

# Smart Tubular Motor

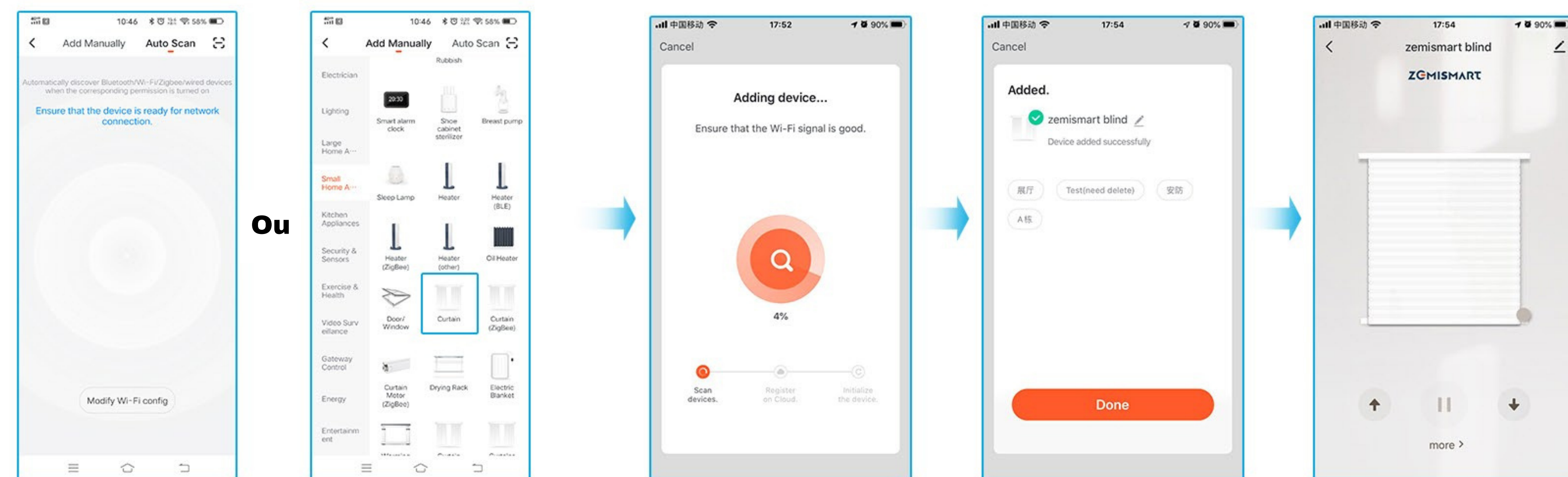
## Manual do Usuário

### Pareando o motor

Botão configuração do motor



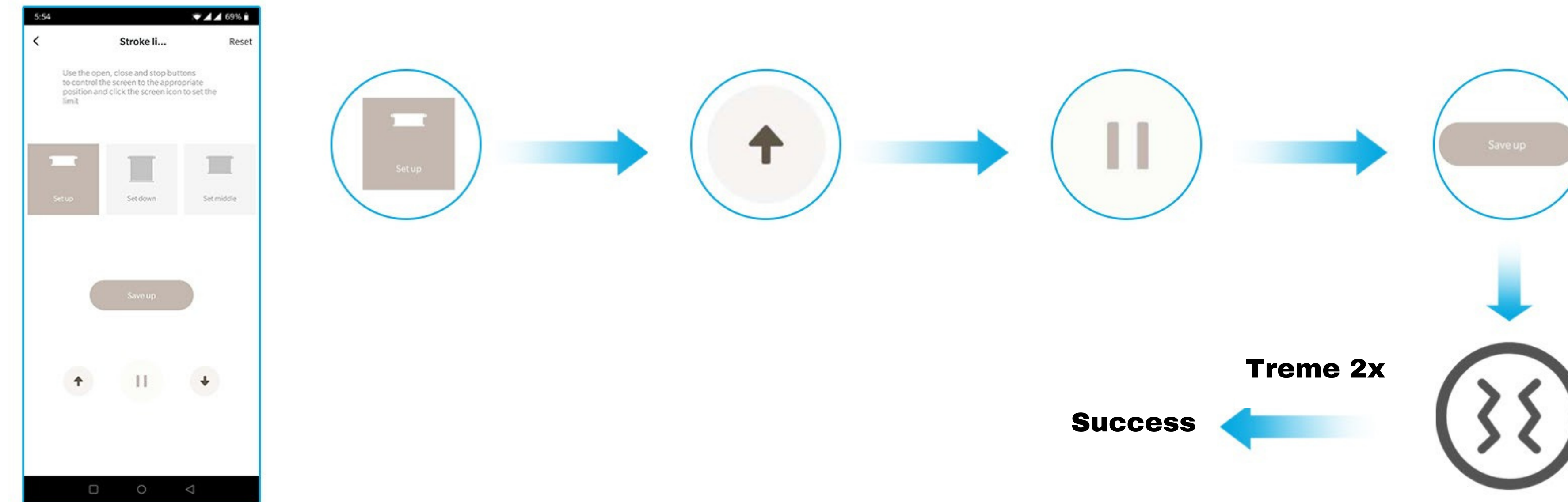
Depois que o motor estiver conectado à fonte de alimentação, pressione o botão de configuração do motor três vezes, o motor tremerá uma vez e entrará no estado de configuração de rede. O dispositivo pode ser reconhecido manual ou automaticamente no aplicativo Tuya e em seguida o pareamento estará bem-sucedido.



### Definindo o limite no App Tuya

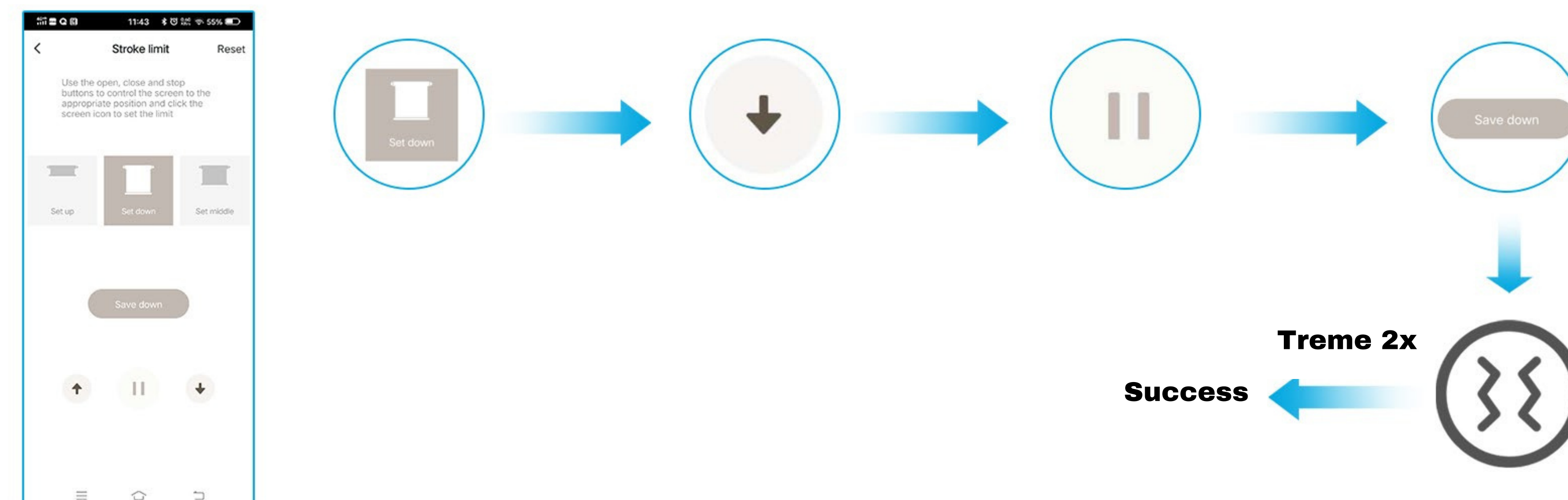
#### 1. Configure o limite superior

Clique no ícone "Set up stroke", depois clique no ícone abrir, quando o motor estiver no limite desejado, pressione o botão de pausa e salve. Pronto, o limite superior do seu motor está configurado.



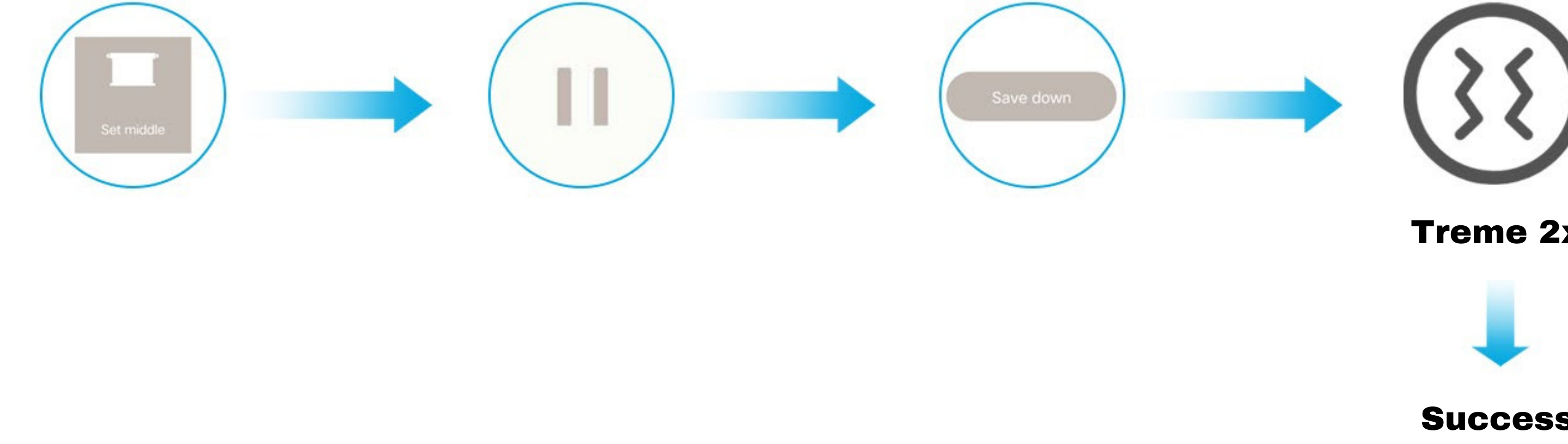
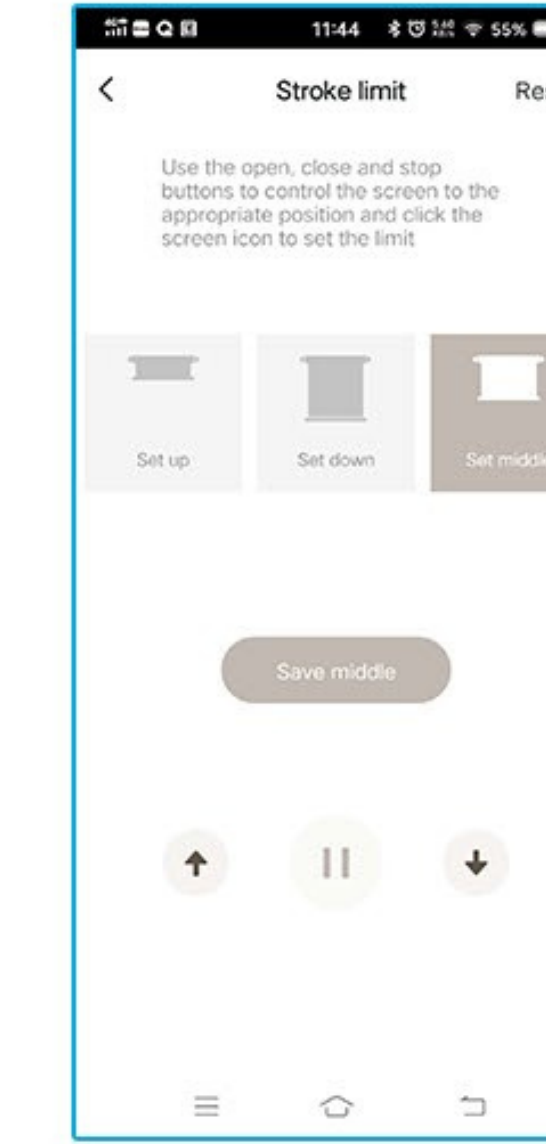
#### 2. Configure o limite inferior

Clique no ícone "Set down stroke", depois clique no ícone fechar, quando estiver na posição desejada, pressione o botão de pausa e salve. O motor irá tremer duas vezes, ou seja, a configuração foi bem-sucedida.



#### 3. Configure o limite meio

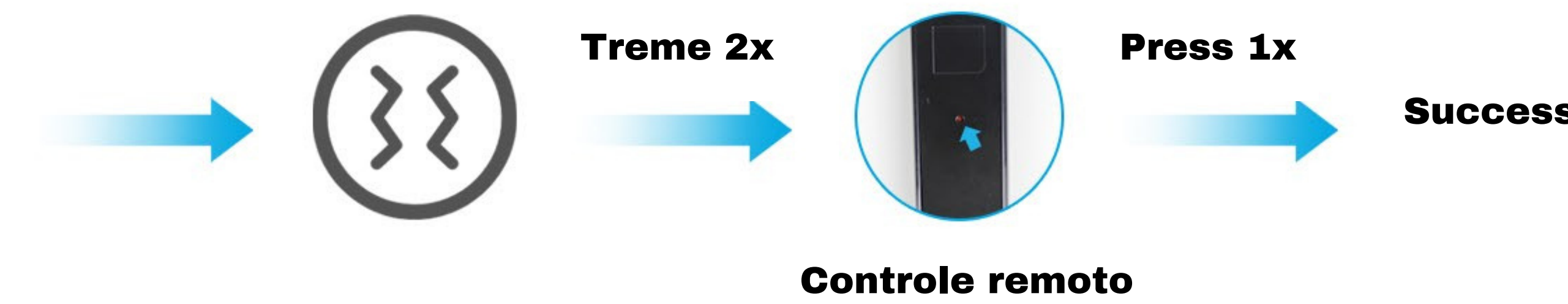
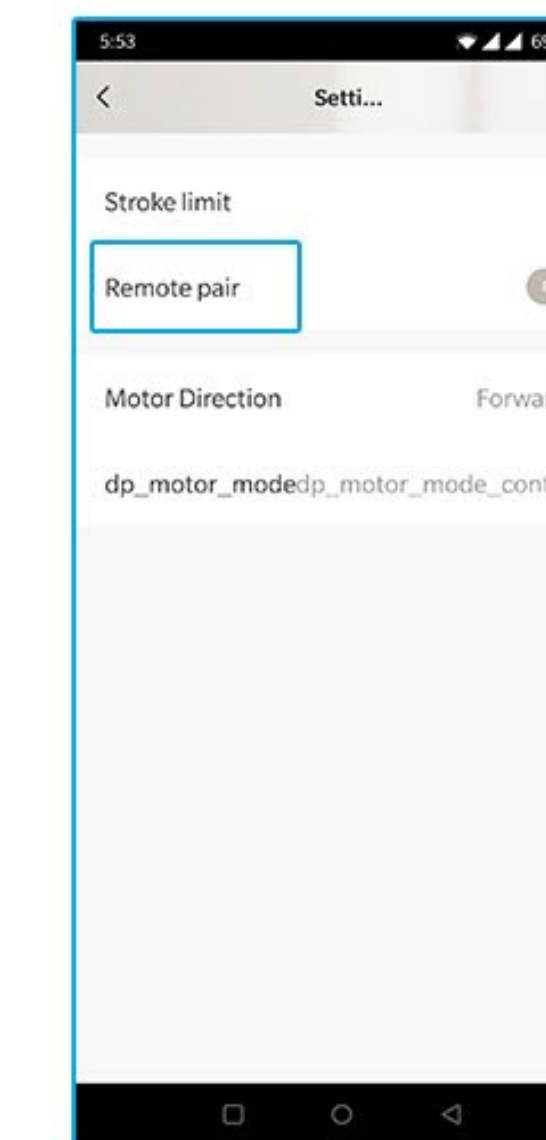
Clique no ícone "Set middle stroke" e, quando o motor atingir a posição desejada, pressione o botão de pausa e salve. Nesse momento, ele vai tremer duas vezes, ou seja, a configuração foi bem-sucedida.



#### 4. Quando quiser excluir o limite, basta redefinir todos os limites diretamente no App Tuya

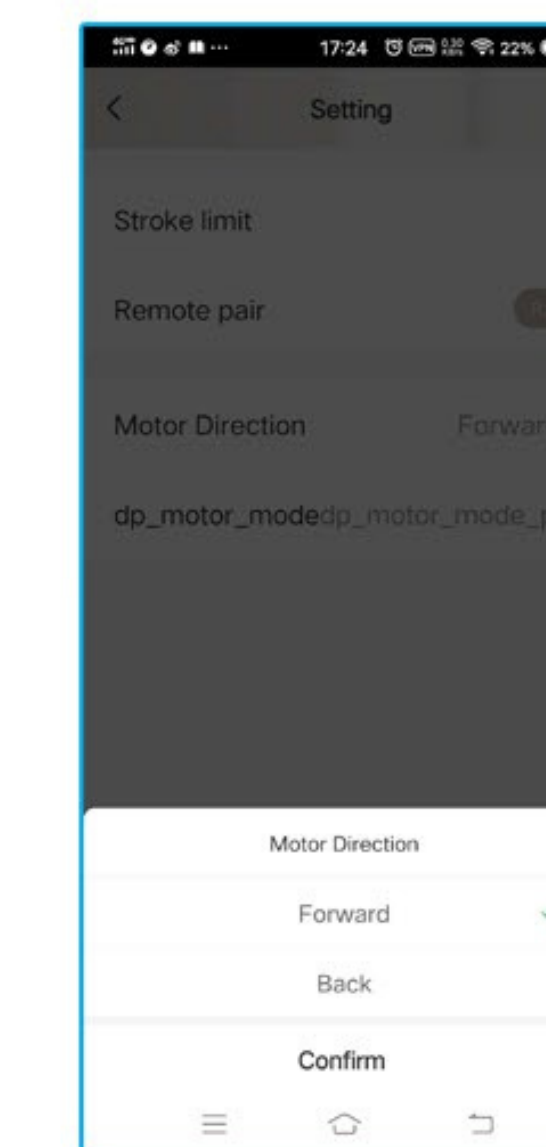
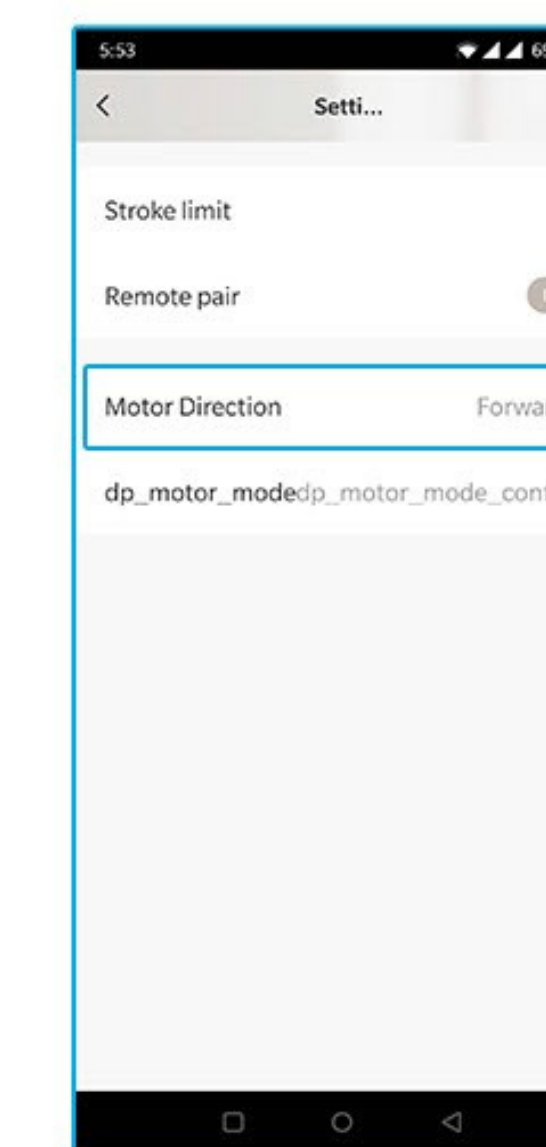
### Pareando o controle remoto

Clique no botão de pareamento diretamente no aplicativo tuya, o motor irá tremer duas vezes, em seguida aperte qualquer botão do controle remoto uma vez. Pronto, o pareamento foi bem-sucedido.



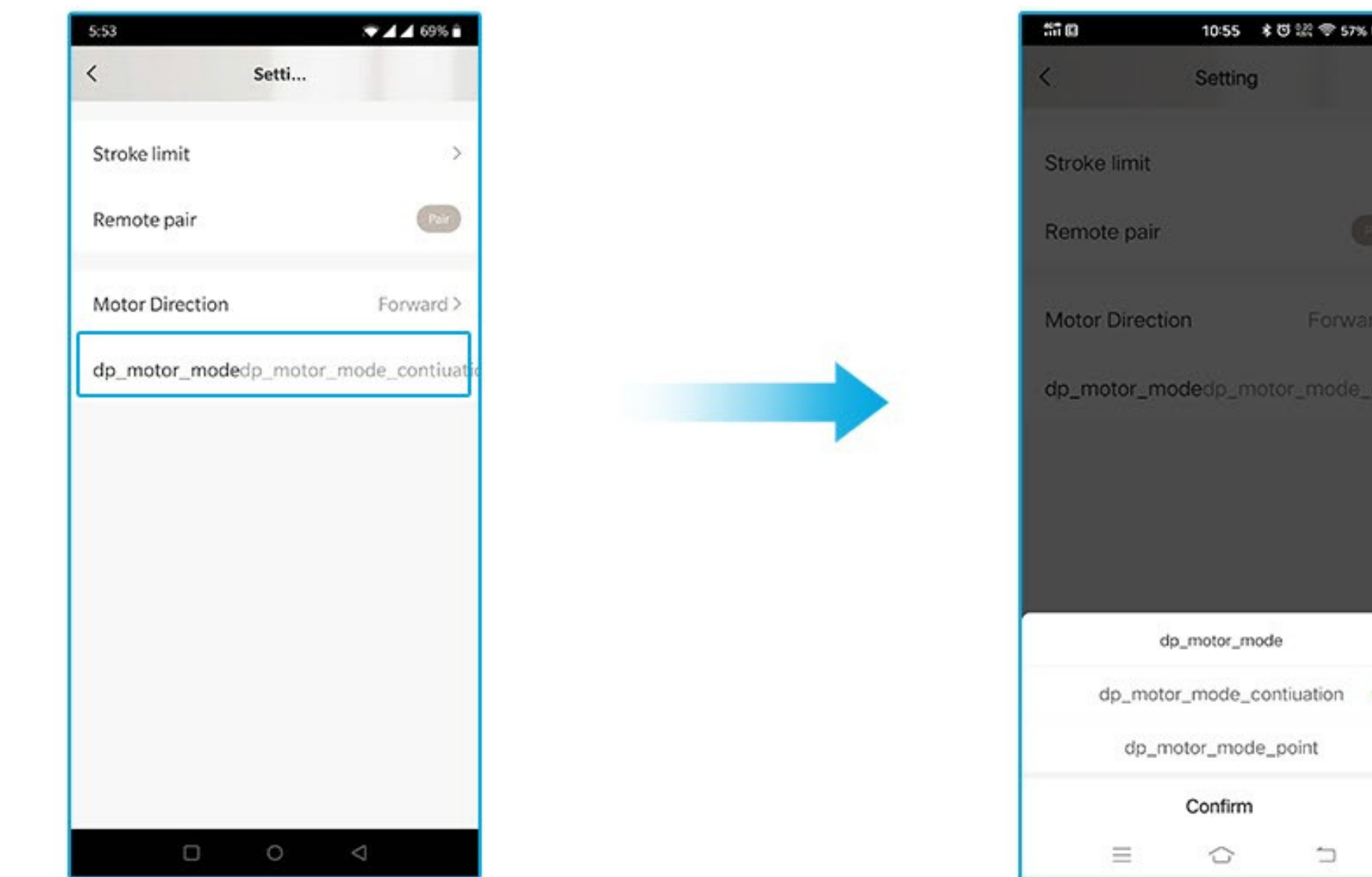
### Direção do motor

Você pode configurar a direção de rotação do motor no App Tuya, pra frente ou para trás.

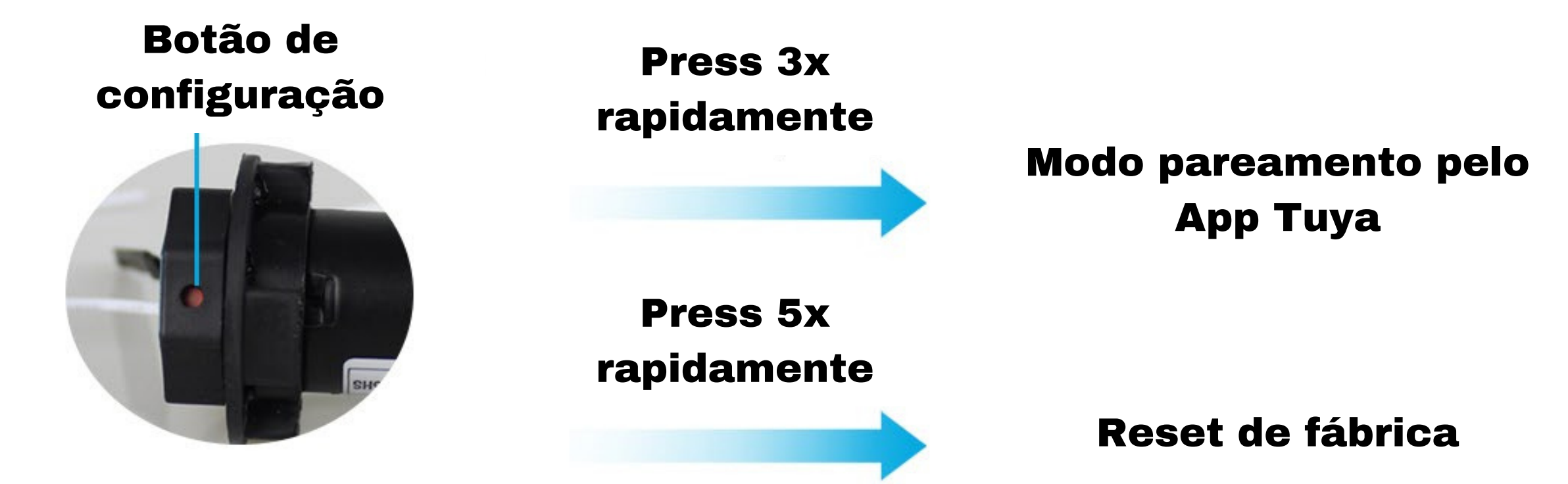


### Definir pausa

Selecione o modo de ação de pausa/continuação movida no APP tuya e salve-o, e então o motor mudará para o modo que você selecionar.



### Reset o motor



### Configurando limite pelo Controle Remoto



1. Pressione a tecla "para cima", o motor irá para a posição, pressione a tecla "parar", pressione a tecla set uma vez. Pressione a tecla "para cima", o motor irá agitar duas vezes e a configuração do limite superior do curso será bem-sucedida.

2. Pressione a tecla "para baixo", o motor irá para a posição, pressione a tecla "parar", pressione a tecla set uma vez. Pressione a tecla "para baixo", o motor irá agitar duas vezes e a configuração do limite de curso descendente será bem-sucedida.

3. Pressione a tecla "para cima", o motor irá para a posição, pressione a tecla "parar", pressione a tecla set uma vez. Pressione a tecla "stop", o motor irá tremer duas vezes e a configuração do limite do curso intermediário será bem-sucedida.

! O limite superior e o limite inferior devem ser definidos antes do terceiro limite, e o terceiro limite será excluído automaticamente quando o limite superior ou inferior for excluído.