

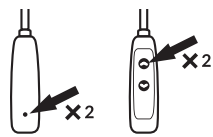
Réglage des positions favorites

Une fois les limites d'ouverture et fermeture définies, le moteur peut sauvegarder 2 positions favorites. Après avoir définies les positions favorites, **double appuyez** sur le bouton **FAVORITE 1** ou **FAVORITE 2** pour faire bouger le moteur à la position favorite 1 ou 2. Si vous utilisez les applications Neo Smart Blinds Blue pour contrôler vos stores, veuillez lire les détails au bas de cette page.

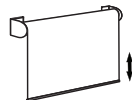
Enregistrer la position favorite 1

1. Appuyez sur le bouton **OUVRI**R ou **FERMER** pour aller à la position favorite désirée.

2. **Double appuyez** sur le bouton **RÉGLAGE**, puis **double appuyez** sur le bouton **OUVRI**R. Cette séquence doit être complétée dans les 10 secondes.



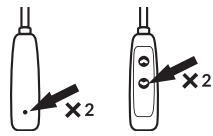
3. Le moteur bougera pour confirmer que la position favorite 1 a été sauvegardée.



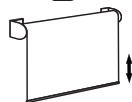
Enregistrer la position favorite 2

1. Appuyez sur le bouton **OUVRI**R ou **FERMER** pour aller à la position favorite désirée.

2. **Double appuyez** sur le bouton **RÉGLAGE**, puis **double appuyez** sur le bouton **FERMER**. Cette séquence doit être complétée dans les 10 secondes.



3. Le moteur bougera pour confirmer que la position favorite 2 a été sauvegardée.

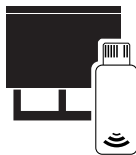


Suppression de positions favorites

Supprimez une position favorite en réglant sur la même position. Allez à la position favorite souhaitée pour supprimer. Ensuite, enregistrez la même position favorite en suivant les instructions en haut. Le moteur bougera pour confirmer que la position favorite a été supprimée.

Neo Smart Blinds Blue app

Aucune position favorite définie avec la baguette n'est accessible par Blue Link et l'application Neo Smart Blinds Blue. Cependant, une position favorite peut facilement être définie dans l'application.



Blue Link

Contrôlez localement vos stores avec un téléphone ou une tablette. Établissez des horaires pour automatiser votre maison. Nul besoin de se connecter en réseau Wi-Fi ou à un routeur.

Dépannage

Le moteur ne répond pas

Batterie insuffisante: Veuillez charger la batterie au moins deux heures et réessayer. La charge complète de la batterie peut prendre environ 6 heures.

Ne pas maintenir le bouton TÊTE ou RÉGLAGE assez longtemps: Pour entrer en mode programmation, vous devez appuyer sur le bouton et le maintenir enfoncé pendant 5 secondes jusqu'à ce que le moteur bouge un peu.

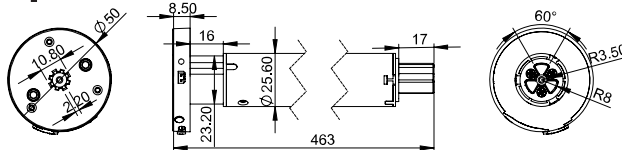
Le moteur ne se déplace que de pouce par pouce dans une ou deux directions

Ce comportement signifie que les limites ouverture et/ou fermeture n'ont pas été définies. Veuillez vous référer à la section réglage/ajustement des limites.

Le moteur ne répond pas lorsque l'on effectue un double appui sur un bouton de la baguette

Ce comportement indique qu'il y a trop de temps entre les appuis, ce qui amène le moteur à les interpréter comme deux appuis distincts. Un double appui est réalisé en appuyant rapidement deux fois sur le bouton, avec moins d'une demi-seconde entre chaque appui.

Spécifications du moteur



Toutes les dimensions sont en millimètres

Description: moteur de 25mm, connexion Blue Link et connexion au panneau solaire.

TM-WB25-1.1/30: micro-USB baguette/port de chargement.

TM-WB25-CN-1.1/30: USB-C baguette/port de chargement.

Fréquence radio (FR): 433.92 MHz.

Paramètres électriques: 8.4V DC batterie au lithium rechargeable intégrée.

Sources d'alimentation: chargeur 5V/1A ou panneau solaire 2W/15V.

Paramètres opérationnels: 1.1 Nm, 30 rpm.

Rendez-vous sur notre site neosmartblinds.com pour plus d'informations sur nos **moteurs, télécommandes, produits compatibles et intégrations.**

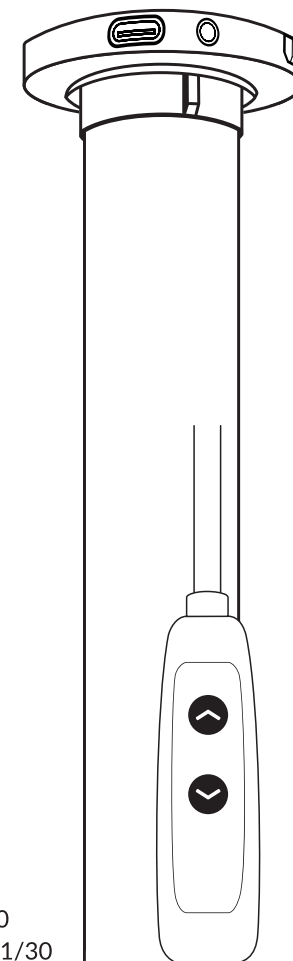
Traitement des déchets

Le Moteur Tubulaire de Batterie au Lithium Neo contiennent une batterie au lithium. Ne pas jeter dans les déchets généraux. Veuillez recycler les batteries et les produits électriques endommagés conformément aux réglementations locales.

MOTEUR AVEC BAGUETTE NEO

Compatible avec tous les modèles de baguette Neo

Version 5.2



FRANÇAIS

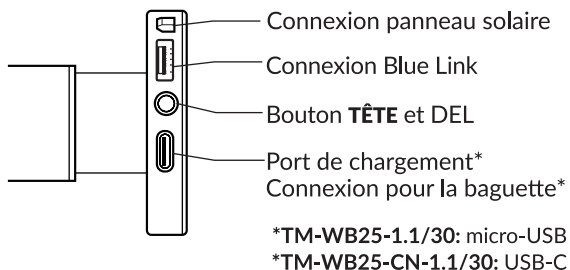
Modèles

TM-WB25-1.1/30

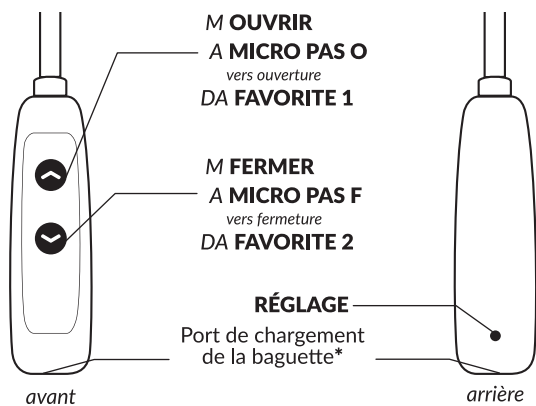
TM-WB25-CN-1.1/30

propulsé par Neo Smart Blinds

Apprendre à connaître le moteur Neo



Apprendre à connaître la baguette

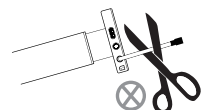


A - Appuyer une fois sur le bouton
DA - Double appuyer sur le bouton

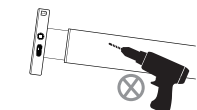
M - Maintenez le bouton enfoncé pendant 1 seconde

Mise en garde

- Le moteur doit être installé à la position horizontale, utilisé avec des stores tubulaires et avec les adaptateurs appropriés.
- Gardez loin des enfants la baguette et le dispositif et l'application Blue Link.
- Assurez-vous que tous les câbles et périphériques connectés sont protégés et dégagés des pièces mobiles.
- Une mauvaise utilisation ou toute modification de conception annulera la garantie.



NE PAS COUPER AUCUN CÂBLE



NE PAS PERCER NI COUPER
AUCUNE PARTIE DU MOTEUR

Opération de base

Clé	Description
Maintenez OUVRIR enfoncé pendant 1 seconde	Le moteur se déplace jusqu'à la limite d'ouverture ¹ .
Maintenez FERMER enfoncé pendant 1 seconde	Le moteur se déplace jusqu'à la limite de fermeture ¹ .
Appuyez sur OUVRIR ou FERMER	Le moteur arrête tout déplacement en cours.
Appuyez sur MICRO PAS O	Le moteur bouge un peu vers la limite d'ouverture.
Appuyez sur MICRO PAS F	Le moteur bouge un peu vers la limite de fermeture.
Double appuyez sur FAVORITE 1	Le moteur se déplace jusqu'à la position favorite 1 ² .
Double appuyez sur FAVORITE 2	Le moteur se déplace jusqu'à la position favorite 2 ² .

1. Le moteur s'arrêtera en relâchant le bouton si la limite n'a pas été fixée.
2. Le moteur n'agira pas si la position favorite n'est pas encore définie.

Charger la batterie du moteur

Branchez le câble de charge dans le port de chargement de la baguette, situé au bas de la baguette, ou dans le port de chargement du moteur.

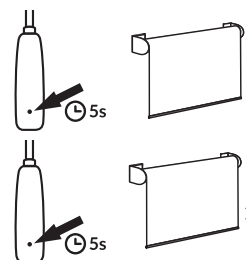


Installation du panneau solaire *optional*

Le panneau solaire doit être à portée de la connexion du panneau solaire située sur la tête du moteur lors du choix de l'emplacement de montage. Attachez les 2 supports fournis au cadre de la fenêtre, en les positionnant à une distance de 10 pouces (25 cm) l'un de l'autre. Une fois que les supports sont solidement fixés au cadre, installez le panneau solaire avec le côté bleu dirigé vers l'extérieur, et connectez le câble fourni à la connexion du panneau solaire.

Inverser la direction

1. Maintenez le bouton **RÉGLAGE** enfoncé **pendant 5 secondes**. Le moteur bouge pour indiquer que le processus est commencé.
2. Ensuite, à nouveau, maintenez le bouton **RÉGLAGE** enfoncé **pendant 5 secondes**. Le moteur bouge pour indiquer que la direction du moteur a été inversé.

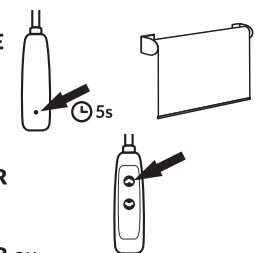


Réglage/Ajustement des limites

Les limites d'ouverture et de fermeture du moteur sont réglées individuellement.

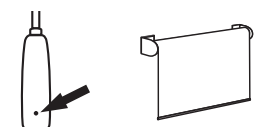
Limite d'ouverture

1. Maintenez le bouton **RÉGLAGE** enfoncé **pendant 5 secondes**. Le moteur bouge un peu pour indiquer que le processus est commencé.
2. Appuyez sur le bouton **OUVRIR** pour ajuster la limite d'ouverture.



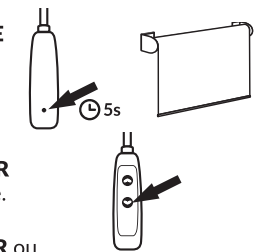
3. Appuyez sur le bouton **OUVRIR** ou **FERMER** pour aller à la position d'ouverture désirée.

4. Appuyez sur le bouton **RÉGLAGE**, le moteur monte bouge pour confirmer que le nouveau réglage de la limite d'ouverture a été sauvegardé.



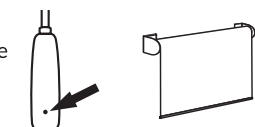
Limite de fermeture

1. Maintenez le bouton **RÉGLAGE** enfoncé **pendant 5 secondes**. Le moteur bouge un peu pour indiquer que le processus est commencé.
2. Appuyez sur le bouton **FERMER** pour ajuster la limite de fermeture.



3. Appuyez sur le bouton **OUVRIR** ou **FERMER** pour aller à la position de fermeture désirée.

4. Appuyez sur le bouton **RÉGLAGE**, le moteur monte bouge pour confirmer que le nouveau réglage de la limite d'ouverture a été sauvegardé.



Suppression des limites e des position favorites

Attention: Un moteur sans limites se déplacera seulement un peu quand le bouton **OUVRIR** ou **FERMER** est appuyé.

1. Double appuyez sur le bouton **RÉGLAGE**. La lumière DEL du moteur s'allume pour indiquer que le processus est commencé.



2. Maintenez le bouton **RÉGLAGE** enfoncé **pendant 5 secondes**. Le moteur bouge pour indiquer que le processus est terminé.

