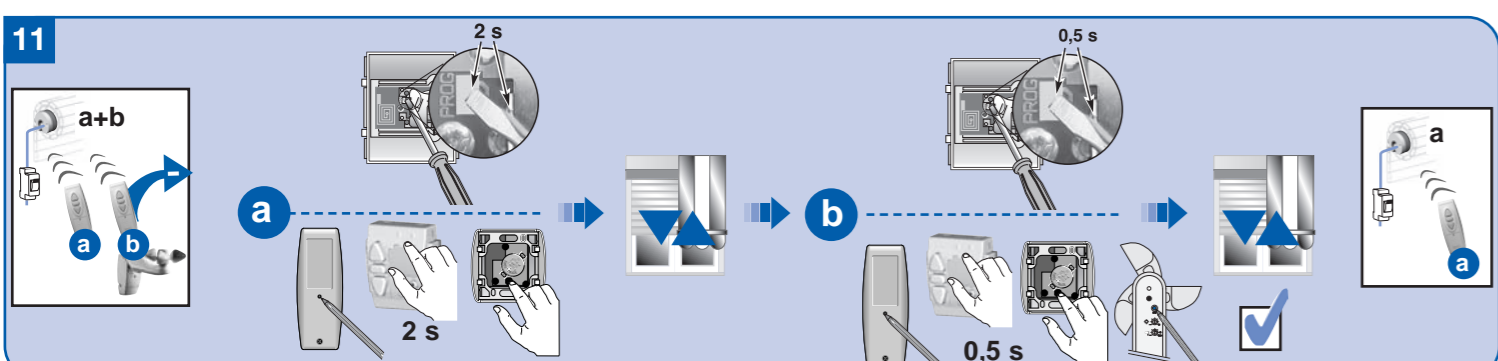


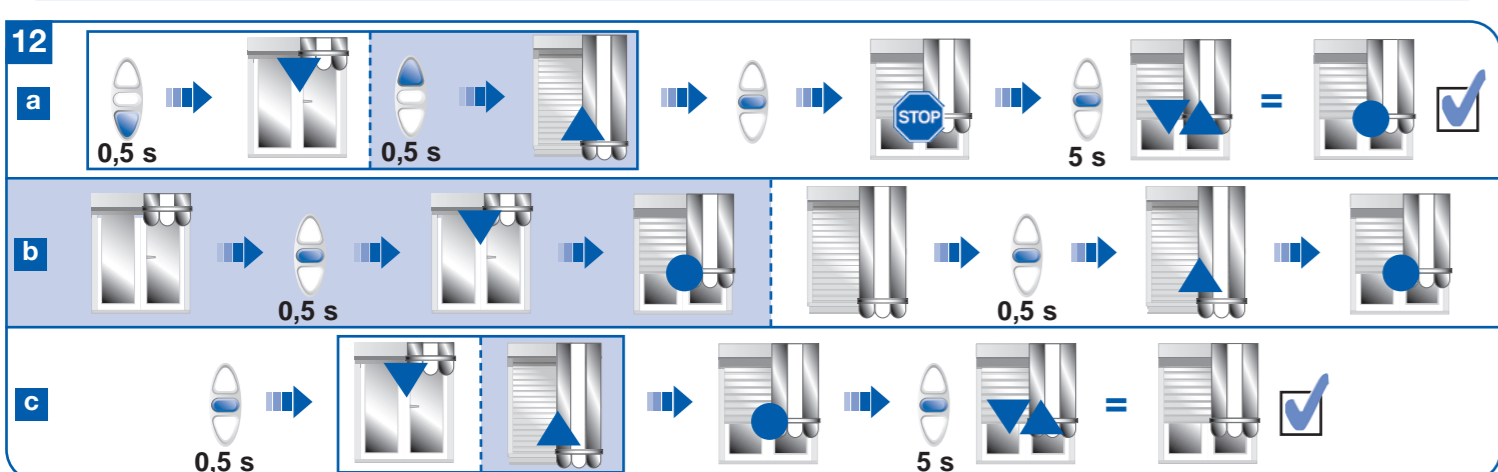
7 

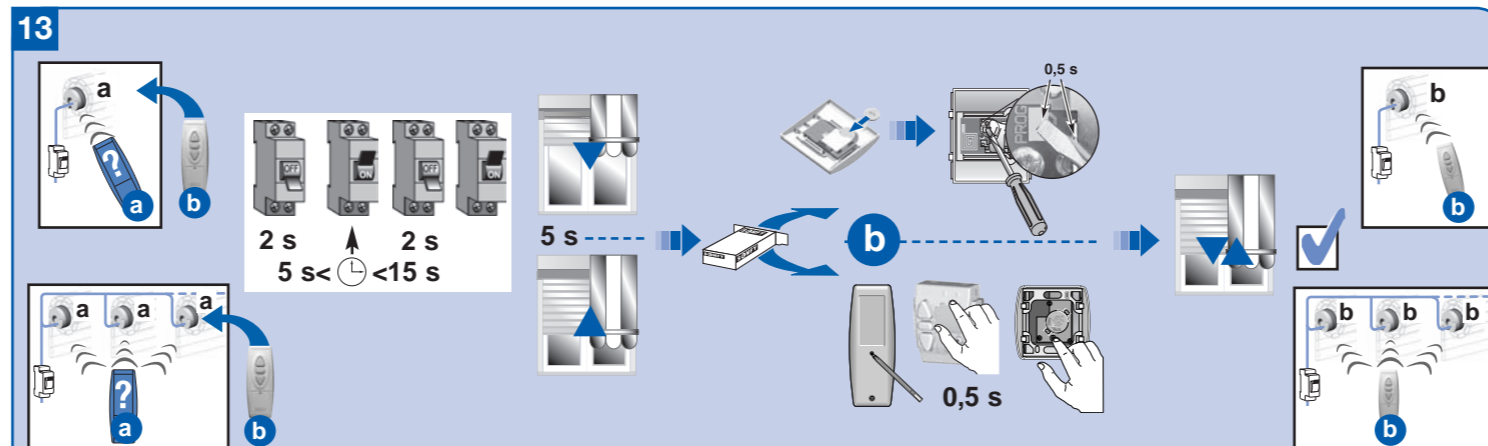
8 

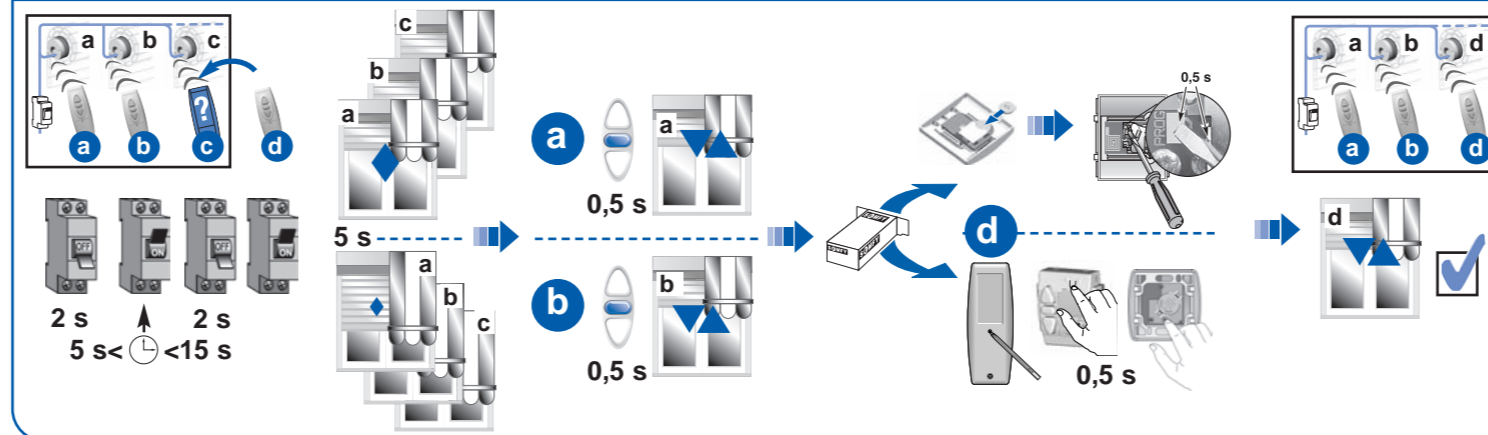
9 

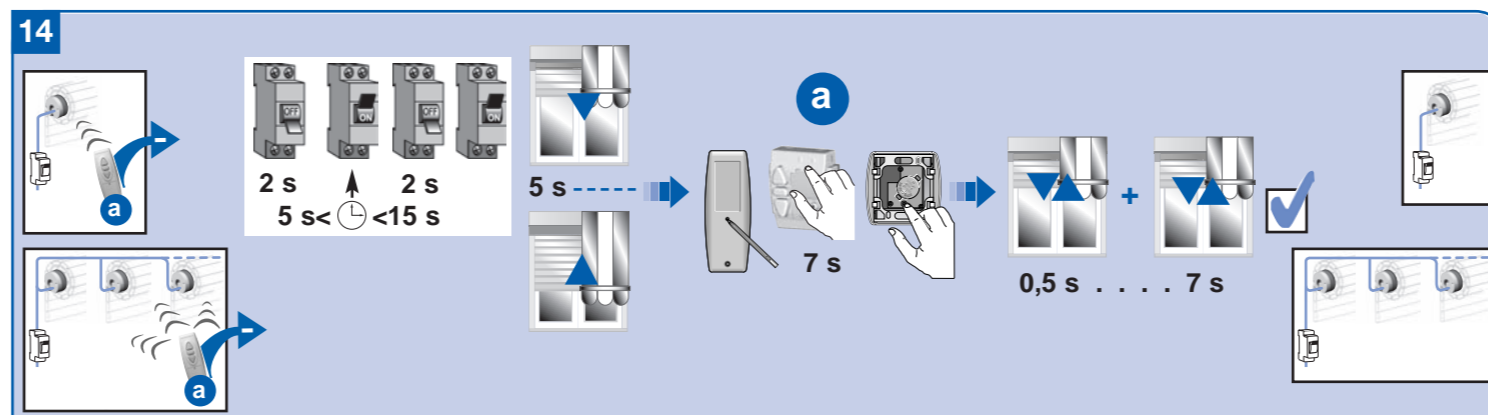
10 

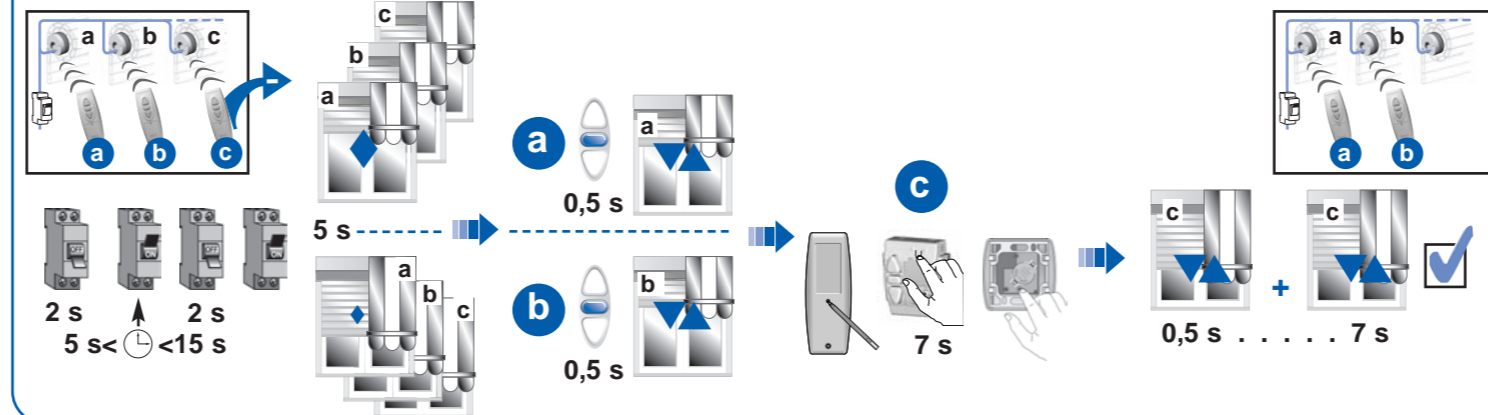
11 

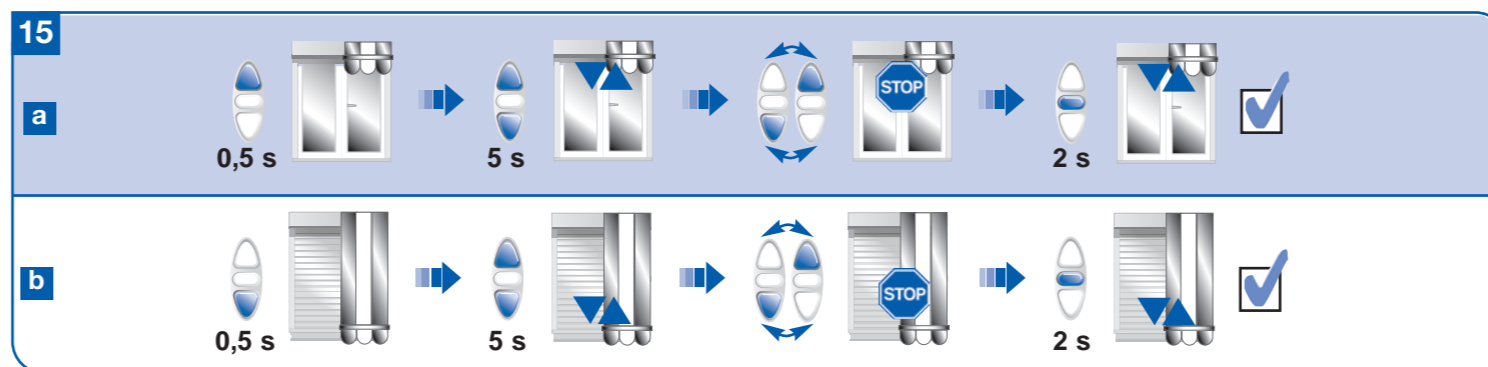
12 

13 

14 

14 

15 

15 

EN

7 Programming the direction of rotation
If the installation is made up of several ALTUS 40 RTS, only one ALTUS 40 RTS motor must be powered during programming. This will avoid interference with the first programming of each ALTUS 40 RTS motor.

8 End limits adjustment

9 Programming the first transmitter

10 Add a control in the memory of motor

11 Delete a control in the memory of motor

12 Recording or changing intermediate position
 Intermediate position control
 Delete an intermediate position

13 Replacement of a lost remote control

14 Erase the memory of motor

15 End limits re-adjustment
 Up limit adjustment
 Down limit adjustment

FR

7 Programmation du sens de rotation
Si l'installation comporte plusieurs ALTUS 40 RTS, un seul moteur doit être alimenté pendant la phase de programmation. Ceci évitera les interférences avec les autres moteurs lors de la première programmation.

8 Réglage des fins de courses

9 Enregistrement du premier émetteur

10 Ajout d'un émetteur dans la mémoire moteur

11 Suppression d'un émetteur dans la mémoire moteur

12 Enregistrement ou modification de la position intermédiaire
 Commander la position intermédiaire
 Suppression de la position intermédiaire

13 Remplacement d'un émetteur perdu

14 Effacement complet de la mémoire moteur

15 Réajustement des fins de course
 Réglage limite haute
 Réglage limite basse

NL

7 Draairichting instellen
Bij het programmeren van meerdere ALTUS 40 RTS buismotoren mag slechts één motor tegelijkertijd van spanning voorzien worden. Dit voorkomt storingen bij de eerste programmering.

8 Instellen van de eindpunten

9 Programmeren van de eerste zender

10 Toevoegen van een bedieningspunt

11 Wissen van een bedieningspunt

12 Programmeren of wijzigen van de tussenpositie
 Tussenpositie oproepen
 Wissen van een tussenpositie

13 Vervangen van een verloren bedieningspunt

14 Volledig wissen van het motorgeheugen

15 Bijstellen van de eindpunten
 Afstelling bovenste positie
 Afstelling onderste positie

DE

7 Drehrichtung einstellen
Wenn die Installation für mehrere Antriebe vorgenommen werden soll, muß darauf geachtet werden, daß während des Einlernens des Senders immer nur der zu programmierende Antrieb mit Netzspannung versorgt wird.

8 Möglichkeiten der Endlageneinstellung

9 Einlernen des ersten Senders

10 Weitere Sender einlernen

11 Einen Sender löschen
 Speichern oder ändern Zwischenposition
 Bedienergonomie Zwischenposition
 Löschen der Zwischenposition

13 Ersetzen eines verlorenen Senders

14 Zurücksetzen aller Motoren in Auslieferungszustand

15 Ändern der Endlagen
 Ändern der oberen Endlage
 Ändern der unteren Endlage

IT

7 Programmazione del senso di rotazione
Se l'installazione viene eseguita con più operatori ALTUS 40 RTS, alimentare sempre un solo operatore per volta. Questo eviterà interferenze tra i motori ALTUS 40 RTS durante la programmazione.

8 Regolazione dei fine corsa

9 Programmazione del primo trasmettitore

10 Aggiungere o cancellare un comando nella memoria del motore

11 Cancellare un comando nella memoria del motore

12 Programmazione o modifica della posizione intermedia
 Comando della posizione intermedia
 Cancellazione di una posizione intermedia

13 Sostituzione di un telecomando perso

14 Cancellare memoria del motore

15 Riprogrammazione dei fine corsa
 Regolazione del fine corsa alto
 Regolazione del fine corsa basso

ES

7 Programación del sentido de rotación
Si la instalación está compuesta de varios ALTUS 40 RTS, sólo un ALTUS 40 RTS debe ser alimentado durante la programación. Esto evitara interferencias en la primera programación de cada operador ALTUS 40 RTS.

8 Ajuste de los finales de carrera

9 Programación del primer emisor

10 Añadir o borrar un emisor de la memoria del operador

11 Añadir o borrar un emisor de la memoria del operador

12 Memorizar o cambiar la posición intermedia
 Alcanzar una posición intermedia
 Borrar la posición intermedia

13 Reemplazar un emisor perdido

14 Reset (puesta a cero del operador)

15 Reajuste de los finales de carrera
 Reglaje límite alto
 Regulación del punto bajo

PT

7 Programação do sentido de rotação
Se a instalação é composta por vários ALTUS 40 RTS, só um ALTUS 40 RTS deve ser alimentado durante a programação. Isto evitará interferências na primeira programação de cada operador ALTUS 40 RTS.

8 Regulação dos fins de curso

9 Programar o primeiro emissor

10 Adicionar ou apagar um emissor da memória do operador

11 Adicionar ou apagar um emissor da memória do operador

12 Programação ou alteração da posição intermédia
 Atinir uma posição intermédia
 Anulação de uma posição intermédia

13 Substituição de um emissor perdido

14 Apagar a memória do operador

15 Reajuste dos fins de curso
 Regulação do ponto alto
 Regulação do ponto baixo

SV

7 Programmering av rotationsriktning
Om installationen består av flera ALTUS 40 RTS, skall bara en ALTUS 40 RTS-motor åt gången vara ansluten till spänningskälla under programmeringen. Detta för att undvika störningar vid den första programmeringen av varje ALTUS 40 RTS-motor.

8 Inställning av gränslägen

9 Programmering av sändare vid installation

10 Lägg till en sändare

11 Radera en sändare

12 Programera eller förändra mellanläget
 Användning av utfallsläge
 Radera ett utfallsläge

13 Ersättning av borttappad sändare

14 Total radering av motorns minne

15 Omjustering av gränslägen
 Inställning av övre gränsläge
 Inställning av nedre gränsläge

NO

7 Programmering av rotasjonsretning
Dersom installasjonen består av flere ALTUS 40 RTS, skal kun en ALTUS 40 RTS-motor om gangen være koblet til spenningskilde ved programmeringen. Dette for å unngå forstyrrelser ved den første programmeringen av hver ALTUS 40 RTS-motor.

8 justering av endebrytere

9 programmering av handsender ved installasjon

10 legge til en sender

11 rudere en sender

12 Programmering eller endring av mellomposisjonen
 Bruk av utfallsposisjon
 Slette en utfallsposisjon

13 Erstatning av mistet sender

14 total radering av motorens minne

15 omjustering av endebrytere
 Regulering øvre grense
 Regulering nedre grense

DA

7 Programmering af rotationsretning
Hvis installationen består af flere ALTUS 40 RTS, skal kun én ALTUS 40 RTS-motor ad gangen være tilsluttet strøm under programmeringen. Dette for at undgå forstyrrelser ved den første programmering af hver enkelt ALTUS 40 RTS-motor.

8 Indstilling af endestop

9 Programmering af sendere ved installation

10 Lægge en sender til

11 Slet en sender

12 Programmering eller ændring af den mellemste position
 Anvendelse af udfaldet position
 Sletning af en udfaldet position

13 Udskitfning af mistet sender

14 Total sletning af motorens hukommelse

15 Efterjustering af endestop
 Indstilling af øverste grænse
 Indstilling af nederste grænse

FI

7 Pyörimisunnan ohjelmointi
Jos asennukseen kuuluu usea ALTUS 40 RTS, vain yksi ALTUS 40 RTS -moottori kerrallaan saa olla yhdistettyä virtälähteeseen ohjelmoinnin aikana. Näin vältetään häiriöt jokaisen ALTUS 40 RTS -moottorin ensimmäisen ohjelmoinnin aikana.

8 Rajojen säätö

9 Ensimmäisen lähettimen ohjelmointi

10 Lähettimen lisääminen

11 Lähettimen poistaminen

12 Väliläisannon tallentaminen tai muuttaminen
 Väliläisannon käyttö
 Väliläisannon poistaminen

13 Kadotetun lähettimen korvaaminen

14 Moottorin muistin tyhjennys

15 Rajojen uudelleen säätö
 Ylärajan asetus
 Alärajan asetus

EL

7 Προγραμματισμός κατεύθυνσης της περιστροφής.
Εάν η εγκατάσταση έχει γίνει από πολλά μωτέρ ALTUS 40 RTS, μόνο ένα μωτέρ ALTUS 40 RTS πρέπει να παίρνει παροχή κατά τον προγραμματισμό. Με αυτό θα αποφευχθούν οι παρεμβολές του πρώτου προγραμματισμού για κάθε μωτέρ ALTUS 40 RTS.

8 Ρύθμιση των ορίων

9 Προγραμματισμός του πρώτου τηλεχειρισμού

10 Πρόσθεση ή αφαίρεση τηλεχειρισμού προς/από τη μνήμη του μωτέρ.

11 Πρόσθεση ή αφαίρεση τηλεχειρισμού προς/από τη μνήμη του μωτέρ.

12 Προγραμματισμός ή αλλαγή της ενδιάμεσης θέσης
 Έλεγχος ενδιάμεσης θέσης
 Διαγραφή ενδιάμεσης θέσης

13 Αντικατάσταση ενός χαμένου τηλεχειρισμού

14 Διαγραφή της μνήμης του μωτέρ

15 Διόρθωση των ορίων
 Ρύθμιση πάνω όριου
 Ρύθμιση κάτω όριου