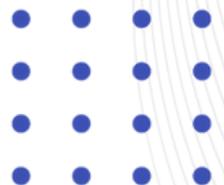


CONTROL DE GIRO DE MOTORES

MANUAL DE USUARIO





MANUAL DE USUARIO

CONTENIDO DE LA CAJA



1 Unidad de potencia



2 Unidad de control



3 Cable de poder 220V AC



4 Bolso de transporte

INSTALACIÓN Y PREPARACIÓN

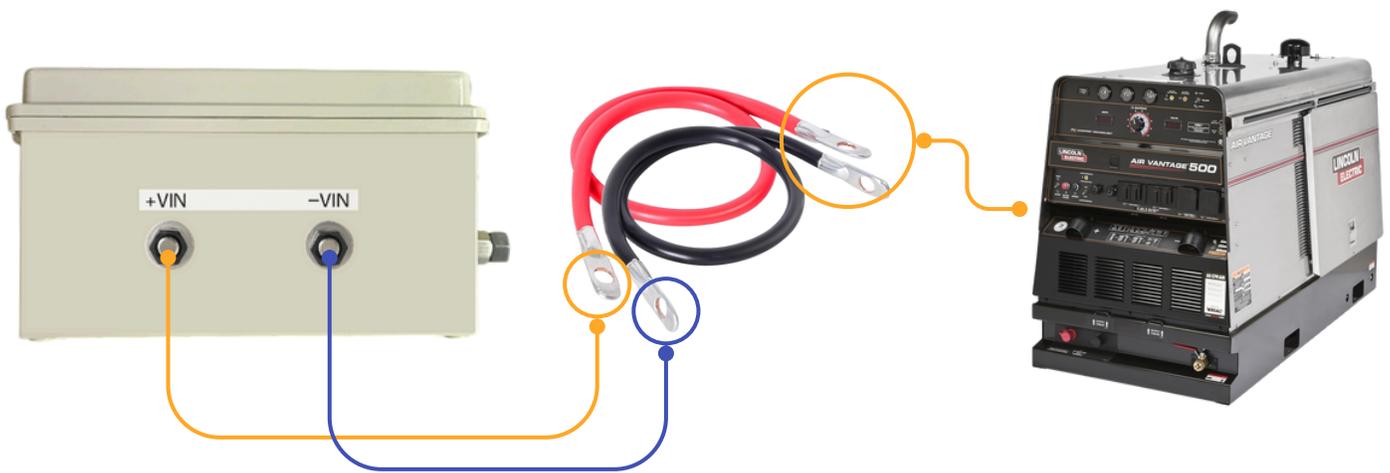
- 1 Conecte un extremo del cable de alimentación a la motosoldadora (220 V AC) mediante enchufes industriales y el otro extremo al equipo.



MANUAL DE USUARIO

CONEXIÓN DE MOTORES

- Retira la tuerca negra del terminal **+VIN** y conecta el cable positivo de la motosoldadora; a continuación, retira la tuerca negra del terminal **-VIN** y conecta el cable negativo; finalmente, atornilla nuevamente ambas tuercas y asegúrate de que los terminales queden firmes.



- Retira la tuerca negra del **M1A**, coloca un cable con terminal de ojo uniendo el perno de **M1A** y el terminal **A** del motor **1**, luego atornilla la tuerca y comprueba que la conexión quede firme.



CONEXIÓN DE MOTORES

- 4 Retira la tuerca negra del **M1B**, coloca un cable con terminal de ojo uniendo el perno de **M1B** y el terminal **B** del motor **1**, luego atornilla la tuerca y comprueba que la conexión quede firme.



- 5 Retira la tuerca negra del **M2A**, coloca un cable con terminal de ojo uniendo el perno de **M2A** y el terminal **A** del motor **2**, luego atornilla la tuerca y comprueba que la conexión quede firme.



CONEXIÓN DE MOTORES

- Retira la tuerca negra del **M2B**, coloca un cable con terminal de ojo uniendo el perno de **M2B** y el terminal **B** del motor **2**, luego atornilla la tuerca y comprueba que la conexión quede firme.



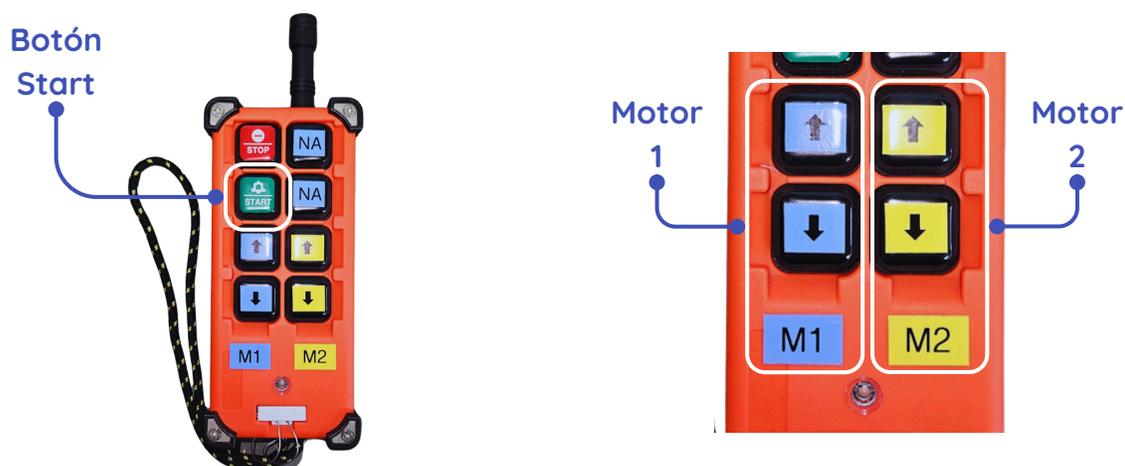
- Una vez completadas todas las conexiones, presiona en la parte superior del equipo el botón de encendido para activarlo.



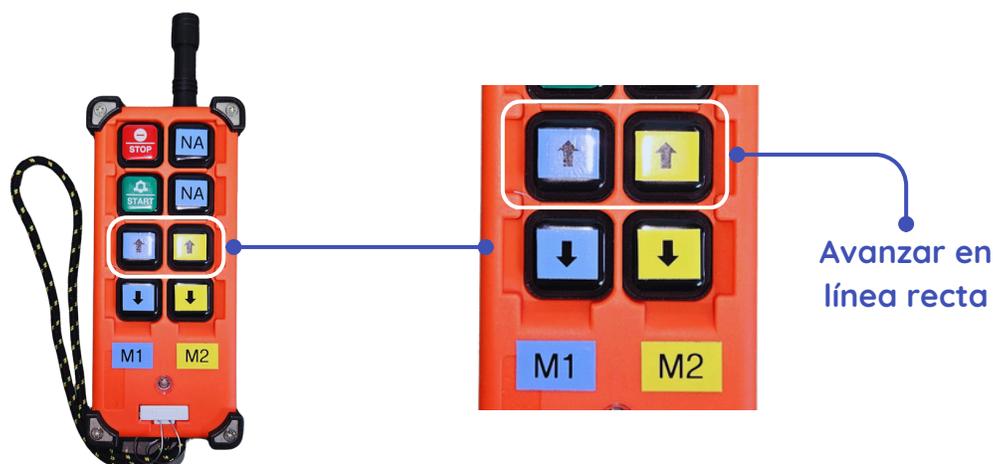
MANUAL DE USUARIO

CONTROL DE MOTORES

- 8 Presiona el botón verde **START** para encender el control remoto. Las teclas de la primera columna regulan el giro adelante/atrás de **Motor 1** y las de la segunda columna hacen lo mismo para **Motor 2**.

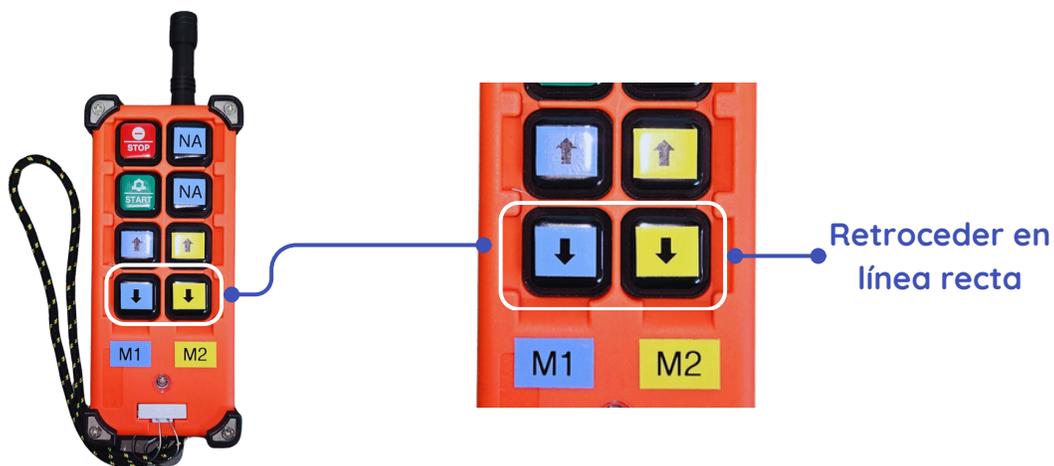


- 9 **Avanzar en línea recta:** Presiona simultáneamente la flecha hacia arriba de Motor 1 y la flecha hacia arriba de Motor 2; ambos girarán hacia adelante en paralelo, garantizando un desplazamiento recto. Si solo presionas la flecha hacia arriba de uno de los motores, únicamente ese motor se activará, provocando que la grúa se desvíe o gire.

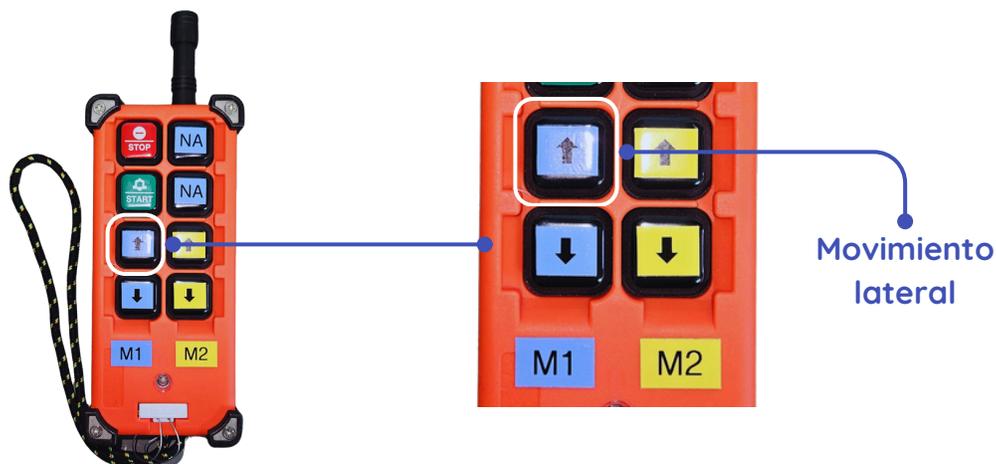


CONTROL DE MOTORES

- 10 **Retroceder en línea recta:** Presiona simultáneamente la flecha hacia abajo de Motor 1 y Motor 2; ambos girarán hacia atrás en paralelo, asegurando un retroceso totalmente recto. Si solo activas la flecha hacia abajo de uno de ellos, únicamente ese motor funcionará y la grúa se desviará o girará.



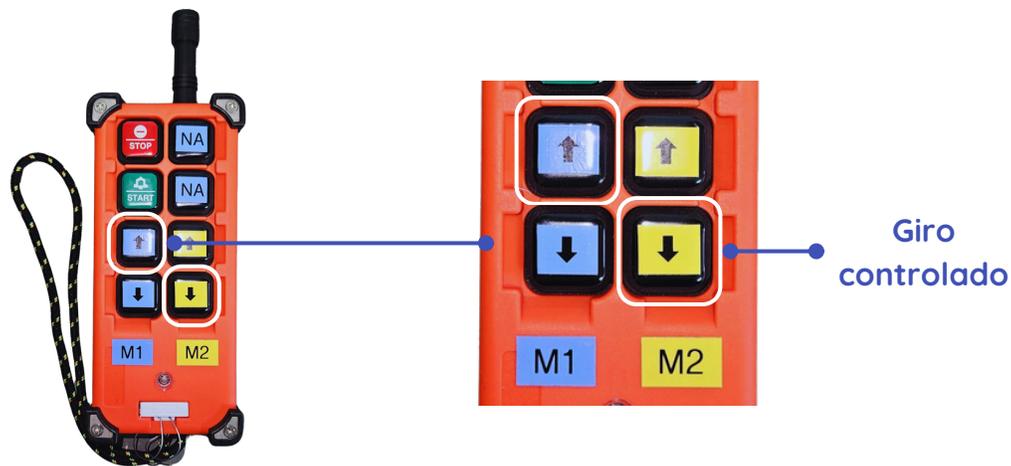
- 11 **Movimiento Lateral:** Para desplazarse lateralmente, active solo uno de los motores en la dirección deseada. Por ejemplo, presionar solo el botón hacia arriba del motor 1 hará que la grúa gire hacia un lado, mientras que presionar solo el botón hacia arriba del motor 2 la hará girar hacia el lado opuesto.



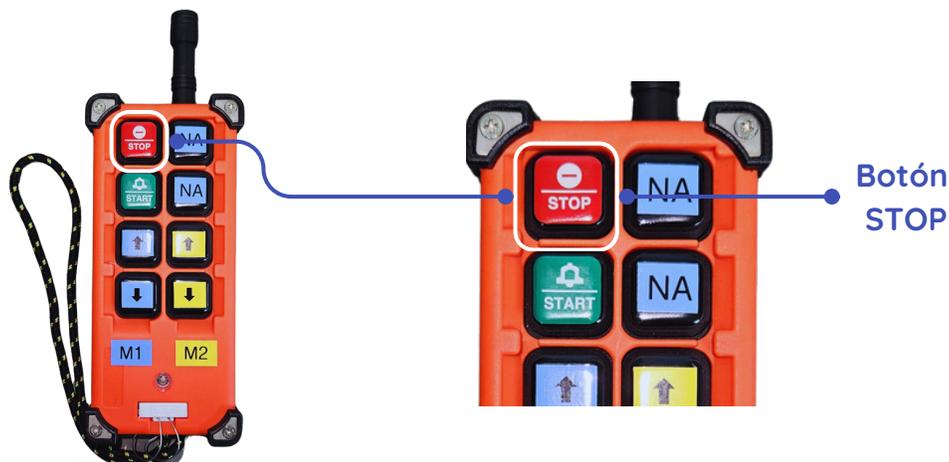
MANUAL DE USUARIO

CONTROL DE MOTORES

- 12 **Giro controlado:** presiona las flechas en direcciones opuestas (por ejemplo, la flecha hacia arriba de Motor 1 y la flecha hacia abajo de Motor 2) para que la grúa gire sobre su eje o se desplace en ángulos precisos según la combinación seleccionada.

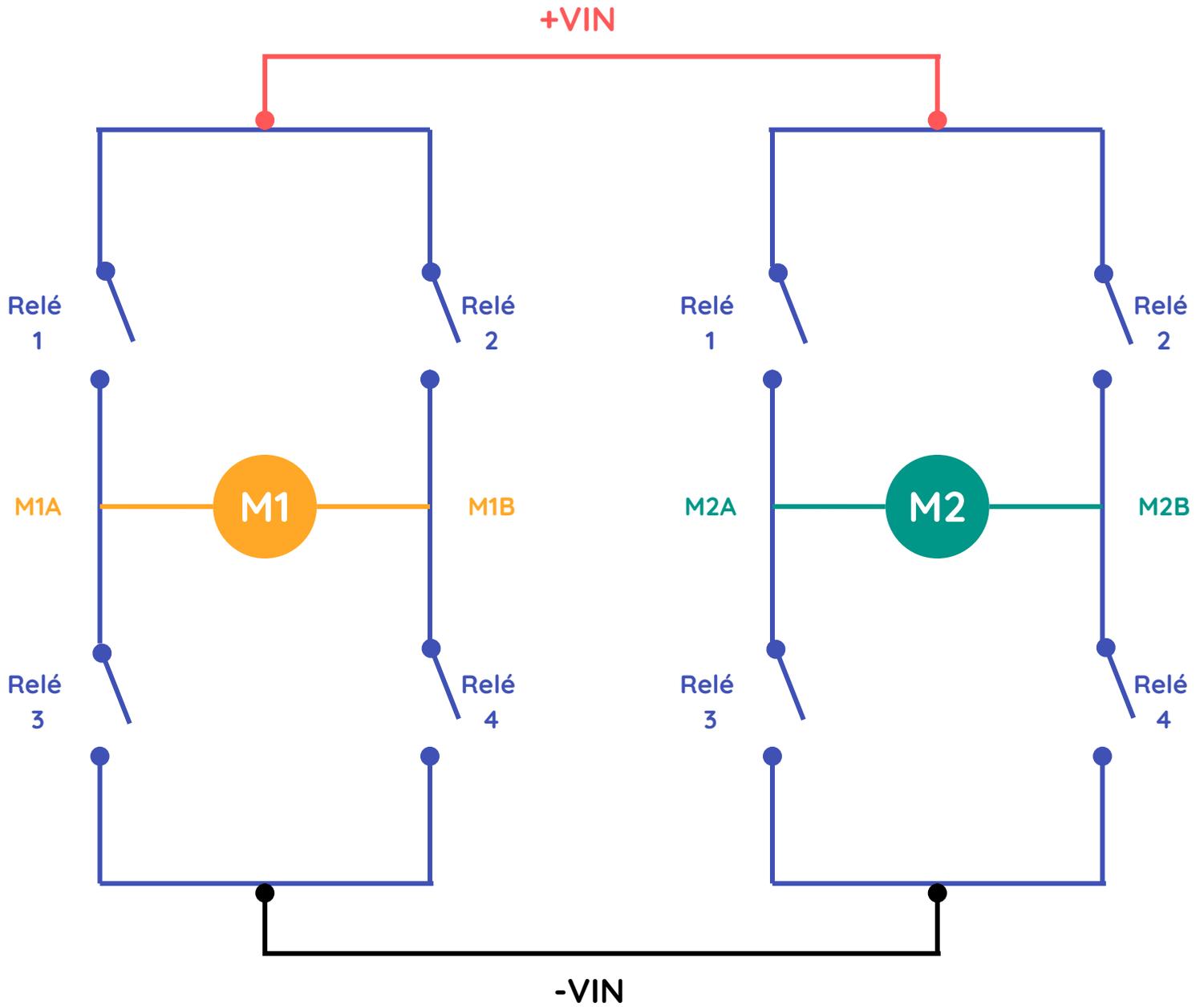


- 13 Para una parada de emergencia, pulsa el botón rojo **STOP** ubicado en la esquina superior izquierda.



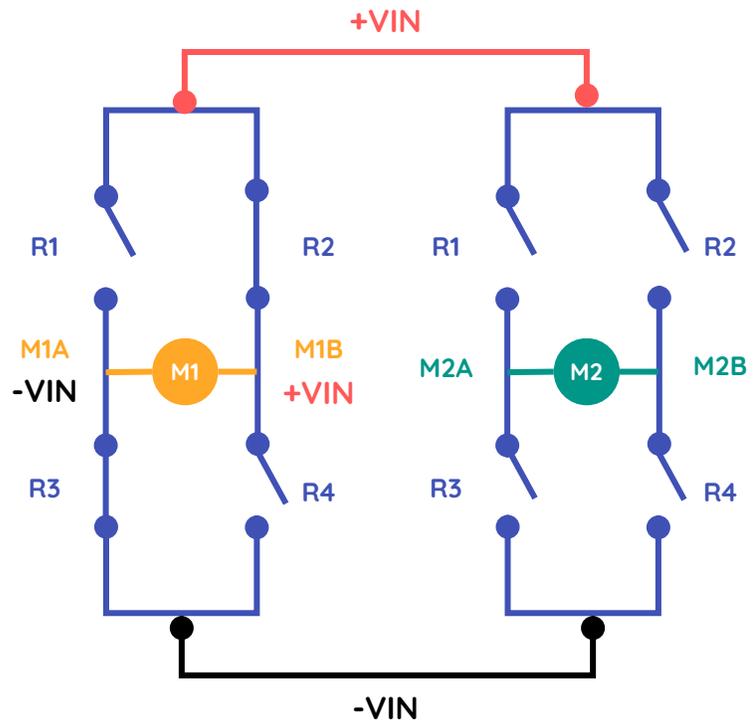
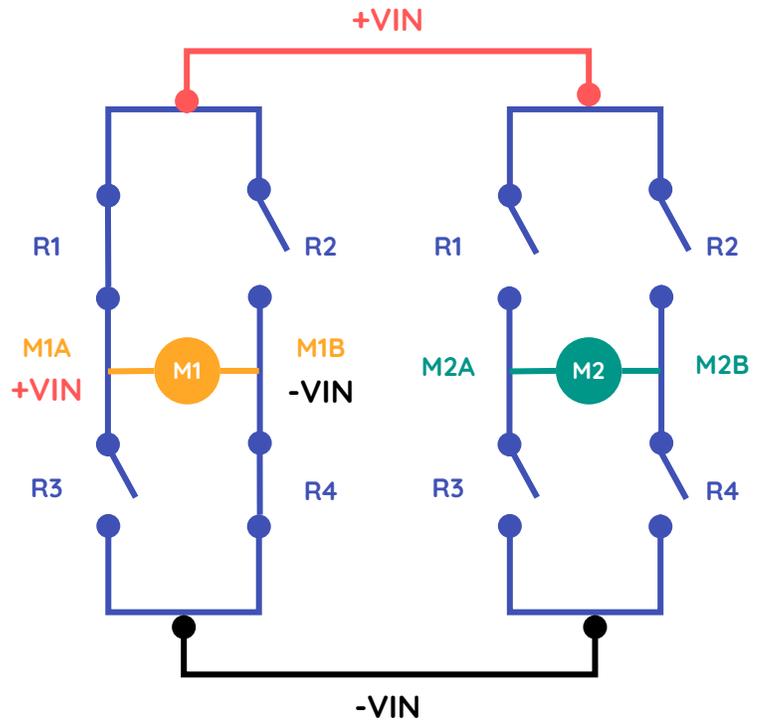


MANUAL DE USUARIO



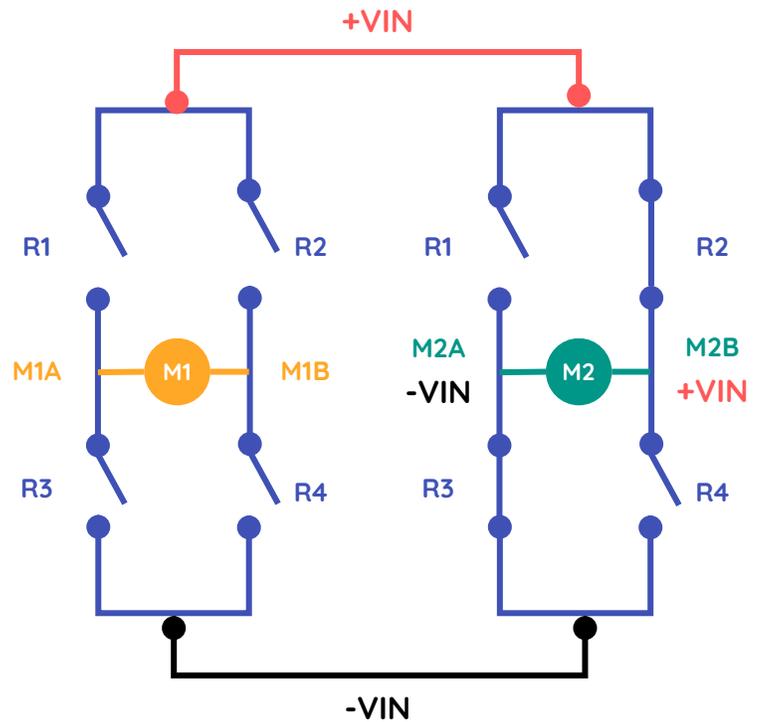
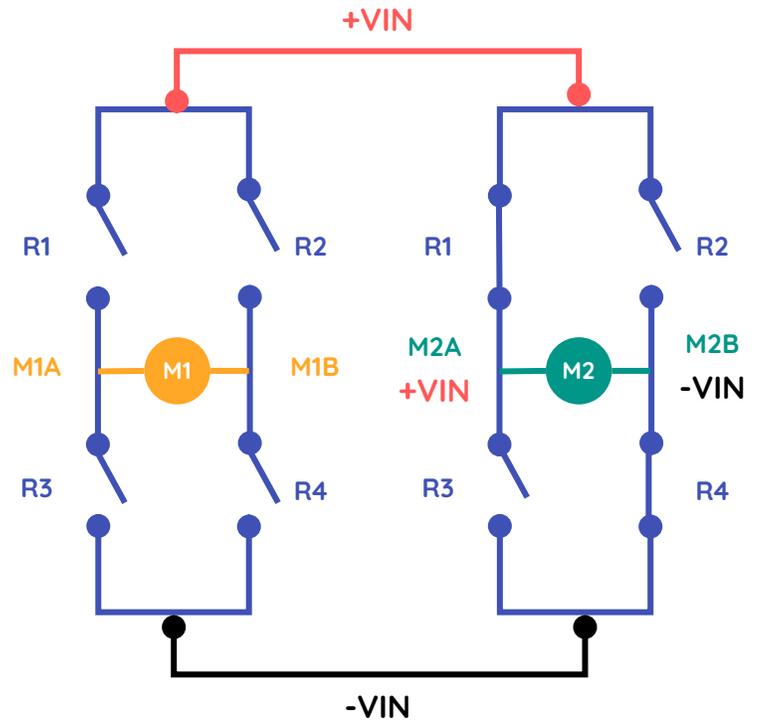


MANUAL DE USUARIO

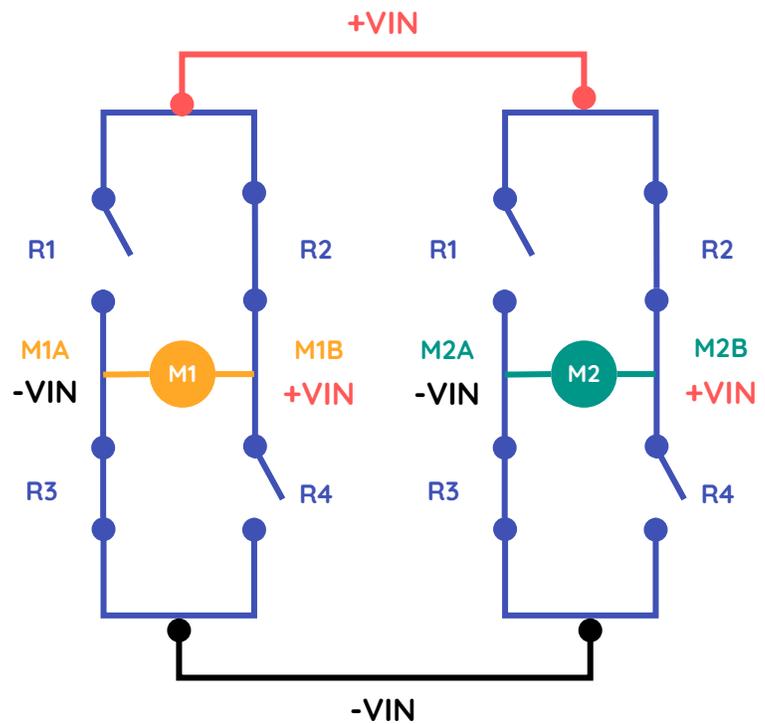
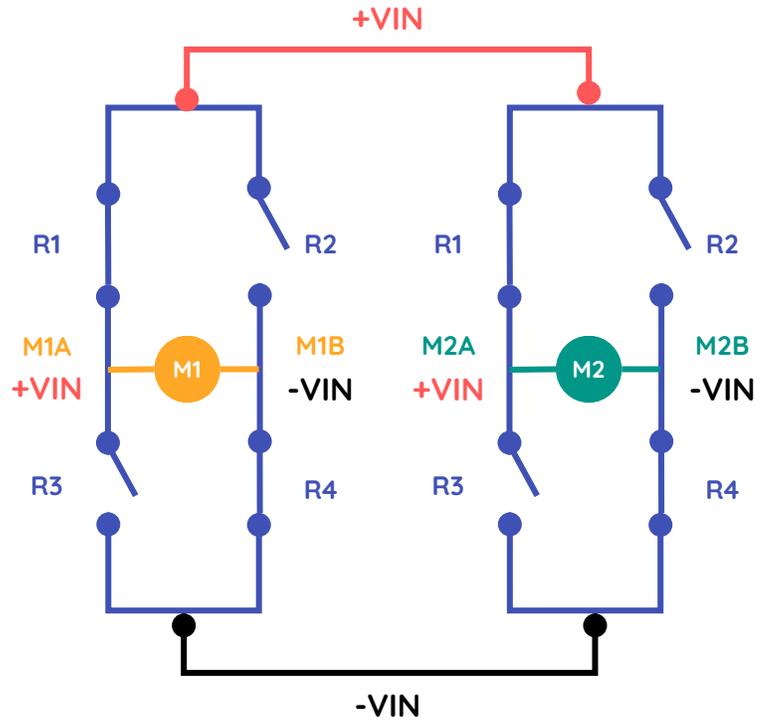




MANUAL DE USUARIO

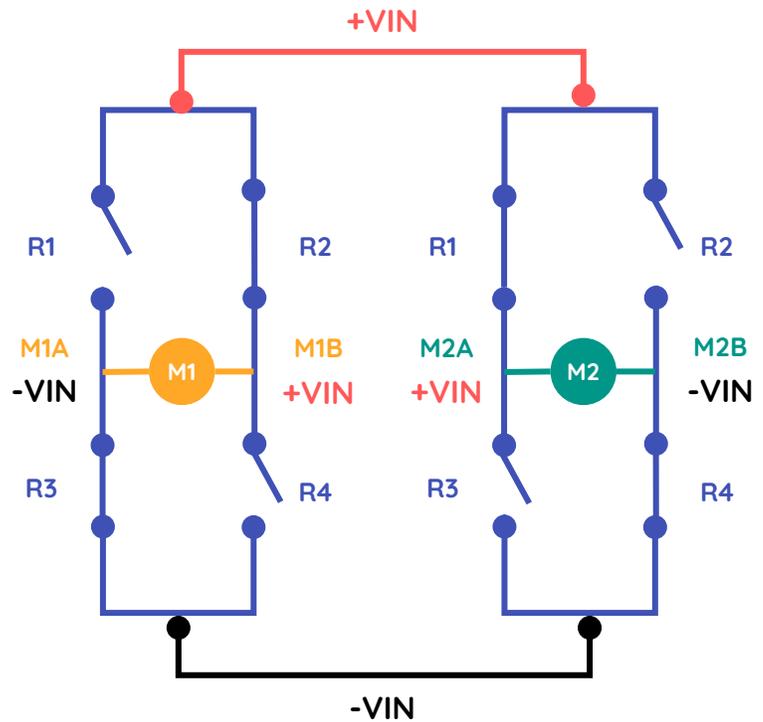
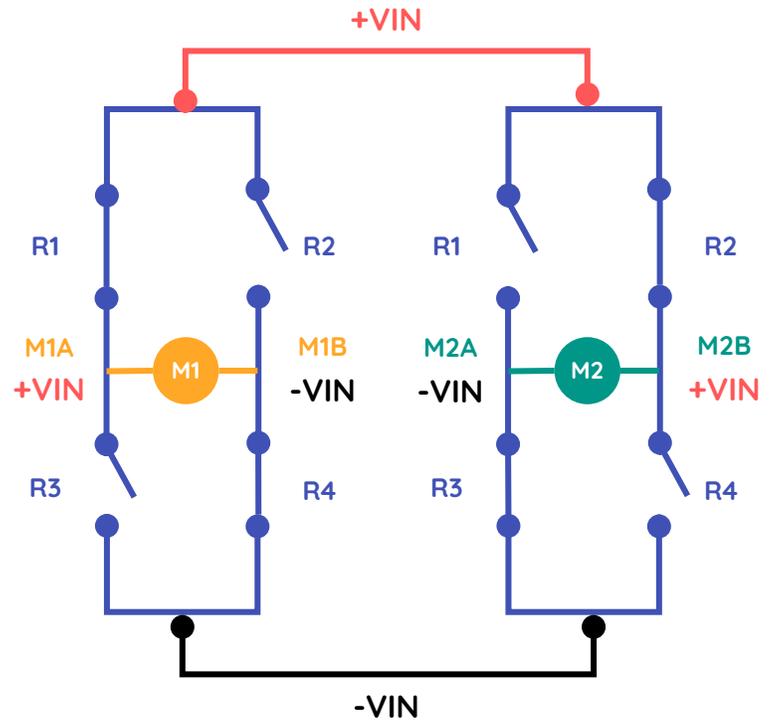


MANUAL DE USUARIO





MANUAL DE USUARIO





BWhale

Professional IoT Solutions