

1. Colocar el motor firmemente en el sitio que pueda realizar el recorrido completo de apertura y cierre del techo sin que choque nada contra él.
2. Colocar caja controladora atornillándola a la pared y a una distancia apropiada a la longitud del cable del motor.
3. Colocar la cremallera una distancia del motor tal que éste pueda ser embragado y desembragado de forma lineal y sólida. Una manera de hacerlo es colocando el piñón a 3/4 de su posición más retrasada e ir atornillando la cremallera a 2 o 3 mm del piñón mientras vamos moviendo el techo como se ve en este video: <https://youtu.be/SNugO9MVZCY>
4. Moviendo el techo manualmente se pueden colocar los sensores Open y Closed y sus respectivos imanes en la posición adecuada quedando cada conjunto enfrentados, en la posición máxima de apertura y cierre que desee el usuario. La distancia adecuada entre el sensor y el imán es de entre 3 y 5mm, dependiendo del tipo de superficie donde los hayamos colocado. Superficies ferromagnéticas dispersarán el campo magnético del imán y atenuarán su fuerza.
5. Embrague el motor con la cremallera al 50% aproximadamente del recorrido. Al embragar el piñón debe quedar una holgura de 1mm aproximadamente. Conviene evitar que el contacto de estos sea extremo en él apriete.
6. Instale los programas necesarios para ejecutar el driver T6 en su PC y conecte con el controlador. En el driver tendremos información visual de cuando se activan los sensores al enfrentarse con los imanes.
7. Al encender, el controlador pone por defecto la posición al 50% si no está activo ninguno de los sensores Open o Closed.
8. Haga una pequeña prueba de sentido del movimiento, bien abriendo o cerrando para cerciorarse que el sentido de movimiento es el adecuado y luego pulse STOP. Si al pulsar se mueve el techo en sentido contrario al esperado, tendremos que cambiar la dirección de giro en el driver entrando en: Setup / Motor Setup / Parameters / Click el "Reverse Motor" checkbox....Salimos pulsando OK, y Pulsamos OK en Setup.
9. Cerrar el techo, pulsando Close en la botonera de la caja o en el driver. Asegúrese de que se detecta el sensor Closed (se ilumina en verde en el driver el led RCL Roof Closed), Si ve que hay contacto físico al cerrar el techo contra algún elemento libere esta presión adelantando lo necesario el imán para que el motor se detenga unos mm antes de que eso ocurra.
10. Aun T6 no sabe exactamente la longitud del techo con precisión, puede quedarse corto o largo en los recorridos en las pruebas, esté atento al botón STOP por si debiera pararlo antes de tener un choque mecánico o se salga de la corredera.
11. Con el techo cerrado (con todos los sensores en su sitio y habiendo comprobado en el driver que éstos se activan adecuadamente cuando hemos movido el techo manualmente) podemos pulsar "Calibrate" en el Driver.
12. El sistema realizará una apertura completa acorde a los TICKS escritos en: Setup / Encoder Ticks, por defecto 50.000, "ASEGÚRESE DE QUE LA CASILLA LOOK FOR SENSORS ESTA ACTIVADA"
13. Si el techo hace el recorrido completo partiendo de una rampa de aceleración, continua a velocidad máxima y luego decelera hasta encontrar el sensor Open, Felicidades, su Talon6 esta calibrado y listo para usar. Si el recorrido no es completo y

se detiene lentamente sin llegar al sensor Open, ciérrelo de nuevo pulsando Close en la botonera o en el driver y entre en el Setup incrementando los TICKS de forma proporcional a la cantidad de recorrido que falta para llegar al sensor Open y realice de nuevo la operación "Calibrate".

14. Una vez calibrado el techo asegúrese de activar en Setup en "Closing Condition" las medidas de seguridad pertinentes con los tiempos que elija.
15. Cualquier cambio que realice en el driver y deseemos que sea permanente debe ser guardado en "Save Configuration".
16. Un ligero engrase en el interior de la cremallera y el piñón suaviza el movimiento y atenúa el ruido mecánico producido por el contacto de los mismos.

Cualquier duda o sugerencia: miguelang555@gmail.com / aperez@fi.upm.es

Asistencia remota Pc/Pc a través de AnyDesk