

EN USER AND SAFETY GUIDE 2 CIRCUIT WI-FI RELAY SWITCH WITH POWER MEASUREMENT SHELLY PRO 2PM

Read before use

This document contains important technical and safety information about the device, its safety use and installation.
CAUTION! Before beginning the installation, please read this guide and any other documents accompanying the device carefully and completely. Failure to follow the installation procedures could lead to malfunction, danger to your health and life, violation of the law or refusal of legal and/or commercial guarantee (if any). Alterco Robotics EOOD is not responsible for any loss or damage in case of incorrect installation or improper operation of this device due to failure of following the user and safety instructions in this guide.

Product Introduction

Shelly® is a line of innovative microprocessor-managed devices, which allow remote control of electric appliances through a mobile phone, tablet, PC, or home automation system. Shelly® devices can work standalone in a local WiFi network or they can also be operated through cloud home automation services. Shelly® devices can be accessed, controlled and monitored remotely from any place the User has Internet connectivity, as long as the devices are connected to a WiFi router and the Internet. Shelly® devices have integrated web servers, through which the user may adjust, control and monitor them. The cloud function could be used, if it is activated through the web server of the device or the settings in the Shelly Cloud mobile application. The user can register and access Shelly Cloud using either Android or iOS mobile application, or with any internet browser at <https://my.shelly.cloud/>. Shelly® Devices have two WiFi modes - Access Point (AP) and Client mode (CM). To operate in Client mode, a WiFi router must be located within the range of the device. Devices can communicate directly with other WiFi devices through HTTP protocol. An API is provided by Alterco Robotics EOOD. For more information, please visit:

<https://shelly-api-docs.shelly.cloud/#shelly-family-overview>
Control your home with your voice

Shelly® devices are compatible with Amazon Echo and Google Home supported functionalities. Please see our step-by-step guide on <https://shelly.cloud/support/compatibility>.

Shelly® Pro Series

Shelly® Pro series is a line of devices suitable for homes, offices, retail stores, manufacturing facilities, and other buildings. Shelly® Pro devices are DIN mountable inside the breaker box, and highly suitable for new building construction. All Shelly® Pro devices can be controlled and monitored through WiFi and LAN connections. Bluetooth connection can be used for the inclusion process.

Shelly® Pro series offers PM products for real-time precise power measurement.

Legend:

- **Device terminals:**
 - O1: Load circuit 1 output terminal
 - O2: Load circuit 2 output terminal
 - I1: Load circuit 1 input terminal
 - I2: Load circuit 2 input terminal
 - SW1: Switch (controlling O1*) input terminal
 - SW2: Switch (controlling O2*) input terminal
 - L: Live (110-240V) terminal
 - N: Neutral terminals
 - +12: 12V (10.5V to 13.5V) DC power supply terminal
 - LAN: Local Area Network RJ 45 connector
- **Wires:**
 - N: Neutral wire
 - L: Live (110-240V) wire
 - +: 12 V DC power supply positive wire
 - -: 12 V DC power supply negative wire
- * Can be reconfigured

Installation Instructions

The Shelly Pro 2PM smart relay by Alterco Robotics is intended to be mounted into a standard switchboard on DIN rail, next to the circuit breakers. Shelly can work as a standalone device or as an accessory to a home automation controller. Shelly Pro 2PM is a single-phase relay with two channels that supports power metering of each channel.

CAUTION! Do not install the device at a place that is possible to get wet.

CAUTION! Danger of electrocution. Mounting/ Installation of the Device to the power grid has to be performed with caution, by a qualified electrician.

CAUTION! Danger of electrocution. Every change in the connections has to be done after ensuring there is no voltage present at the Device terminals.

CAUTION! Do not connect the Device to appliances exceeding the given max load.

CAUTION! Use the Device only with a power grid and appliances which comply with all applicable regulations. A short circuit in the power grid or any appliance connected to the Device may damage the Device.

CAUTION! Connect the Device only in the way shown in these instructions. Any other method could cause damage and/or injury.

CAUTION! The Device may be connected to and may control electric circuits and appliances only if they comply with the respective standards and safety norms.

RECOMMENDATION Connect the Device using solid single-core cables with increased insulation heat resistance not less than PVC T105°C.

Connect the Device to the power grid and install it in the switchboard as shown in the schemes and following the Safety Instructions.

Before starting installing/mounting the Device, wire check that the breakers are turned off and there is no voltage on their terminals. This can be done with a phase meter or multimeter. When you are sure that there is no voltage, you can proceed to wiring the cables.

If you are using AC for the Device and the two load circuits (fig.1), connect all N terminals to the Neutral wire and the L terminal to the Device power supply circuit breaker.

Connect the first load circuit to the O1 terminal and the Neutral wire. Connect the I1 terminal to the first load circuit breaker.

Connect the second load circuit to the O2 terminal and the Neutral wire. Connect the I2 terminal to the second load circuit breaker.

If you are using AC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.3), connect all N terminals to the Neutral wire and the L terminal to the Device power supply circuit breaker.

Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the first load circuit to the O1 terminal and the Neutral wire. Connect the I1 terminal to the first load circuit breaker.

Connect the second load circuit to the O2 terminal and the Neutral wire. Connect the I2 terminal to the second load circuit breaker.

If you are using AC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.4), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

If you are using 12 V DC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.2), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the first load circuit to the O1 terminal and the Neutral wire. Connect the I1 terminal to the first load circuit breaker.

Connect the second load circuit to the O2 terminal and the Neutral wire. Connect the I2 terminal to the second load circuit breaker.

If you are using 12 V DC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.4), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

the negative wire. Connect the Negative wire to the N terminals, which are between the I1 and O1 and the I2 and O2 terminals.
CAUTION! Do not connect the Negative wire to the N terminal, which is between the L and +12 terminals. Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

**The Device outputs can be reconfigured to match the required rotation direction.

RECOMMENDATION For inductive loads, which cause voltage spikes during switching, such as electrical motors, fans, vacuum cleaners, refrigerators and similar ones, RC snubber (0.1μF / 1000 / 1.2W / 600V AC) should be wired in parallel with the load.

RC snubbers can be purchased at shop.shelly.cloud/rc-snubber-wifi-smart-home-automation

Initial Inclusion

You can choose to use Shelly® with the Shelly Cloud mobile application and Shelly Cloud service. Instructions on how to connect you device to the Cloud and control it through the Shelly App can be found in the "App Guide" (QR Code included in the box). You can also familiarize yourself with the instructions for Management and Control through the embedded Web interface at 192.168.33.1 in the WiFi network created by the Device.

CAUTION! Do not allow children to play with the button/switch connected to the Device. Keep the Device for remote control of Shelly (mobile phones, tablets, PCs) away from children.

Product Introduction

Shelly® is a line of innovative microprocessor-managed devices, which allow remote control of electric appliances through a mobile phone, tablet, PC, or home automation system. Shelly® devices can work standalone in a local WiFi network or they can also be operated through cloud home automation services. Shelly® devices can be accessed, controlled and monitored remotely from any place the User has Internet connectivity, as long as the devices are connected to a WiFi router and the Internet. Shelly® devices have integrated web servers, through which the user may adjust, control and monitor them. The cloud function could be used, if it is activated through the web server of the device or the settings in the Shelly Cloud mobile application.

The user can register and access Shelly Cloud using either Android or iOS mobile application, or with any internet browser at <https://my.shelly.cloud/>.

Shelly® Devices have two WiFi modes - Access Point (AP) and Client mode (CM).

To operate in Client mode, a WiFi router must be located within the range of the device.

Devices can communicate directly with other WiFi devices through HTTP protocol.

An API is provided by Alterco Robotics EOOD.

For more information, please visit:

<https://shelly-api-docs.shelly.cloud/#shelly-family-overview>

Control your home with your voice

Shelly® devices are compatible with Amazon Echo and Google Home supported functionalities. Please see our step-by-step guide on <https://shelly.cloud/support/compatibility>.

Shelly® Pro Series

Shelly® Pro series is a line of devices suitable for homes, offices, retail stores, manufacturing facilities, and other buildings. Shelly® Pro devices are DIN mountable inside the breaker box, and highly suitable for new building construction. All Shelly® Pro devices can be controlled and monitored through WiFi and LAN connections. Bluetooth connection can be used for the inclusion process.

Shelly® Pro series offers PM products for real-time precise power measurement.

Legend:

- **Device terminals:**
 - O1: Load circuit 1 output terminal
 - O2: Load circuit 2 output terminal
 - I1: Load circuit 1 input terminal
 - I2: Load circuit 2 input terminal
 - SW1: Switch (controlling O1*) input terminal
 - SW2: Switch (controlling O2*) input terminal
 - L: Live (110-240V) terminal
 - N: Neutral terminals
 - +12: 12V (10.5V to 13.5V) DC power supply terminal
 - LAN: Local Area Network RJ 45 connector
- **Wires:**
 - N: Neutral wire
 - L: Live (110-240V) wire
 - +: 12 V DC power supply positive wire
 - -: 12 V DC power supply negative wire
- * Can be reconfigured

Installation Instructions

The Shelly Pro 2PM smart relay by Alterco Robotics is intended to be mounted into a standard switchboard on DIN rail, next to the circuit breakers. Shelly can work as a standalone device or as an accessory to a home automation controller. Shelly Pro 2PM is a single-phase relay with two channels that supports power metering of each channel.

CAUTION! Do not install the device at a place that is possible to get wet.

CAUTION! Danger of electrocution. Mounting/ Installation of the Device to the power grid has to be performed with caution, by a qualified electrician.

CAUTION! Danger of electrocution. Every change in the connections has to be done after ensuring there is no voltage present at the Device terminals.

CAUTION! Do not connect the Device to appliances exceeding the given max load.

CAUTION! Use the Device only with a power grid and appliances which comply with all applicable regulations. A short circuit in the power grid or any appliance connected to the Device may damage the Device.

CAUTION! Connect the Device only in the way shown in these instructions. Any other method could cause damage and/or injury.

CAUTION! The Device may be connected to and may control electric circuits and appliances only if they comply with the respective standards and safety norms.

RECOMMENDATION Connect the Device using solid single-core cables with increased insulation heat resistance not less than PVC T105°C.

Connect the Device to the power grid and install it in the switchboard as shown in the schemes and following the Safety Instructions.

Before starting installing/mounting the Device, wire check that the breakers are turned off and there is no voltage on their terminals. This can be done with a phase meter or multimeter. When you are sure that there is no voltage, you can proceed to wiring the cables.

If you are using AC for the Device and the two load circuits (fig.1), connect all N terminals to the Neutral wire and the L terminal to the Device power supply circuit breaker.

Connect the first load circuit to the O1 terminal and the Neutral wire. Connect the I1 terminal to the first load circuit breaker.

Connect the second load circuit to the O2 terminal and the Neutral wire. Connect the I2 terminal to the second load circuit breaker.

If you are using AC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.3), connect all N terminals to the Neutral wire and the L terminal to the Device power supply circuit breaker.

Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the first load circuit to the O1 terminal and the Neutral wire. Connect the I1 terminal to the first load circuit breaker.

Connect the second load circuit to the O2 terminal and the Neutral wire. Connect the I2 terminal to the second load circuit breaker.

If you are using AC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.4), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

If you are using 12 V DC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.2), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

If you are using 12 V DC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.4), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

If you are using 12 V DC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.4), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

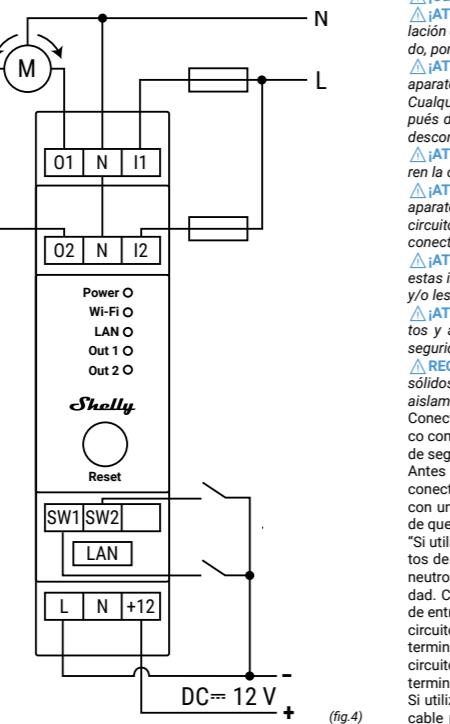
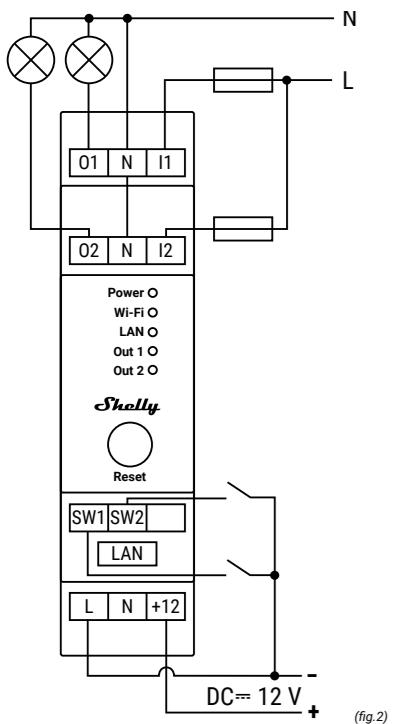
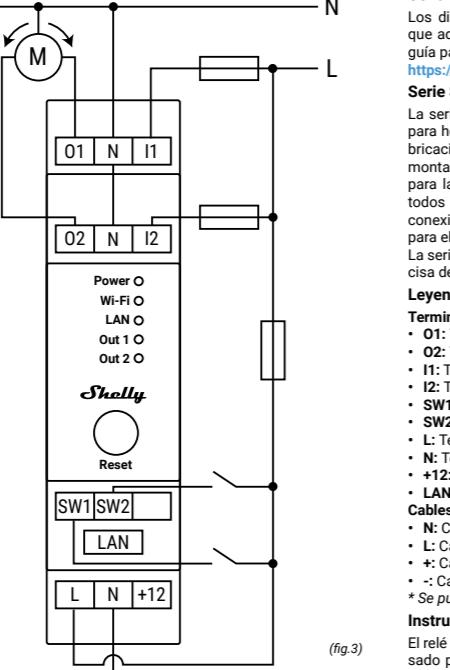
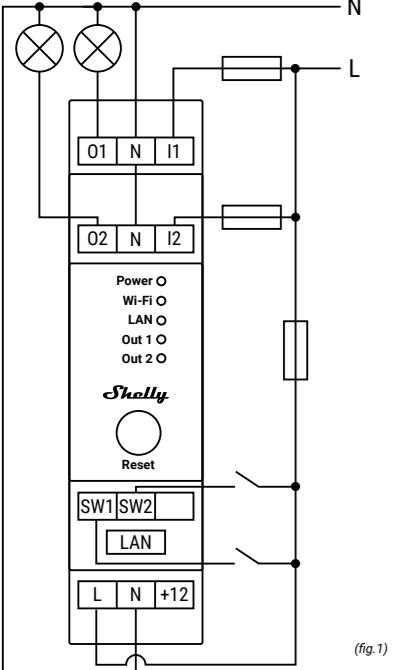
If you are using 12 V DC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.4), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

If you are using 12 V DC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.4), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2 switch circuits to the S1 and S2 input terminals and the Device power supply circuit breaker.

Connect the common motor terminal/wire to the Neutral wire. Connect motor direction terminals/wires to the O1 and O2 terminals**.

If you are using 12 V DC to power the Device and want to control an AC bi-directional motor (fig.4), connect the positive wire to the +12 terminal and the negative wire to the L terminal. Connect the 2



ES

GUÍA DE USO Y SEGURIDAD

2 INTERRUPTOR DE RELÉ DE CIRCUITO WI-FI CON MEDICIÓN DE POTENCIA SHELLY PRO 2PM

Por favor, lea antes de usar

Este documento contiene información técnica y de seguridad importante sobre el aparato, su uso y su instalación segura.

⚠️ ATENCIÓN! Antes de comenzar la instalación, lea atentamente y por completo la documentación adjunta. El incumplimiento de los procedimientos recomendados puede provocar un mal funcionamiento, un peligro para su vida o una violación de la ley. Alterco Robotics no se hace responsable de cualquier pérdida o daño debido a una instalación o uso inadecuado de este dispositivo.

Resumen del producto
Shelly® es una línea dedispositivos innovadores controlados por microprocesador que permiten el control remoto de los electrodomésticos a través de un teléfono móvil, una tablet, un PC o un sistema domótico. Los dispositivos Shelly® pueden funcionar de forma autónoma en una red WiFi local, o también pueden ser operados por servicios de automatización del hogar en el Cloud. Los dispositivos Shelly® se pueden manejar, controlar y supervisar a distancia desde cualquier lugar en el que el usuario disponga de una conexión a Internet, siempre que los dispositivos estén conectados a un router WiFi y a Internet. El dispositivo Shelly® dispone de servidores web integrados, a través de los cuales se puede regular, controlar y monitorear. La función del Cloud se puede utilizar, si se habilita a través del servidor web del Dispositivo o de los ajustes de la aplicación móvil Shelly Cloud. El usuario puede registrarse y acceder a Shelly Cloud mediante la aplicación móvil Android o iOS, o con cualquier navegador web en <https://my.shelly.cloud>. Los dispositivos Shelly® tienen dos modos de WiFi - punto de acceso (AP) y modo cliente (CM). Para funcionar en modo cliente, debe haber un router WiFi dentro del alcance del dispositivo. Los dispositivos pueden comunicarse directamente con otros dispositivos WiFi a través del protocolo HTTP. El fabricante puede proporcionar una API.

Para más información, visite <https://shelly-api-docs.shelly.cloud/#shelly-family-overview>

Controla tu casa con tu voz
Los dispositivos Shelly® son compatibles con las funciones que admiten Amazon Echo y Google Home. Consulte nuestra guía paso a paso en <https://shelly.cloud/support/compatibility/>

Serie Shelly Pro
La serie Shelly® Pro es una gama de dispositivos adecuados para hogares, oficinas, tiendas minoristas, instalaciones de fabricación y otros edificios. Los dispositivos Shelly® Pro pueden montarse en DIN dentro de la caja de interruptores y son ideales para la construcción de nuevos edificios. La conectividad de todos los dispositivos Shelly® Pro puede ser a través de una conexión a Internet WiFi o LAN, y se puede utilizar Bluetooth para el proceso de inclusión.

La serie Shelly® Pro ofrece productos PM para la medición precisa de la potencia en tiempo real.

Legenda :
Terminales del dispositivo

- O1: Terminal de salida del circuito de carga
- O2: Terminal de salida del circuito de carga
- I1: Terminal de entrada del circuito de carga
- I2: Terminal de entrada del circuito de carga
- SW1: Terminal de entrada del interruptor (control 01*)
- SW2: Terminal de entrada del interruptor (control 02*)
- L: Terminal vivo (110-240 V)
- N: Terminal neutro
- +12: Terminal de alimentación de +12 V DC (10,5 V a 13,5 V)
- LAN: Red de área local Conector RJ 45
- N: Cable neutral
- L: Cable vivo (110-240 V)
- +: Cable positivo de la fuente de alimentación de 12 V CC
- -: Cable negativo de la fuente de alimentación de 12 V CC

*Se puede reconfigurar

Instrucciones de instalación
El relé inteligente Shelly Pro 2PM de Alterco Robotics está pensado para ser montado en un cuadro de distribución de DIN estándar, junto a los disyuntores, para controlar y supervisar la energía eléctrica que suministra el aparato. Shelly puede funcionar como dispositivo autónomo y como accesorio del controlador domótico. El Shelly Pro 2PM es un relé monofásico de dos canales que admite la medición de potencia para cada canal.

⚠️ **Cuidado!** No instale la unidad donde pueda mojarse.

⚠️ **ATENCIÓN!** Peligro de descarga eléctrica. El montaje/installación del aparato a la red eléctrica debe ser realizado con cuidado, por una persona cualificada (electricista).

⚠️ **ATENCIÓN!** Peligro de electrocución. Incluso cuando el aparato esté apagado, puede haber tensión entre sus terminales. Cualquier cambio en la conexión del terminal debe hacerse después de asegurarse de que toda la energía local esté apagada/desconectada.

⚠️ **ATENCIÓN!** No conecte el aparato a dispositivos que superen la carga máxima indicada.

⚠️ **ATENCIÓN!** Utilice el aparato sólo con una red eléctrica y con aparatos que cumplen con todas las normas vigentes. Un cortocircuito en la fuente de alimentación o en cualquier dispositivo conectado al aparato puede dañar el aparato.

⚠️ **ATENCIÓN!** Conecte el aparato sólo como se describe en estas instrucciones. Cualquier otro método podría causar daños o lesiones.

⚠️ **ATENCIÓN!** El aparato puede conectarse y controlar circuitos y aparatos eléctricos sólo si cumplen con las normas de seguridad correspondientes.

⚠️ **RECOMENDACIÓN!** I aparato puede conectarse con cables soldados unipolares con una resistencia térmica aumentada en el aislamiento no inferior a PVC T105°C.

Conecte el relé a la red eléctrica e instalelo en el cuadro eléctrico como se indica en el esquema y siguiendo las instrucciones de seguridad.

Antes de arrancar, compruebe que los disyuntores están desconectados y que no hay tensión en ellos. Esto puede hacerse con un medidor de fase o un multímetro. Cuando esté seguro de que no hay tensión, puede empezar a ensamblar los cables.

• Si utiliza la alimentación de CA para la unidad y los dos circuitos de carga (Img. 1), conecte todos los terminales N al cable neutro y el terminal L al interruptor de alimentación de la unidad. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor del aparato. Conecte el primer circuito de carga al terminal O1 y el cable neutro. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga. Conecte el segundo circuito de carga al terminal O2 y al cable neutro. Conecte el terminal I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si utiliza 12 V DC para alimentar la unidad (Img. 2), conecte el cable positivo al terminal +12 y el cable negativo al terminal L. Conecte los 2 circuitos del interruptor a los terminales de entrada S1 y S2 y al interruptor de alimentación del aparato. Conecte el terminal/cable común del motor al cable neutro. Conecte los terminales/cables de dirección del motor a los terminales O1 y O2.

• Si conecta el cable negativo al terminal N, que está entre los terminales L y +12. Conecte el primer circuito de carga al terminal O1 y el cable de neutro. Conecte el terminal I1 al disyuntor del primer circuito de carga. Conecte el segundo circuito de carga al terminal O2 y al cable neutro. Conecte el terminal I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si utiliza CA para alimentar el dispositivo y desea controlar un motor bidireccional (Img. 3), conecte todos los terminales N al cable neutro y el terminal L al interruptor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos del interruptor a los bornes de entrada S1 y S2 y al interruptor de alimentación del aparato. Conecte el terminal/cable común del motor al cable neutro. Conecte los terminales/cables de dirección del motor a los terminales O1 y O2.

• Si utiliza 12 V DC para alimentar el dispositivo y quiere controlar un motor bidireccional (Img. 4), conecte el cable positivo al terminal +12 y el negativo al terminal L. Conecte los 2 circuitos

de interruptor a los terminales S1 y S2 y el cable negativo al terminal N, que están entre los terminales I1 y O1 y los terminales I2 y O2.

• Si conecta el cable Negativo al terminal N, que se encuentra entre los terminales L y +12. Conecte el primero circuito de carga al terminal O1 y el cable neutro. Conecte el terminal I1 al disyuntor del primer circuito de carga. Conecte el segundo circuito de carga al terminal O2 y al cable neutro. Conecte el terminal I2 al disyuntor del segundo circuito de carga.

• Si estás usando CA para alimentar el dispositivo y quieras controlar un motor bidireccional (Img. 5), conecte todos los terminales N al cable Neutro y el terminal L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte el terminal I2 al segundo disyuntor de carga a la borne O2 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando el corriente alternativa para alimentar el dispositivo (Img. 6), conecte todos los terminales N al cable neutro y la borne L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando 12 V CC para alimentar el dispositivo (Img. 7), conecte el cable positivo a la borne +12 y el cable negativo a la borne L. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando CA para alimentar el dispositivo y deseas controlar un motor bidireccional (Img. 8), conecte todos los terminales N al cable neutro y el terminal L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos del interruptor a los bornes de entrada S1 y S2 y al interruptor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal/cable común del motor al cable neutro. Conecte los terminales/cables de dirección del motor a los terminales O1 y O2.

• Si estás usando 12 V CC para alimentar el dispositivo y quieres controlar un motor bidireccional (Img. 9), conecte el cable positivo al terminal +12 y el negativo al terminal L. Conecte los 2 circuitos

de interruptor a los terminales S1 y S2 y el cable comunitario del motor al cable Neutro. Conecte los cabos/terminales de dirección del motor a los terminales O1 y O2**.

• Se estima a usar 12 V CC para alimentar el dispositivo y querer controlar un motor bidireccional (Img. 4), conecte el cable positivo al terminal +12 y el cable negativo al terminal N, que se encuentra entre los terminales I1 y O1 y los terminales I2 y O2.

• Si conecta el cable Negativo al terminal N, que se encuentra entre los terminales L y +12. Conecte el primero circuito de carga al terminal O1 y el cable neutro. Conecte el terminal I1 al disyuntor del primer circuito de carga. Conecte el segundo circuito de carga al terminal O2 y al cable neutro. Conecte el terminal I2 al disyuntor del segundo circuito de carga.

• Si estás usando CA para alimentar el dispositivo y quieras controlar un motor bidireccional (Img. 5), conecte todos los terminales N al cable Neutro y el terminal L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando el corriente alternativa para alimentar el dispositivo (Img. 6), conecte todos los terminales N al cable neutro y la borne L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando 12 V CC para alimentar el dispositivo (Img. 7), conecte el cable positivo a la borne +12 y el cable negativo a la borne L. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando CA para alimentar el dispositivo y deseas controlar un motor bidireccional (Img. 8), conecte todos los terminales N al cable neutro y el terminal L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos del interruptor a los bornes de entrada S1 y S2 y al interruptor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal/cable común del motor al cable neutro. Conecte los terminales/cables de dirección del motor a los terminales O1 y O2.

• Si estás usando 12 V CC para alimentar el dispositivo y quieres controlar un motor bidireccional (Img. 9), conecte el cable positivo al terminal +12 y el negativo al terminal L. Conecte los 2 circuitos

de interruptor a los terminales S1 y S2 y el cable comunitario del motor al cable Neutro. Conecte los cabos/terminales de dirección del motor a los terminales O1 y O2**.

• Si conecta el cable Negativo al terminal N, que se encuentra entre los terminales L y +12. Conecte el primero circuito de carga al terminal O1 y el cable neutro. Conecte el terminal I1 al disyuntor del primer circuito de carga. Conecte el segundo circuito de carga al terminal O2 y al cable neutro. Conecte el terminal I2 al disyuntor del segundo circuito de carga.

• Si estás usando CA para alimentar el dispositivo y quieras controlar un motor bidireccional (Img. 5), conecte todos los terminales N al cable Neutro y el terminal L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando el corriente alternativa para alimentar el dispositivo (Img. 6), conecte todos los terminales N al cable neutro y la borne L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando 12 V CC para alimentar el dispositivo (Img. 7), conecte el cable positivo a la borne +12 y el cable negativo a la borne L. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando CA para alimentar el dispositivo y deseas controlar un motor bidireccional (Img. 8), conecte todos los terminales N al cable neutro y el terminal L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos del interruptor a los bornes de entrada S1 y S2 y al interruptor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal/cable común del motor al cable neutro. Conecte los terminales/cables de dirección del motor a los terminales O1 y O2.

• Si estás usando 12 V CC para alimentar el dispositivo y quieres controlar un motor bidireccional (Img. 9), conecte el cable positivo al terminal +12 y el negativo al terminal L. Conecte los 2 circuitos

de interruptor a los terminales S1 y S2 y el cable comunitario del motor al cable Neutro. Conecte los cabos/terminales de dirección del motor a los terminales O1 y O2**.

• Si conecta el cable Negativo al terminal N, que se encuentra entre los terminales L y +12. Conecte el primero circuito de carga al terminal O1 y el cable neutro. Conecte el terminal I1 al disyuntor del primer circuito de carga. Conecte el segundo circuito de carga al terminal O2 y al cable neutro. Conecte el terminal I2 al disyuntor del segundo circuito de carga.

• Si estás usando CA para alimentar el dispositivo y quieras controlar un motor bidireccional (Img. 5), conecte todos los terminales N al cable Neutro y el terminal L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando el corriente alternativa para alimentar el dispositivo (Img. 6), conecte todos los terminales N al cable neutro y la borne L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando 12 V CC para alimentar el dispositivo (Img. 7), conecte el cable positivo a la borne +12 y el cable negativo a la borne L. Conecte los 2 circuitos de comunicación a los terminales de entrada S1 y S2 y al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal I1 al primer disyuntor de carga a la borne O1 y al fil neutro. Conecte la borne I2 al segundo disyuntor de carga.

• Si estás usando CA para alimentar el dispositivo y deseas controlar un motor bidireccional (Img. 8), conecte todos los terminales N al cable neutro y el terminal L al disyuntor de alimentación del dispositivo. Conecte los 2 circuitos del interruptor a los bornes de entrada S1 y S2 y al interruptor de alimentación del dispositivo. Conecte el terminal/cable común del motor al cable neutro. Conecte los terminales/cables de dirección del motor a los terminales O1 y O2.

• Si estás usando 12 V CC para alimentar el dispositivo y quieres controlar un motor bidireccional (Img. 9), conecte el cable positivo al terminal +12 y el negativo al terminal L. Conecte los 2 circuitos