Nice

CE

E FIT MHT 1517
E FIT MHT 1817
E FIT MHT 3017
E FIT MHT 4012
E FIT MHT 5012
E FIT MHT 1520
E FIT MHT 3020
E FIT MHT 4014
E FIT MHT 5014

Tubular motor

EN - Instructions and warnings for installation and use

IT - Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso

FR - Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation

ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

DE - Installierungs-und Gebrauchsanleitungen und Hinweise

PL - Instrukcje i ostrzeżenia do instalacji i użytkowania

NL - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik

Nice

Quick start guide

E FIT MHT (...)

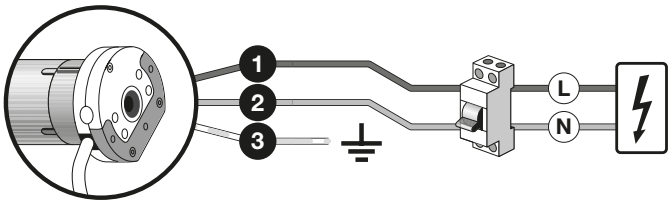
tubular motor for awnings

Note for reading this Guide • In this Quick Start Guide, the numbering of the figures is separate and does not correspond to the numbering cited in the complete manual. • This guide does not substitute the complete manual.

Nice

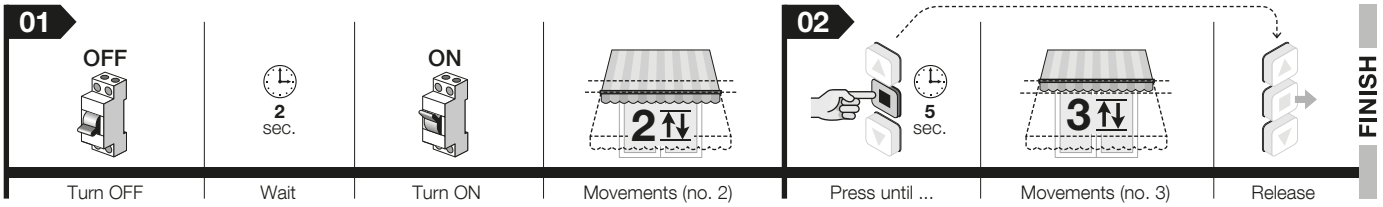
ENGLISH

1 - Electrical connections - see Chapter 4



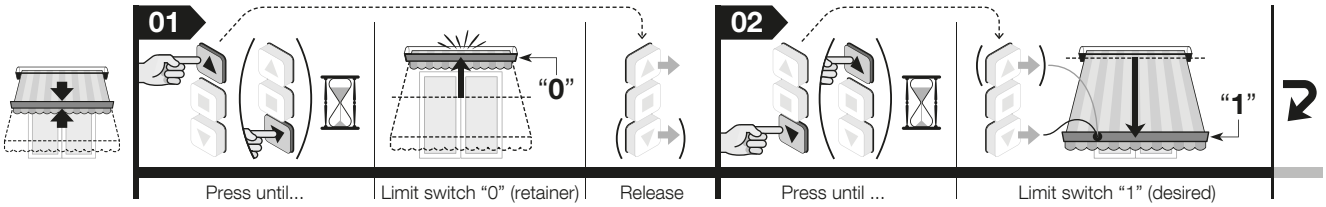
Cable	Colour	Connection	
1	**Brown**	Power supply phase	ac ~
2	**Blue**	Neutral	
3	**Yellow-green**	Earth	

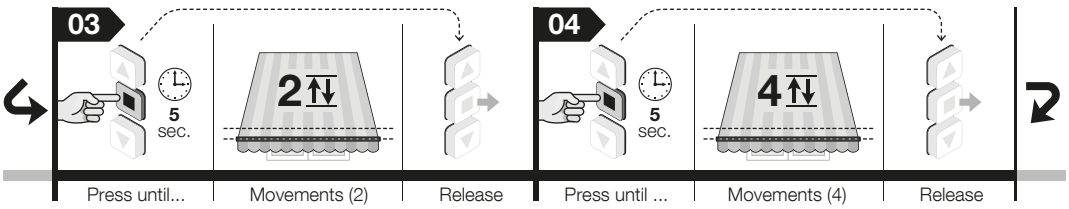
2 - Memorising the FIRST transmitter - see paragraph 5.5

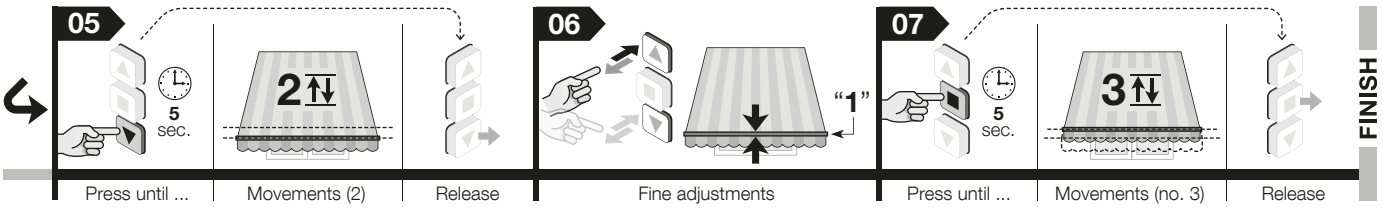


3 - Adjust limit switches "0" and "1" in SEMIAUTOMATIC mode - ref. paragraph 5.7

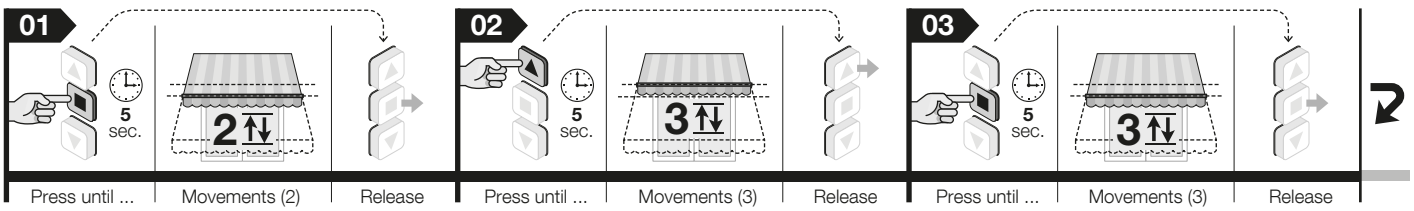
Warning – The first limit switch to be memorised must be the one with retainer of the awning against the structure (e.g. the box in limit switch "0").

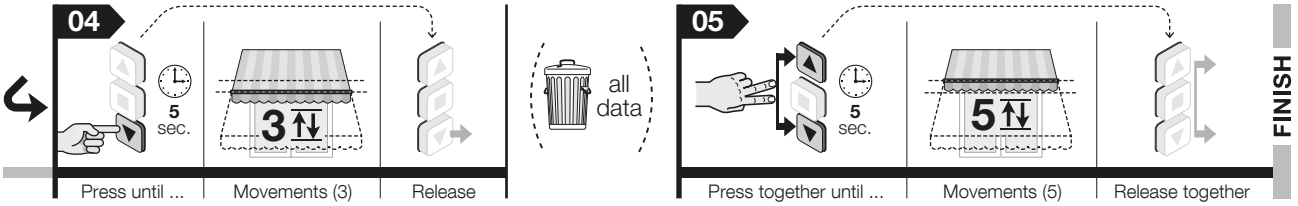






4 - Total deletion of memory - ref. paragraph 5.13





The following warnings are taken directly from the Regulations and apply, as far as possible, to the product described herein.

ATTENTION Important safety instructions. Follow all instructions as improper installation may cause serious damage

ATTENTION Important safety instructions. It is important for you to comply with these instructions for your own and other people's safety. Keep these instructions.

- Before commencing the installation, check the "Technical characteristics" (in this manual), in particular whether this product is suitable for automating your guided part. If it is not suitable, DO NOT continue with the installation
- The product cannot be used before it has been commissioned as specified in the chapter on "Testing and commissioning"

ATTENTION According to the most recent European legislation, the implementation of an automation system must comply with the harmonised standards provided by the Machinery Directive in force, which enables declaration of the presumed conformity of the automation. Taking this into account, all operations regarding connection to the electricity grid, as well as product testing, commissioning and maintenance, must be performed exclusively by a qualified and skilled technician!

- Before proceeding with the installation of the product, check that all the materials are in good working order and suited to the intended applications
- This product is not intended to be used by persons (including children) whose physical, sensory or mental capacities are reduced, or who lack the necessary experience or skill
- Children must not play with the appliance
- Do not allow children to play with the fixed control devices of the product. Keep the remote controls away from children

ATTENTION In order to avoid any danger from inadvertent resetting of the thermal cut-off device, this appliance must not be powered through an external switching device, such as a timer, or connected to a supply that is regularly powered or switched off by the circuit

- Provide a disconnection device (not supplied) in the plant's power supply grid, with a contact opening distance permitting complete disconnection under the conditions dictated by overvoltage category III
- Handle the product with care during installation, taking care to avoid crushing, denting or dropping it, or allowing contact with liquids of any kind. Keep the product away from sources of heat and naked flames. Failure to observe the above can damage the product, and increase the risk of danger or malfunction. Should this happen, stop installation immediately and contact Customer Service
- The manufacturer assumes no liability for damage to property, items or persons resulting from non-compliance with the assembly instructions. In such cases the warranty for material defects is excluded
- The weighted sound pressure level of the emission A is lower than 70 dB(A)
- Cleaning and maintenance to be carried out by the user must not be carried out by unsupervised children
- Before working on the system (maintenance, cleaning), always disconnect the product from the mains power supply
- Check the system periodically, in particular all cables, springs and supports to detect possible imbalances, signs of wear or damage. Do not use, if repairs or adjustments are necessary, since installation failure or an incorrectly balanced automation may cause injury
- The packing materials of the product must be disposed of in compliance with local regulations
- There must be at least 0.4 m between the driven parts and any fixed elements
- The wording on the tubular motors can be covered after assembly
- If the cable is damaged, the appliance must be scrapped. The power cable cannot be replaced
- Be careful with moving shutters and keep away from them until they have lowered fully
- Be careful when activating the manual release device, as a raised shutter may rapidly drop in case of weak or broken springs
- Do not activate the awning when maintenance activities – such as window cleaning – are being carried out nearby
- Disconnect the awning from the power supply when maintenance activities such as window cleaning are being carried out nearby. Warning for 'shades with automatic control'

INSTALLATION WARNINGS

- Prior to installing the drive motor, remove any unnecessary cables and disable any appliance not required for motorised operation
- Install the manoeuvring assembly for manual release at a height below 1.8 m
  NOTE: if removable, the manoeuvring assembly must be kept close to the door
- Make sure that the control devices are kept far from moving parts but nonetheless in a visible position.
  Unless a selector is used, the control devices must be installed at a height of at least 1.5 m and must not be accessible
- The fixed control devices must be installed in a visible position
- For drive motors that allow for accessing unprotected moving parts once they have been installed, such parts must be installed 2.5 m above the floor or other surface form which they can be accessed

EN

Complete Manual

Note for reading this Manual – Some of the figures referred to in the text are shown at the end of the manual.

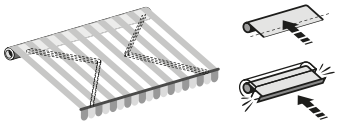
2 PRODUCT DESCRIPTION AND INTENDED USE

Era Fit MHT is a family of tubular motors intended exclusively for the automation of various types of awnings (see **fig. 5**). **Any other use is absolutely prohibited! The manufacturer is not liable for damage resulting from any use of the product other than the intended use specified in this manual.**

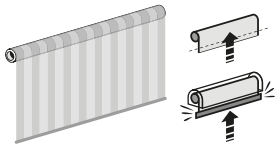
Functional characteristics of the product: • it is powered by the electricity mains; • it must be installed inside the winding roller; the overhanging face is fastened to the inside of the box with screws and the appropriate support brackets (not included in the package); • it has a built-in radio receiver and control unit with encoder technology that electronically controls the movement and precision of the limit switches; • it is compatible with all Nice electronic control components (transmitters and climate sensors) that use the NRC radio system; • it can be controlled by radio using various optional accessories not included in the package (see **fig. 3**); • it can be programmed via radio, with a portable transmitter or with a Nice hand-held programmer (these accessories are not included in the package); • it can move the awning up or down; stop it at the upper limit switch, the lower limit switch or various intermediate positions; • it is equipped with a thermal protection system which, in the case of overheating caused by overuse of the automation (beyond the indicated limits), automatically cuts off the electricity supply, restoring it as soon as the temperature goes back to normal; • it is available in several versions, each with a certain motor torque (power).

5

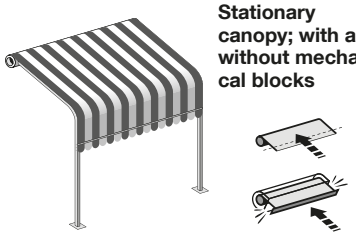
Horizontal awning with articulated arms; with and without box



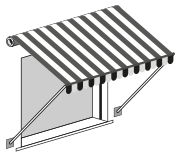
Vertical roller awning; with and without box



Stationary canopy; with and without mechanical blocks



Fixed arm awning



2.1 - Utilization of the emergency manouvre (and subsequent automatic realignment)

Era Fit MHT tubular motors have an emergency mechanism. The emergency mechanism allows the awning to be moved manually, for instance during a power failure. It is operated by rotating the rod in the head of the motor in either direction.
When using the emergency mechanism, or if the motor is powered off for more than 24 hours, the motor's control unit loses the current position of the awning. This situation is resolved by an automatic realignment manoeuvre; one of two commands may be sent to the motor, to which it responds differently.
– UP command: the motor raises the awning until it reaches the closed limit position.
– DOWN command: the motor lowers the awning for 3 seconds, then reverses until the awning reaches the closed limit position.

N.B. – The awning is closed with the preselected RDC setting (reduced traction torque).

3 INSTALLATION OF THE MOTOR AND THE ACCESSORIES

3.1 - Preliminary checks before installation and limitations on use

- Check the condition of the product right after unpacking it.
- This product is available in several versions, each with a specific motor torque. Each version is designed to drive awnings of a certain size and weight. Therefore, before installation make sure the product's motor torque, rotation speed and operation time are suitable for automating your awning (see the "Guide to Selection" section in the Nice Product Catalogue – www.niceforyou.com). In particular, **do not install the product if its motor torque is greater than that needed to move your awning.**
- Check the diameter of the winding roller. This must be chosen according to the motor torque, as follows:

  – for motors that are size "**M**" (Ø = 45 mm) and have a torque of up to 35 Nm (included), the minimum inside diameter of the winding roller must be 52 mm;
  – for motors that are size "**M**" (Ø = 45 mm) and have a torque of up to 35 Nm, the minimum inside diameter of the winding roller must be 60 mm.
- Before automating an awning, check that there is enough free space in front of it for it to be completely opened.
- If the motor is to be installed outdoors, adequate protection against atmospheric agents must be guaranteed.
- The power supply cable for the motor is made from PVC and is suitable for use in indoor environments. For use in other environments, protect the entire length of the cable by inserting it inside a dedicated sheath for protecting electrical cables.

Additional limitations on use are contained in chapters 1 and 2 and in the "Technical characteristics" section.

3.2 - Assembly and installation of the tubular motor

ATTENTION! - Before starting, carefully read the warnings under sections 1.1 and 3.1. Incorrect installation could cause severe physical injury.

To assemble and install the motor, refer to **fig. 4**. Moreover, consult the Nice product catalogue or go to www.niceforyou.com to choose the crown of the limit switch (**fig. 4-a**), the drag wheel (**fig. 4-b**) and the motor fastening bracket (**fig. 4-f**). **ATTENTION!** - Do not apply screws to the winding roller on the section that is crossed by the motor internally. Such screws could damage the motor.

3.3 - Installation of accessories

After installing the motor, install the accessories, if required. Per In order to identify those that are compatible and choose the models desired, see the Nice product catalogue, also viewable at www.niceforyou.com. **Fig. 3** shows the type of accessories that are compatible and their connection to the motor (all of these are options and not included in the package).

4 ELECTRICAL CONNECTIONS AND FIRST POWER UP

The electrical connections must be made only after installing the motor and compatible accessories required.
The electrical cord of the motor is made up of the following internal cables (**fig. 3**):

Cable	Colour	Connection	
1	**Brown**	Power supply phase	ac ~
2	**Blue**	Neutral	
3	**Yellow-green**	Earth	

4.1 - Connection of motor to electricity mains

Utilise cords 1, 2, 3 (**fig. 3**) to connect the motor to the main and pay attention to the **warnings**:
– improper connection can cause breakdowns and hazardous situations;
– scrupulously respect the connections indicated in this manual;
– in the power supply network of the motor you must install a disconnection device having an opening distance of the contacts that allows complete disconnection in the overvoltage category III conditions, in conformity with the installation rules (disconnection device not supplied with the product).

4.2 - Connection of accessories to motor: only accessories that connect via radio

(portable transmitters and certain climatic sensor models)

Memorise these accessories in the motor during the programming phases; refer to the procedures given in this manual and those given in the manuals supplied with the devices.

5 PROGRAMMING AND ADJUSTMENTS

5.1 - Transmitter to the used for programming procedures

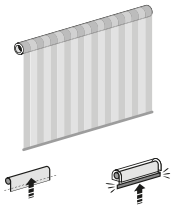
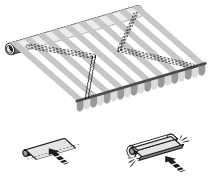
- **The programming procedures can be performed exclusively with a Nice transmitter having at least the following keys ▲, ■, ▼.**
- The programming procedures must be performed exclusively with a transmitter memorised in "Mode I" (paragraph 5.5 or 5.9.1).
- If the transmitter used for programming controls multiple automation units, you must select the "unit" corresponding to the automation you are programming before sending a command during a procedure.

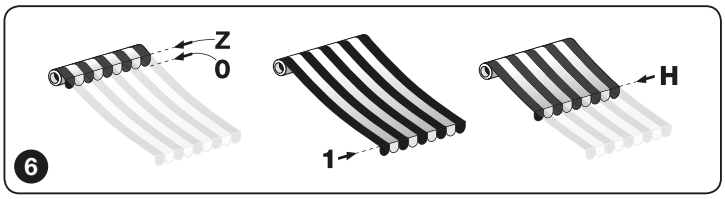
5.2 - Positions in which the awning stops automatically

The electronic system that controls the awning movement at all times can automatically stop the movement when the awning reaches a certain position programmed by the installer. The programmable positions are (**fig. 6**):

– position "0" = upper limit switch: totally wound awning;
– position "1" = lower limit switch: totally unwound awning;
– position "H" = intermediate position: partially open awning;
– position "Z" = is the point where the awning impact against its structure, at the end of total closure, when it is not stored no travel limit.

Table A

Application types and operating requirements			Recommended programming
Vertical roller awning 	**Limit switch programming:**	• with automatic stop in the upper limit switch position “0” (with box)	Programming in semiautomatic mode (paragraph 5.7)
		• without containment mechanical constraints in the upper limit switch “0”	Programming in manual mode (paragraph 5.6)
	Functions available ...	... if it is necessary to reduce the impact force when closing	Adjustment of the motor traction force (“RDC” function – paragraph 5.11)
Arm awning 	**Limit switch programming:**	• with automatic stop in the upper limit switch position “0” (with box)	Programming in semiautomatic mode (paragraph 5.7)
		• without containment mechanical constraints (square bar or similar)	Programming in manual mode (paragraph 5.6)
	Functions available ...	... to stretch the canvas: “FRT” function	Programming the “FRT” function (paragraph 5.12)
		... if it is necessary to reduce the impact force when closing	Adjustment of the motor traction force (“RDC” function – paragraph 5.11)



When the limit switches are not programmed yet, the awning can be moved only in the “hold-to-run” mode, i.e. keeping the control key pressed for the desired duration of the manoeuvre; the movement stops as soon as the user releases the key. However, after programming the limit switches, briefly pressing the appropriate key will start the awning and it will stop moving automatically as soon as the awning reaches the required position.

To adjust the distances “**0**” and “**1**” various procedures are possible; to choose the appropriate one, take into account the supporting structure of your awning (see the summary in the **Table A**).

WARNING! – If you want to again adjust again the height of the limit switches adjusted previously, consider the following:
– If you would like to adjust them with an alternative procedure different from the one used previously, you must FIRST delete the heights by following procedure 5.13.
– If you wish to adjust them with the same procedure used previously, you need not delete them.

The programming of the limit switches simultaneously combines the two directions of rotation of the motor to the respective shutter raising key (▲) and shutter lowering key (▼) of the control device (initially, when the limit switches are not programmed yet, the combination is random and it can happen that when pressing the ▲ key, the shutter moves down instead of up, or vice versa).

5.3 - General warnings

- The limit switch must be adjusted after installing the motor in the awning and connecting it to the power supply.
- In cases of installations with several motors and/or receivers, before starting to program you must disconnect the electrical supply to the motors and receivers you do not wish to program.
- Scrupulously respect the time limits indicated in the procedures: after releasing a key, you have 60 seconds to press the next key indicated in the procedure; otherwise, when the time is up, the motor will perform six movements to communicate cancellation of the procedure in progress.
- During programming, the motor performs a certain number of brief movements, as a “response” to the command sent to the installer. It is important to count the number of these movements without considering the direction in which they are performed.
- Every time the motor is powered, 2 movements are performed if at least one transmitter and the limit switch heights are not in the memory.

5.4 - Overview of the transmitters

5.4.1 - Compatible transmitters

Consult the Nice product catalogue or go to www.niceforyou.com to find the Nice devices compatible with the radio receiver built into the motor.

5.4.2 - Transmitter memorisation hierarchy

In general a transmitter can be memorised as a FIRST transmitter or a SECOND transmitter (or third, fourth, etc.).

A - First transmitter
A transmitter can be memorised as a first transmitter only if in the motor no other transmitter is memorised. For this memorisation, follow procedure 5.5 (this memorises the transmitter in “Mode I”.

B - Second (or third, fourth, etc.) transmitting device
A portable transmitter (or a radio climate sensor) can be memorised as a second (or third, fourth, etc.) transmitting device only if the First Transmitter is already memorised in the motor. For this memorisation, follow one of the procedures given in section 5.9.

5.4.3 - Two procedures to memorise the keys of a transmitter

To memorise the keys of a transmitter, two different procedures can be used: “Mode I” and “Mode II”.

- “**MODE I**” – This mode automatically transfers, the various commands available in the motor, all together, into the various keys available on the transmitter, without allowing the installer to change the combinations of commands and keys. Upon completion of the procedure, each key will be combined with a command according to the following diagram.
  - key ▲ (or key **1**): will be combined with **Raise**
  - key ■ (or key **2**): will be combined with the command **Stop**
  - key ▼ (or key **3**): will be combined with the command **Lower**

  (if there is a fourth key on the transmitter .....)
  - key **4**: will be combined with the command **Stop**

Note – If the keys of your transmitter have no symbols or numbers, see **fig. 2** to identify them.

- “**MODE II**” – This mode allows you to manually combine one of the commands available in the motor with one of the transmitter keys, giving the installer the option of choosing the command and key combinations to use. At the end of the procedure, to memorise another key with another command desired, it will be necessary to repeat the procedure once again.

  Warning! – Each automation has its own list of commands that can be memorised in Mode II; in the case of the present motor the list of commands available is given in procedure 5.9.2.

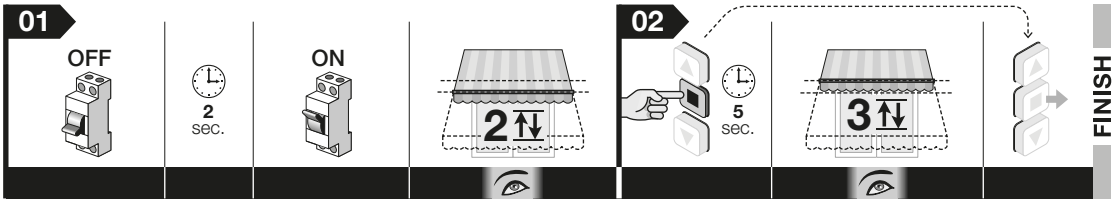
5.4.4 - Number of transmitters that can be memorised

You can memorise 30 transmitters (including any radio climate sensors) if these are all memorised in “Mode I”, or you can memorise 30 single commands (keys) if they are all memorised in “Mode II”. The two modes can coexist up to a maximum limit of 30 memorised units.

5.5 - Memorising the FIRST transmitter

Warning – Every time the motor is powered, 2 movements are performed if at least one transmitter and the limit switch heights are not in the memory.

01. Disconnect the power supply to the motor; wait two seconds and reconnect the power supply: the motor performs 2 movements and waits with no time limit.
02. Keep the key ■ pressed and wait for the motor to perform three movements. Upon completion, release the key.



Note – After memorisation, the raising and lowering direction of the awning is not yet associated with the ▲ and ▼ respective keys of the transmitter. This combination will occur automatically when adjusting limit switches "**0**" and "**1**"; moreover, the rolling shutter will move in the "operator present" mode until the limit switches are adjusted.

5.6 - Manual adjustment of upper limit switch height ("Z", "0") and lower height ("1")

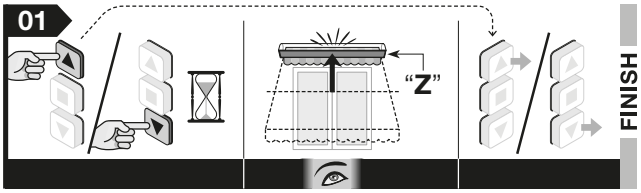
Warnings • These procedures are intended to awnings which have the box in the vicinity of the winding roller. **For awnings without box:** before you perform these procedures, you must check the resistance of the canvas during impact the awning arms against the winding roller, at the end of the **total closure (point "Z").** • The procedure 5.6.2 (or 5.6.3) overwrites previously adjusted heights with the new heights using this same procedure. • Every time the motor is powered, 2 movements are performed if at least one transmitter and the limit switch heights are not in the memory. • Every time the motor is powered, 2 movements are performed if at least one transmitter and the limit switch heights are not in the memory.

5.6.1 - Acquisition of the height "Z"

The "Z" height is the point where the awning impact against its structure, at the end of total closure, when it is not stored no travel limit. The structure may be the box (recommended) or the canvas wrapped on the winding roller (not recommended).

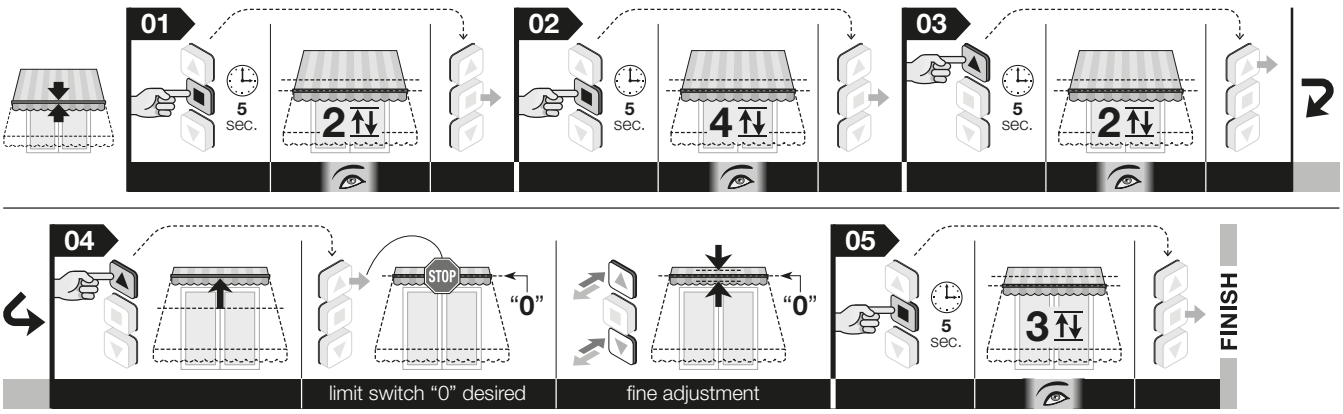
ATTENTION! – This procedure is combined with the 5.6.2 and 5.6.3 procedures; so it must be performed PRIOR TO STORE ANY LIMIT SWITCH ("0" or "1"), AND ONLY IF THE ENGINE HAS NOT ANY LIMIT SWITCH STORED (for example, when the engine is still a virgin or after deleting all of the limit switch).

01. Run the **Up** command by keeping the ▲ (or ▼) key pressed and wait for the awning to stop automatically as result of the impact against the structure (= point "Z"). Upon completion, release the key.



5.6.2 - To adjust the UPPER limit switch ("0")

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.
01. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
02. Keep the ■ key pressed again and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.
03. Keep the ▲ key pressed and wait for the motor to perform two movements. Upon completion, release the key.
04. **Adjustment of the position**: keep the ▲ (or ▼) key pressed until the awning reaches the desired "0" height. **Note** – to adjust the height with precision, press the ▲ and ▼ keys several times consecutively (at each pulse the awning moves a few millimetres).
05. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key. **WARNING! – If the motor makes 6 movements, you must perform the procedure 5.6.1. Upon completion, repeat the procedure 5.6.2.**

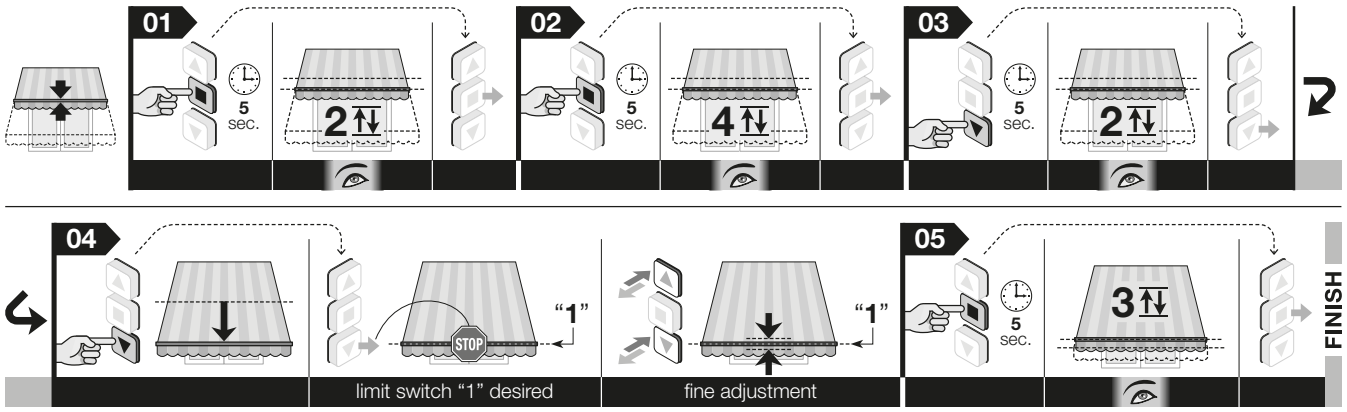


Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

5.6.3 - To adjust the LOWER limit switch ("1")

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.
01. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.

02. Keep the ■ key pressed again and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.
03. Keep the ▼ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
04. **Adjustment of the position**: Keep the ▼ (or ▲) key pressed until the awning reaches the desired "1" height. **Note** – to adjust the height with precision, press the ▲ and ▼ keys several times consecutively (at each pulse the awning moves a few millimetres).
05. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key. **WARNING! – If the motor makes 6 movements, you must perform the procedure 5.6.1. Upon completion, repeat the procedure 5.6.3.**



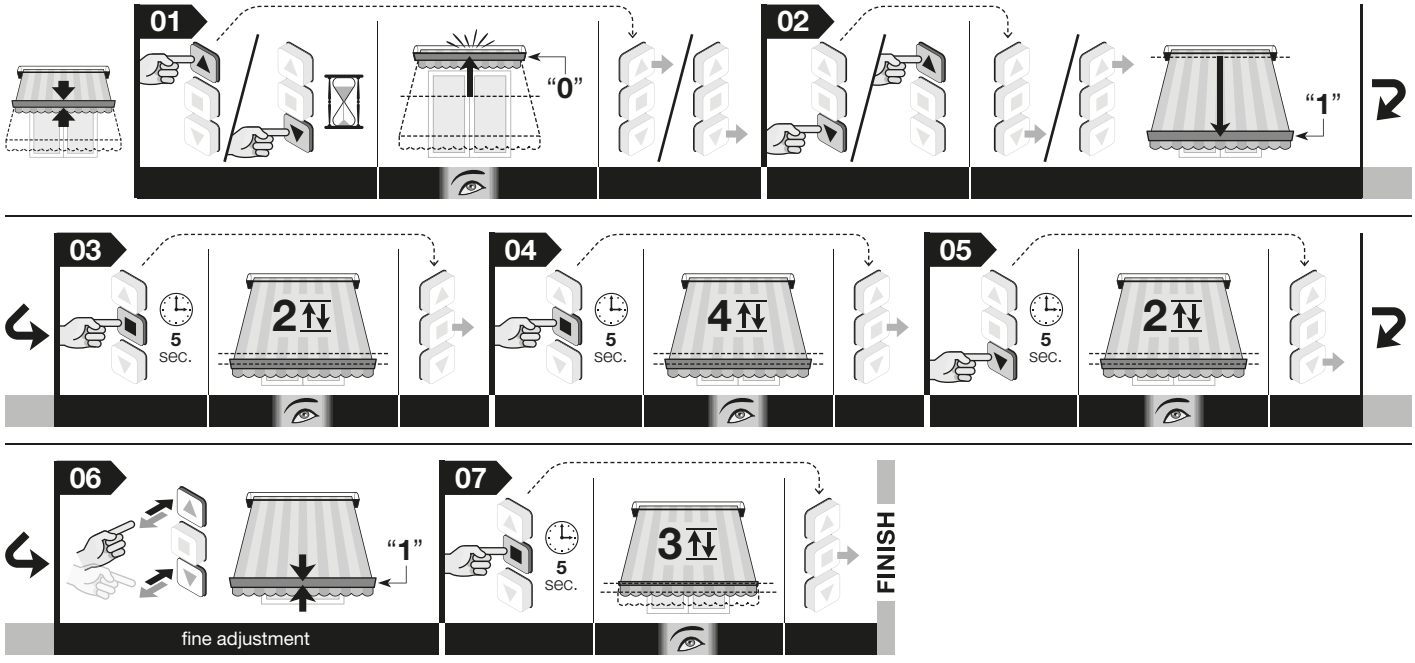
Notes • When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements. • After the adjustments, the ▲ key will command the Raising motion and the key ▼ key will command the Lowering motion. The awning will move within the limits constituted by the two limit switch heights.

5.7 - Semiautomatic programming of the limit switches

WARNING! – This programming applies to awnings which have the box, thus with retainer in the Upper limit switch "0". The same procedure also applies when the retainer is in the Lower limit switch "1".

Warnings • The first limit switch to be adjusted must be the one with the retainer against the structure: the procedure below is an example of programming for an awning with a box. • This procedure overwrites previously adjusted heights with the new heights using this same procedure. • Memorising the limit switches with this procedure, the two heights are controlled and updated constantly by the "limit switch self-update" function (see paragraph 7.2). • Every time the motor is powered, 2 movements are performed if at least one transmitter and the limit switch heights are not in the memory.

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.
01. Run the UP command by keeping the ▲ (or ▼) key pressed and wait for the awning to stop automatically as result of the impact against the structure (= upper limit switch "0"). Upon completion, release the key.
02. Run the **Down** command by keeping the ▲ (or ▼) key pressed and release the key when the awning is next to your chosen lower limit switch "1".
03. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
04. Keep the ■ key pressed again and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.
05. Keep the ▼ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
06. **Fine adjustment of position**: Press the ▼ and ▲ keys until the awning reaches the "1" height you want (at each pulse the awning moves a few millimetres).
07. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.



Notes – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements. • After this programming, the ▲ key will command the Raise manoeuvre and the ▼ key will command the Lower manoeuvre. During the Raising manoeuvre, the awning will be stopped by the impact against the mechanical blocks of the structure (= upper limit switch "0"), while during the Lowering manoeuvre the awning will stop at the lower limit switch ("1") estabilished by the installer.

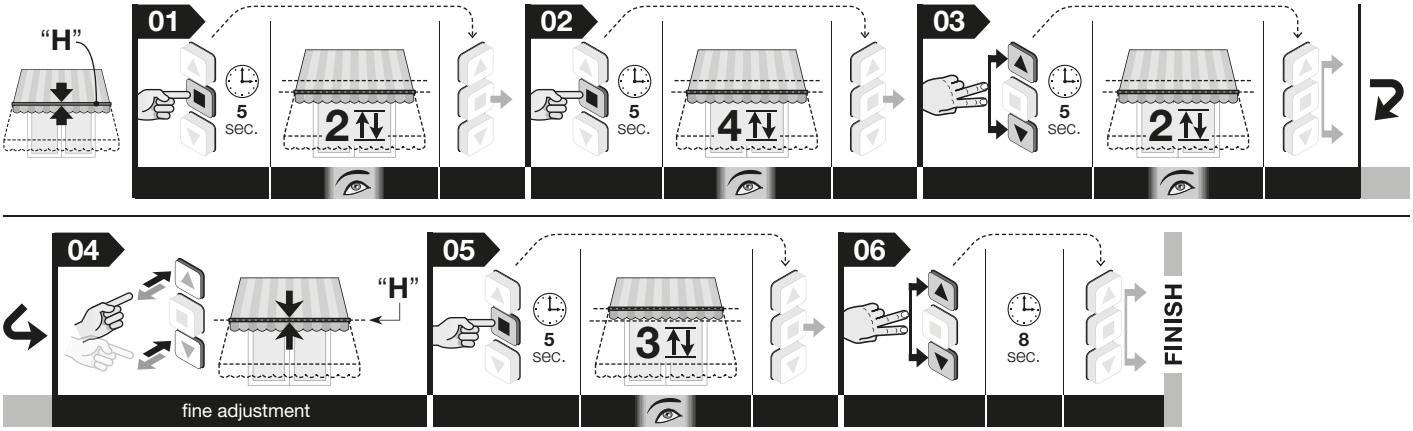
5.8 - Adjusting height (“H”) for partial opening/closing

The motor can manage up to 30 partial openings/closings, each called “H height”. These heights can only be adjusted after adjusting limit switches “0” and “1”. The following procedure makes it possible to adjust one “H” height at a time.

Warning – If you want to change the position a given “H” height that is already memorized, repeat the present procedure by pressing at point 06 the key associated with that height.

Before beginning the procedure, bring the awning to the “H” height you want to memorize.

01. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
02. Keep the ■ key pressed again and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.
03. Keep pressed the ▲ and ▼ keys simultaneously and wait for the motor to perform two movements. Upon completion, release the keys.
04. **Fine adjustment of position**: Perform key pulsing on the ▲ key and ▼ key until the awning is brought to the partial height you want (at each pulse the awning moves a few millimetres).
05. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
06. • **To memorize the FIRST “H” height**: on the transmitter you are using for this procedure, keep the ▲ and ▼ keys pressed simultaneously and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the keys.
• **To memorize the NEXT “H” height**: on the new unmemorized transmitter keep the desired key pressed and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.



Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

5.9 - Memorising a SECOND (third, fourth, etc.) transmitter

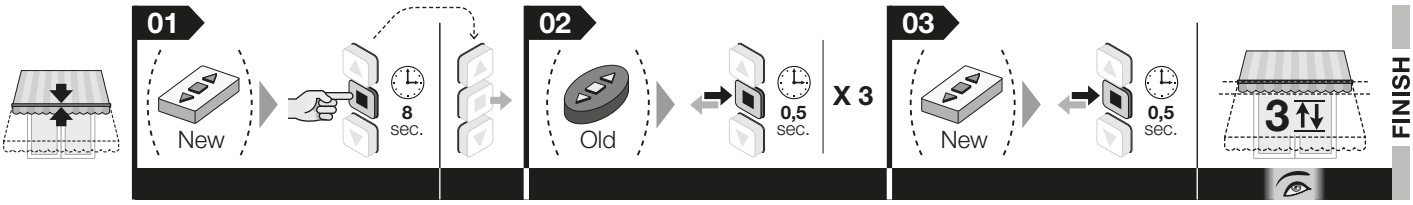
To perform these procedures you must have a transmitter (“old”) already memorised.

5.9.1 - Memorising a second transmitter “Mode I”

Warning! – This procedure memorises the new transmitter in “Mode I”, regardless of the Mode in which the old to transmitter was memorised.

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.

01. (on the new transmitter) keep the ■ key pressed for 8 seconds and then release it (in this case the motor does not perform any movement).
02. (on the old transmitter) Give for 3 pulse to the ■ key, provided it has already been memorized.
03. (on the new transmitter) Give 1 pulse to the ■ key. After a while the motor performs 3 movements to confirm the memorisation. **Warning!** If the motor performs 6 movements, it means that its memory is full.



Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

5.9.2 - Memorising a second transmitter in “Mode II”

Warning! – This procedure memorises the new transmitter in “Mode II”, regardless of the Mode in which the old to transmitter was memorised.

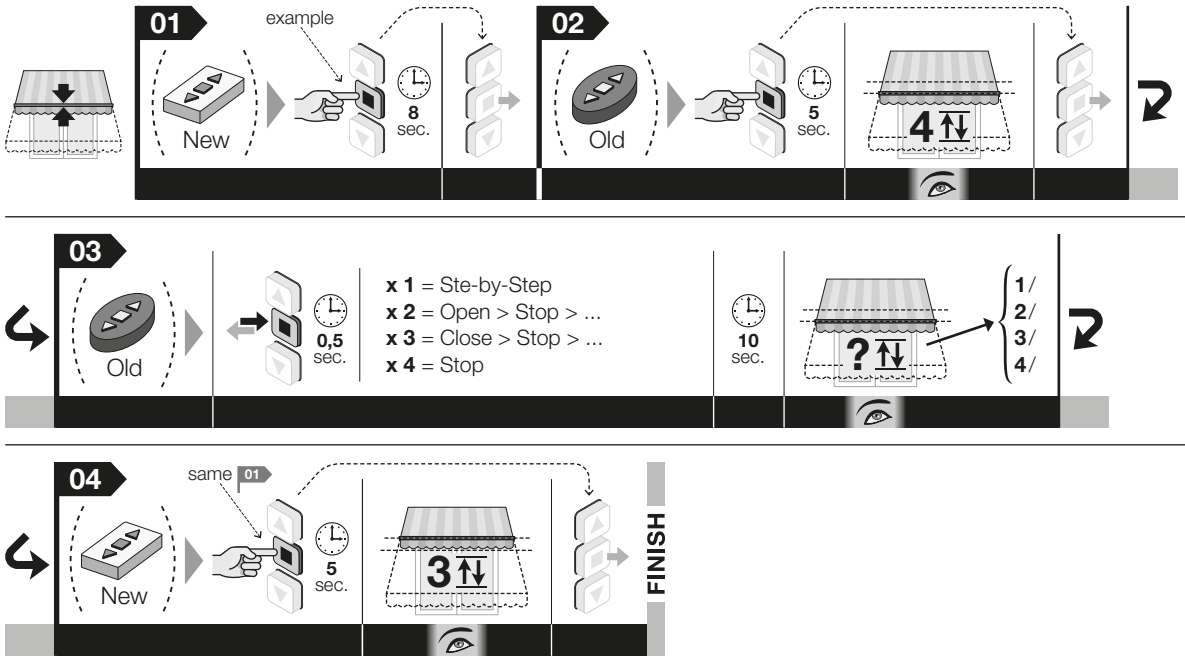
Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.

01. (on the new transmitter) Hold the key to be memorised down for 8 seconds (for example: the ■ key), then release it (in this case the motor does not perform any movement).
02. (on the old transmitter) Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.
03. (on the old transmitter) Briefly press the ■ key a certain number of times depending on the and you want to memorise:

1 pulse = step-by-step command
2 pulses = Open > Stop > Open > Stop > command...
3 pulses = command Close > Stop > Close > Stop > command...
4 pulses = Stop command

After about 10 seconds, the motor performs a number of movements equal to the number impulses given with the transmitter.

04. (on the new transmitter) Press the same key as you pressed in point 01 and hold it down while the motor performs 3 movements. Upon completion, release the key. **Warning!** If the motor performs 6 movements, it means that its memory is full.



Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

5.10 - Memorisation of a climate sensor connected via radio

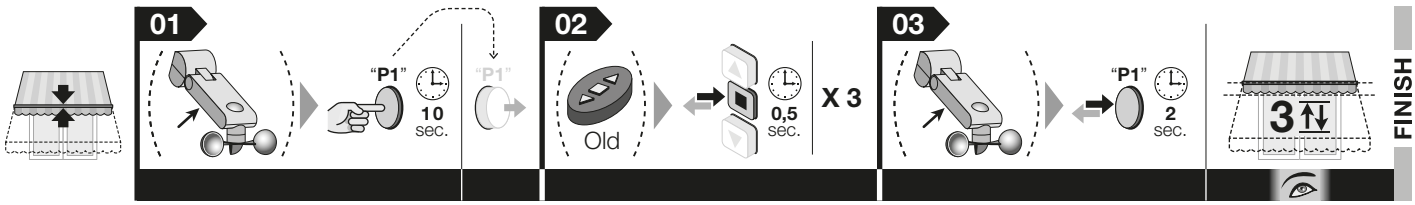
To perform the procedure you must have a transmitter ("old") already memorised in "Mode 1".

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.

01. (on the climate sensor) Keep the yellow key pressed for 10 seconds and then release it (in this case the motor does not perform any movement).

02. (on the old transmitter) Give for 3 pulse to the ■ key, provided it has already been memorized.

03. (on the climate sensor) Keep the yellow key pressed for 2 seconds: the motor performs 3 movements to confirm the memorisation. **Warning!** If the motor performs 6 movements, it means that its memory is full.



Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

5.11 - "RDC" Function: adjustment of the motor traction force when closing

This function prevents the excessive traction of the canvas at the end of the closing manoeuvre. During the final phase of this manoeuvre, the function automatically reduces the motor traction torque, based on the factory setting or the one adjusted by the installer with the following procedure.

Warning! – This function is active with the factory setting but is not applicable if the limit switches are programmed with the manual procedure (paragraph 5.6).

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.

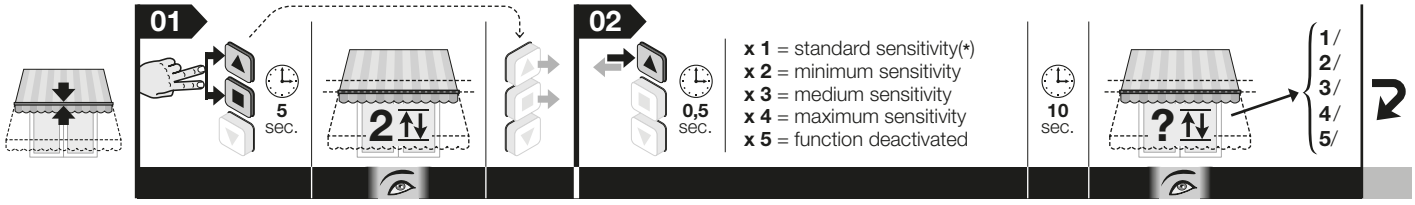
01. Keep the ■ and ▲ keys pressed simultaneously and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the keys.

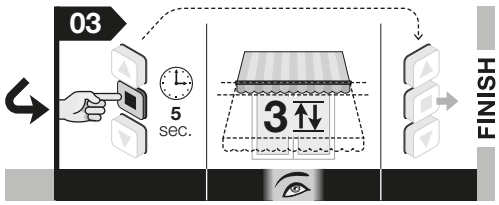
02. Briefly press the ▲ key a few times, depending on the level you want to set for the motor sensitivity:

1 pulse = level 1, standard sensitivity (factory setting)(*)
2 pulses = level 2, minimum sensitivity
3 pulses = level 3, medium sensitivity
4 pulses = level 4, maximum sensitivity
5 pulses = level 5, function deactivated

After about 10 seconds, the motor performs the number of movements indicated by the level number selected. **Note** – If this does not occur, cancel the procedure. this way, the adjustment is completed without changing the factory setting.

03. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.





Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

5.12 - "FRT" Function: automatic tensioning of the canvas when opening awnings that are not fitted with a mechanism to lock the awning when opening

This function is useful to eliminate the unsightly depression of the canvas that may form when the awning is open. It is activated by programming position "2" near the limit switch "1". The function may only be used in awnings that DO NOT have any mechanism to lock the canvas in the open position. When the function is activated, when using the automation, the awning lowers to the lower limit switch "1" and then automatically raises to position "2" (the one programmed with the following procedure), stretching the canvas. The function also acts when a partial opening/closing manoeuvre is commanded. In these cases the awning stops in correspondence to the height "H" programmed and then rises automatically until the canvas is taut.

Warning! • The "FRT" function may be programmed exclusively after having programmed the limit switch heights "0" and "1". • Position "2" must be a point between limit switch "1" and limit switch "0".

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.

01. Press the ▼ key and wait for the motor to open the awning until limit switch "1".

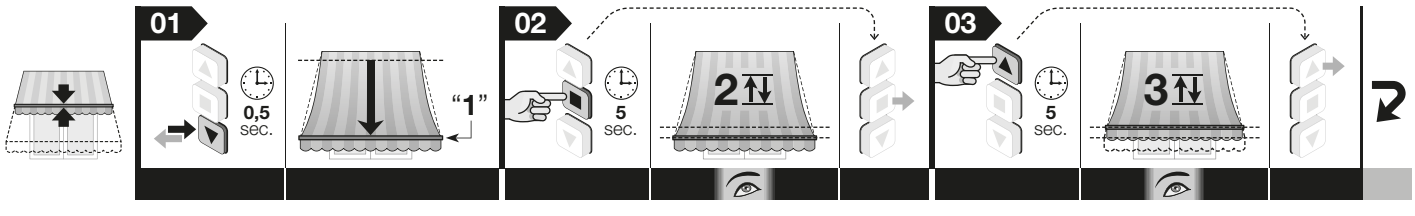
02. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.

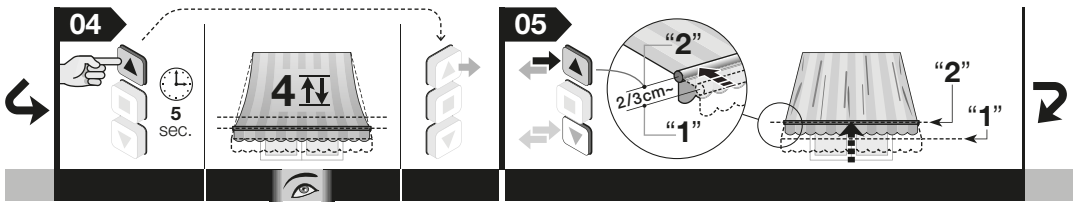
03. Keep the ▲ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.

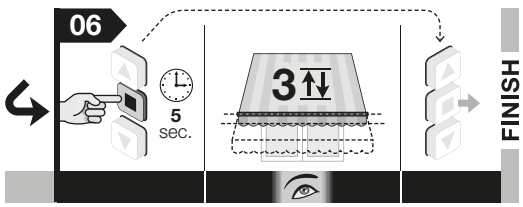
04. Keep the ▲ key pressed again and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.

05. At this point stretch the canvas by pressing the ▲ key as many times as necessary (the awning will move a few millimetres every time the key is pressed; if the key is kept pressed, the awning switches to the "hold-to-run" mode. For fine adjustment, also use the ▼ key). **Note** – the position with the canvas taut is position "2".

06. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.







Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

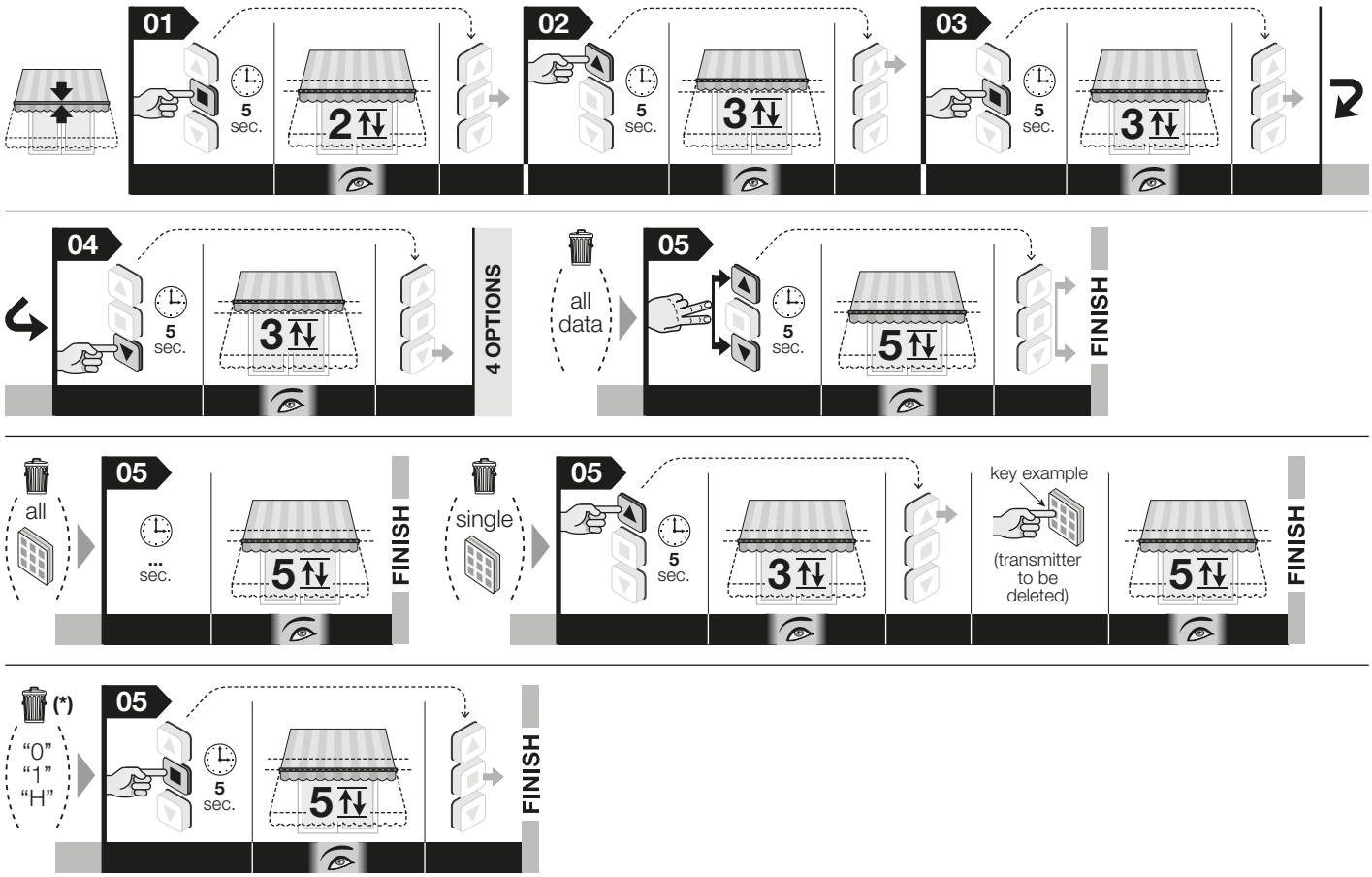
5.13 - Total or partial deletion of memory

This procedure allows you to choose under point 05 the data that you want to delete.

5.13.1 - Procedure performed with a transmitter memorised in “Mode I”

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.

01. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
02. Keep the ▲ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
03. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
04. Keep the ▼ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
05. • **To cancel the entire memory:** Keep the ▲ and ▼ keys pressed and wait for the motor to perform five movements. Upon completion, release the keys.
• **To delete all memorised transmitters:** do not press any key and wait until the motor performs 5 movements.
• **To delete a single memorised transmitter:** hold down the ▲ key and wait for the motor to perform 3 movements. Now release the key. Lastly, press the button of the transmitter you wish to delete: the motor performs 5 movements.
• **To delete only the limit switch heights (“0”, “1”, “2”, “S”) and intermediate heights (“H”): WARNING: – This deletion must be performed only when you want to adjust the limit switch heights again, using a different procedure than the one used previously.** Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 5 movements. Upon completion, release the key.

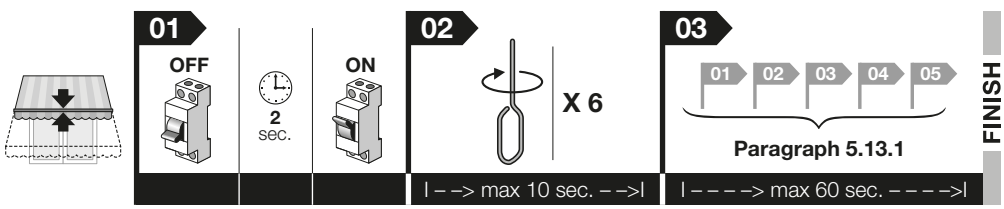


Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

5.13.2 - Procedure performed with an unmemorised transmitter

To delete the memory with an unmemorized transmitter, proceed as follows:

01. Shut off power and wait for at least 2 seconds.
02. Restore power, and turn the emergency mechanism at least 6 full turns within 10 seconds.
03. You now have 1 minute of time to delete the memory (see procedure in par. 5.13.1) with any transmitter, even if it has not been memorized.

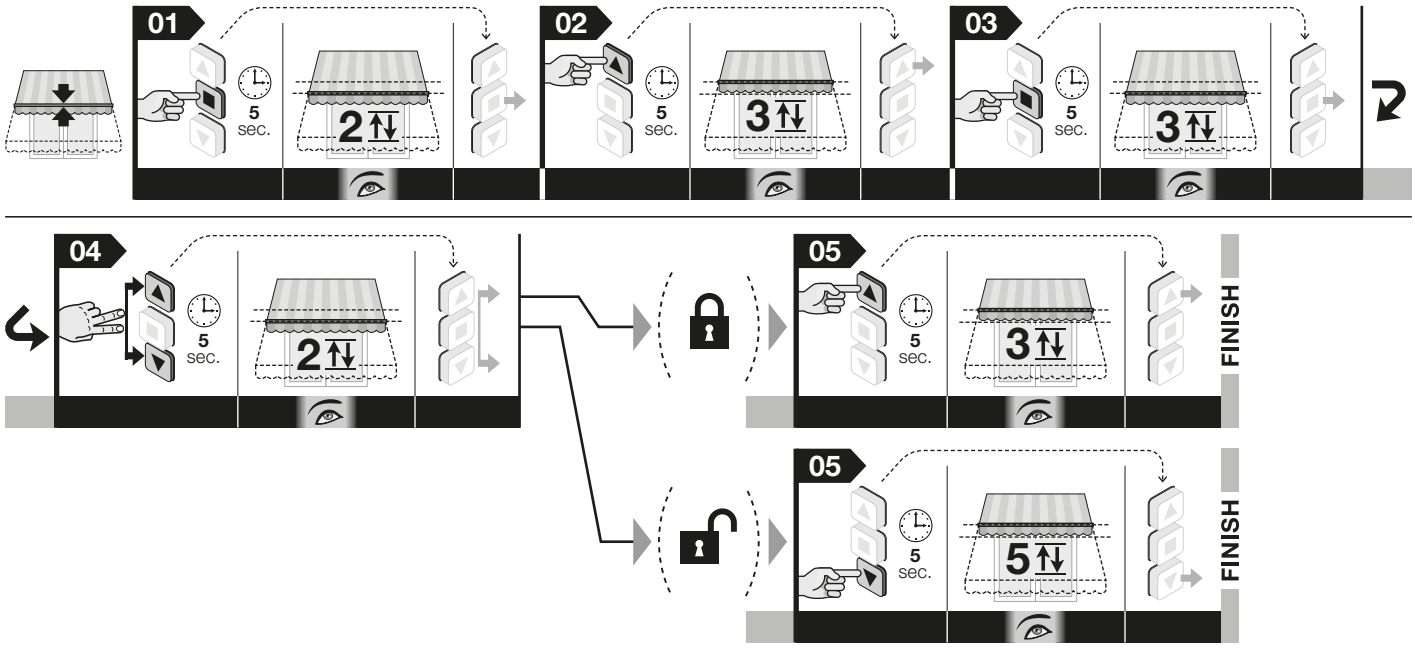


5.14 - Locking and unlocking the memory

This procedure allows you to lock or unlock the memory to prevent accidental memorisation of other transmitters not included in the system.

Before starting the procedure, bring the awning to the midpoint of its stroke.

01. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
02. Keep the ▲ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
03. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
04. Keep the ▲ and ▼ keys pressed simultaneously and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the keys.
05. • **To unlock the memory:** Keep the ▲ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
• **To unlock the memory:** Keep the ▼ key pressed and wait for the motor to perform 5 movements. Upon completion, release the key.



Note – When performing the procedure, at any time you can cancel it by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

6 CLIMATE SENSORS FOR WIND, SUN, RAIN

The climate sensors of the NEMO and VOLO series let you move the awning automatically, depending on weather conditions.

Warnings:

- For all the models of the NEMO series and the Volo SR models: the “sun” and “wind” intervention thresholds may be adjusted exclusively in the climate sensor. Please refer to the sensor instruction manual.
- The climate sensors must not be considered as devices to increase the safety of the awning when it rains or there is strong wind. Nice declines all liability for any material damages that occur due to atmospheric events not detected by the sensors.

6.1 - Definitions and conventions

- **Manual “Sun On” command** = enables the reception, by the motor, of automatic commands transmitted by the “Sun” sensor if present in the installation. When reception is enabled, the user can send manual commands at any time: these overwrite the automatic operation of the automation.
- **Manual “Sun Off” command** = enables the reception, by the motor, of automatic commands transmitted by the “Sun” sensor if present in the installation. When the reception is disabled, the automation operates exclusively with the manual commands sent by the user. The “Wind” and “Rain” sensors cannot be disabled because they protect the automation from the action of wind and rain.
- **“Over-threshold” intensity of sun/wind** = a condition in which the atmospheric phenomenon stands at values that are above the value set as threshold.
- **“Under-threshold” Intensity of sun/wind** = a condition in which the atmospheric phenomenon stands at values ranging from zero to half of the value set as threshold.
- **“Wind protection”** = a condition in which the system inhibits all the awning opening commands because of the over threshold wind intensity.
- **“Presence of rain”** = a condition in which the system detects the presence of rain, with respect to the previous condition of “absence of rain”.
- **“Manual command”** = Raise, Lower or Stop command sent by the user by means of a transmitter.

6.2 - Behaviour of the motor in the presence of climate sensors

6.2.1 - Behaviour of the motor in the presence of “Sun” sensor (fig. 7)

When the intensity of the sunlight reaches the over-threshold, after 2 minutes from the beginning of this condition the motor autonomously performs a lowering manoeuvre. When the intensity of the sunlight reaches the under-threshold, after 15 minutes from the beginning of this condition the motor autonomously performs a raise manoeuvre. **Note** – Momentary drops in solar intensity, lasting less than 15 minutes, are not detected. The manual commands of the user always remain active and are added to those generated automatically by the system.

6.2.2 - Behaviour of the motor in the presence of “Rain” sensor (fig. 8)

The rain sensor recognised 2 states: “absence of rain” and “presence of rain”. When the motor receives the “presence of rain” information, it activates the command programmed in the same motor for this state (e.g., closing of the awning). The rain sensor is deactivated after the absence of rain has been detected for at least 15 minutes.
The manual commands of the user always remain active and are added to those generated automatically by the system. Therefore, in case a manual command is sent that is contrary to the previous automatic command, the system carries out the manoeuvre and starts, in that same moment, a 15 minute timer that regenerates the programmed automatic command once this time elapses (e.g., the closure of the awning).

Example:

1. The awning is open.
2. It starts raining...
3. The awning is automatically closed by the system.
4. After a few minutes (it continues raining...) the user commands the opening of the awning.
5. After 15 minutes from the opening (it continues raining...) the awning is closed automatically by the system.
6. It stops raining.
7. It does not rain for at least 15 minutes: the user commands the awning to open again.
8. The awning stays open.

6.2.3 - Behaviour of the motor in the presence of “Wind” sensor (fig. 9)

When the intensity of the wind reaches the over-threshold, the system activates the wind protection and automatically closes the awning. With the wind protection inserted the manual commands are deactivated and it is not possible to open the awning. At the end of the barring period the manual commands are reactivated and after 15 minutes the automatic operation is restored.

6.3 - Priority among atmospheric events and operating priority among the “Sun”, “Rain” and “Wind” sensors

The priority scale among the atmospheric events is as follows: 1) - wind, 2) - rain, 3) - sun. Wind has a higher priority than the others. A phenomenon with a higher priority resets the phenomenon underway, if this has a lower priority.

Example:

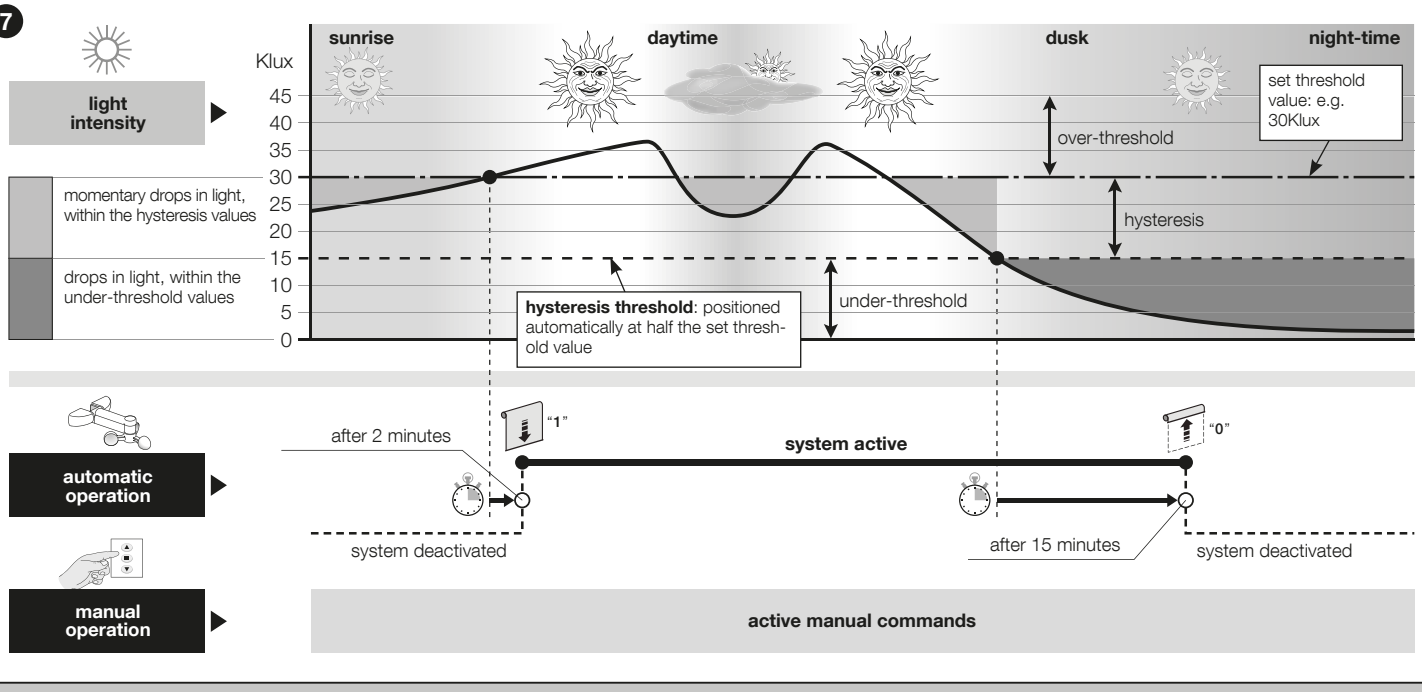
1. On a sunny day, the intensity of the light is over-threshold; the sensor makes the awning open automatically.
2. Rain hits the sensor; the system resets the existing sun condition and commands the manoeuvre envisaged for the new rain condition.
3. The intensity of the wind increases and reaches the over-threshold; the motor deactivates the automatic sequence set for the rain and commands a raise manoeuvre (the awning will be locked by the system in the “0” closing position as long as the intensity of the wind remains over-threshold).
4. The wind dies down and reaches the wind under-threshold; after about 10 minutes the wind alarm condition stops; at this point, if there is still the “raining” condition, the rain sensor is reactivated and the preset manoeuvre is commanded.
5. When the sensor detects the “not raining” condition, it reactivates the “sun” sensor and, if the light intensity is over-threshold, the system opens the awning.
6. When the light intensity drops to the under-threshold, after about 15 minutes a raise manoeuvre is commanded.

6.4 - “Sun-On” and “Sun-Off” commands sent by the user

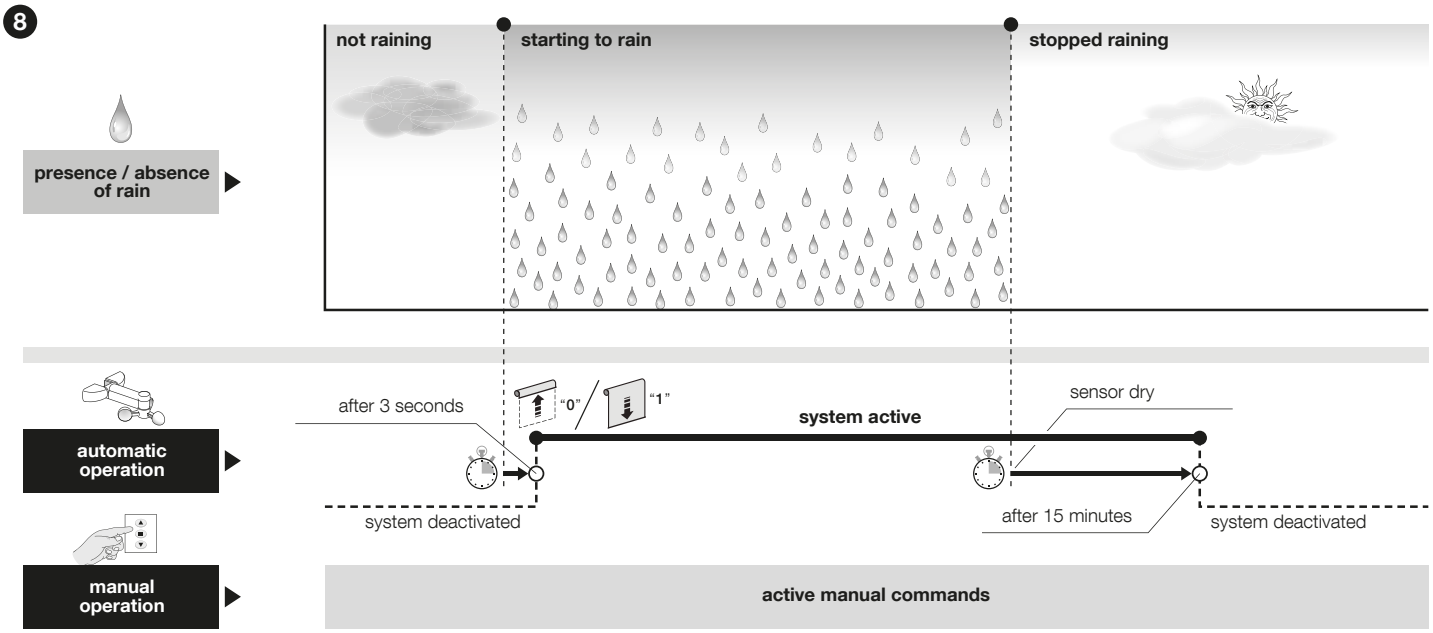
The user may activate (“Sun-On”) or deactivate (“Sun-Off” command) the reception by the motor of automatic commands transmitted by the climate sensors present in the installation. If at the time when the “Sun-On” command is sent the sunlight intensity is over-threshold, the system commands the opening of the awning; instead, if in that moment the sensor is already activated, the system is reset and activates the sensor again, making the algorithms start again immediately.
If no manoeuvre is set when the “Sun-On” command is sent, the motor signals the reception of the command by performing 2 movements. If at that time the sunlight intensity is under-threshold and does not allow the awning to be opened, the motor will command the closure of the awning, in accordance with this condition. In the conditions to perform a manoeuvre are not met (e.g. because the awning is closed and it is not sunny), the motor will perform 2 movements to signal the reception of the command, upon receiving the “Sun-On” command. By sending the “Sun-Off” command, the automatic movement of the awning is inhibited in connection with the sun phenomenon. Therefore the automation will only work in the manual mode.
Warning – The “wind” and “rain” sensors cannot be deactivated.

EN

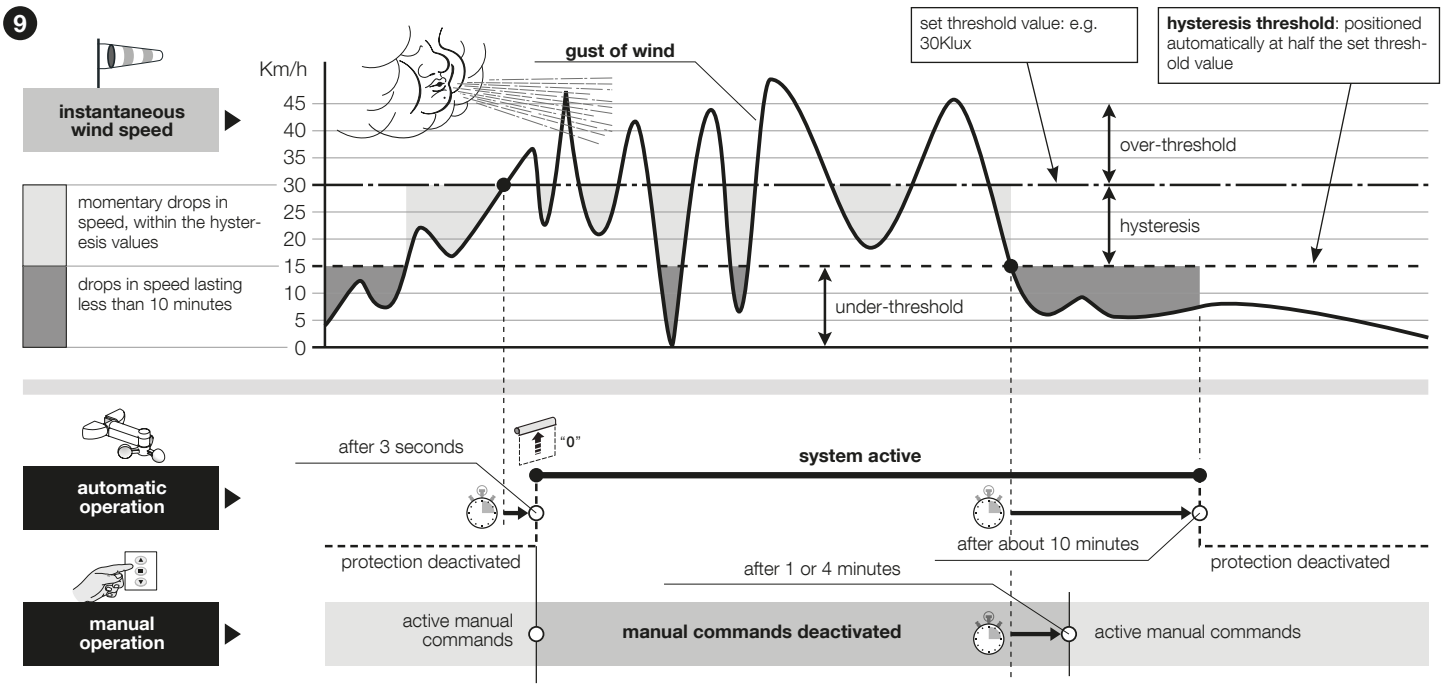
7


light intensity
Klux
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
sunrise
daytime
dusk
night-time
set threshold value: e.g. 30Klux
over-threshold
hysteresis
under-threshold
momentary drops in light, within the hysteresis values
drops in light, within the under-threshold values
hysteresis threshold: positioned automatically at half the set threshold value
automatic operation
after 2 minutes
"1"
system active
"0"
system deactivated
after 15 minutes
system deactivated
manual operation
active manual commands

8


presence / absence of rain
not raining
starting to rain
stopped raining
automatic operation
after 3 seconds
"0" / "1"
system active
sensor dry
system deactivated
after 15 minutes
system deactivated
manual operation
active manual commands

9


instantaneous wind speed
Km/h
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
gust of wind
set threshold value: e.g. 30Klux
hysteresis threshold: positioned automatically at half the set threshold value
over-threshold
hysteresis
under-threshold
momentary drops in speed, within the hysteresis values
drops in speed lasting less than 10 minutes
automatic operation
after 3 seconds
"0"
system active
after about 10 minutes
protection deactivated
protection deactivated
after 1 or 4 minutes
manual operation
active manual commands
manual commands deactivated
active manual commands

7 WARNINGS FOR ORDINARY USE OF THE MECHANISM

7.1 - Maximum continuous work cycle

In general, the motors in the "Era" line were designed for residential use and therefore for discontinuous use. They guarantee a maximum operating time of 4 minutes and in cases of overheating (e.g. caused by continuous prolonged operation) a "thermal protector" for safety intervenes to cut out the power supply, restoring it when the temperature returns to normal.

7.2 - "Automatic limit switch update" function

The limit switches adjusted through the impact of the box against the structure or other mechanical blocks are verified by the "Automatic limit switch update" function every time the awning performs a maneuver and bumps into its limit switches. This allows the function to measure the new limit switch values and update the existing ones, thereby recovering any slack that may have occurred throughout time due to wear and/or thermal shocks to which the parts of the structure are subjected. The constant update of the heights allows the awning to always reach the limit switch with maximum precision.
This function is not activated when the stroke of the awning lasts for less than 2.5 seconds and does not reach the limit switch.

7.3 - Commanding partial opening/closing of the awning (height "H")

In general, to command the partial opening/closing of the awning, press the key associated with the partial height during programming (for more information, read point 06 of procedure 5.9). If the transmitter has only three keys and only one "H" height is memorised, simultaneously press keys ▲ and ▼ to recall this height.

What to do if... (troubleshooting guide)

❑ **Powering an electrical phase, the motor does not move:**
After excluding the possibility that thermal protection is active, in which case it is sufficient to wait for the motor to cool down, make sure the mains voltage corresponds to the values indicated in the technical characteristics of this manual by measuring the electricity between the "common" wire and the electrical phase wire supplied with current. Finally, try to supply the opposite electrical phase.

❑ **When sending a Raise command, the motor does not start**:
This can happen if the awning is near the Upper limit switch ("0"). In this case you must lower the awning a little bit and give the Raise command again.

❑ **The system operates in the emergency condition with an operator present**:
– Check to see if the motor has undergone a significant thermal or mechanical shock.
– Make sure each part of the motor is still in good condition.
– Perform the deletion procedure (paragraph 5.16) and adjust the limit switches again.

Disposal of the product

As in installation operations, disposal operations must be performed by qualified personnel at the end of the product's lifespan.
The product is made of various types of materials: some of them may be recycled, while others must be scrapped. Find out about recycling and disposal systems in use in your area for this product category. **Warning!** – Some parts of the product may contain polluting or hazardous substances which, if released to the environment, may cause serious damage to the environment or to human health. As indicated by the symbol appearing here, the product may not be disposed of with other household wastes. Separate the waste into categories for disposal, according to the methods established by current legislation in your area, or return the product to the retailer when purchasing a new version. **Warning!** – Local legislation may impose heavy fines in the event of illegal disposal of this product.



The product's packaging materials must be disposed of in full compliance with local regulations.

Technical specifications

- **Power supply voltage:** see data on rating plate
- **Power drawn in Stand-by mode:** 0.5 W
- **Resolution of the encoder:** 2,7°
- **Continuous operation time:** 4 minutes (maximum)
- **Minimum operating temperature:** -20°C
- **Level of protection:** IP 44

Notes:
– All technical specifications stated in this section refer to an ambient temperature of 20°C (± 5°C).
– Nice reserves the right to apply modifications to products at any time when deemed necessary, maintaining the same intended use and functionality.

CE declaration of conformity

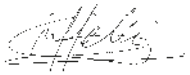
Declaration number: 481/Era Fit (...)HT

Nice S.p.A. hereby declares that the products:

- **E FIT MHT 1517**
- **E FIT MHT 1817**
- **E FIT MHT 3017**
- **E FIT MHT 4012**
- **E FIT MHT 5012**

conform to the essential requisites and other pertinent provisions laid down by directives **1999/5/CE, 2014/35/UE, 2014/30/UE**. The EC declaration of conformity can be consulted and printed at www.nice-service.com or requested from Nice S.p.A.

Mr. **Roberto Griffa**
(Chief Executive Officer)



EN

Guida rapida
E FIT MHT (...)

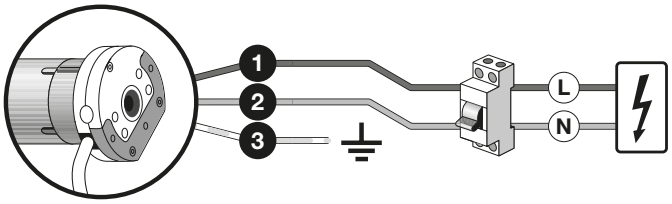
motore tubolare per tende da sole

Nota alla consultazione • In questa Guida rapida la numerazione delle figure è autonoma e non corrisponde alla numerazione citata nel testo del Manuale completo. • Questa guida non sostituisce il Manuale completo.

Nice

ITALIANO

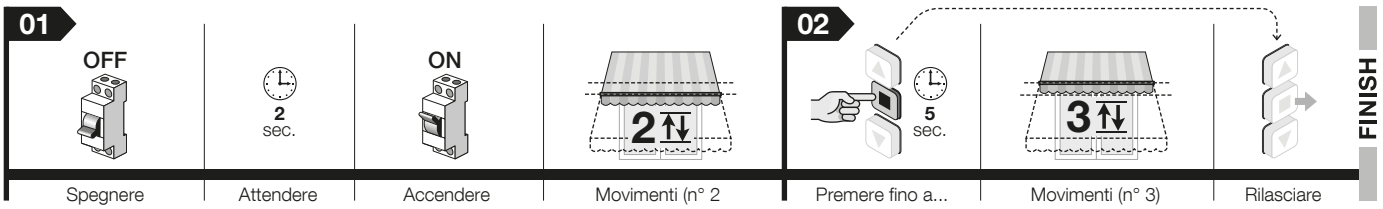
1 - Collegamenti elettrici - rif. capitolo 4



Cavo	Colore	Collegamento
1	**Marrone**	Fase di alimentazione
2	**Blu**	Neutro
3	**Giallo-verde**	Terra

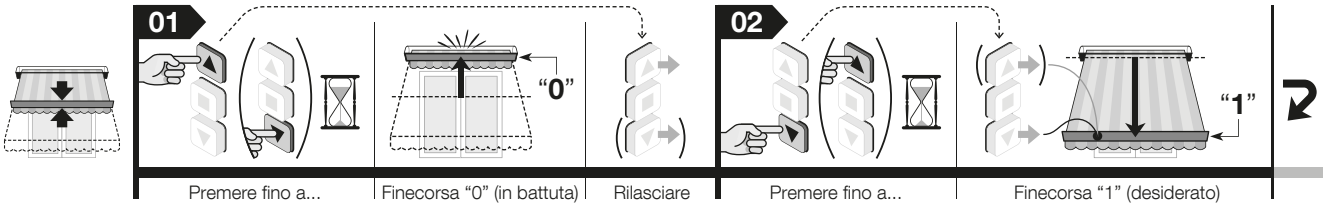
ac ~

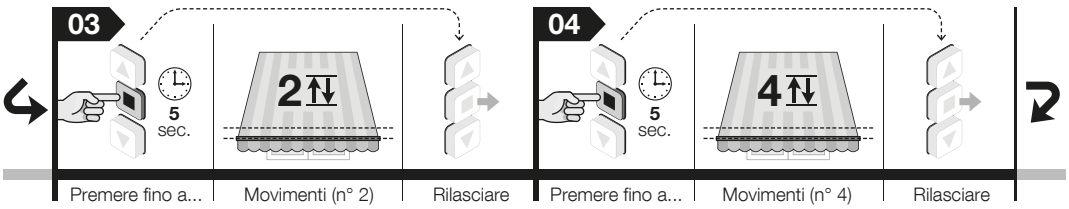
2 - Memorizzazione del PRIMO trasmettitore - rif. paragrafo 5.5

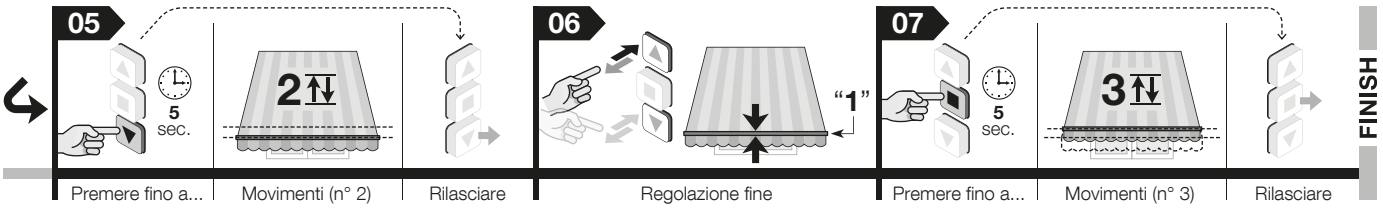


3 - Regolare i finecorsa "0" e "1" in modo SEMIAUTOMATICO - rif. paragrafo 5.7

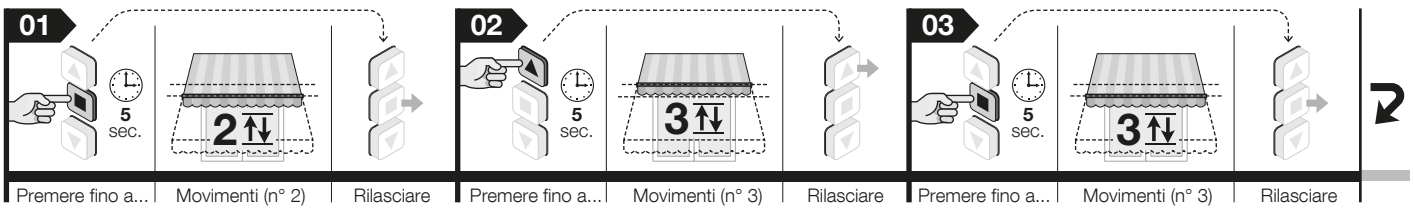
Avvertenza – Il primo finecorsa da memorizzare deve essere quello con battuta della tenda contro la struttura (es. il cassonetto nel finecorsa "0").

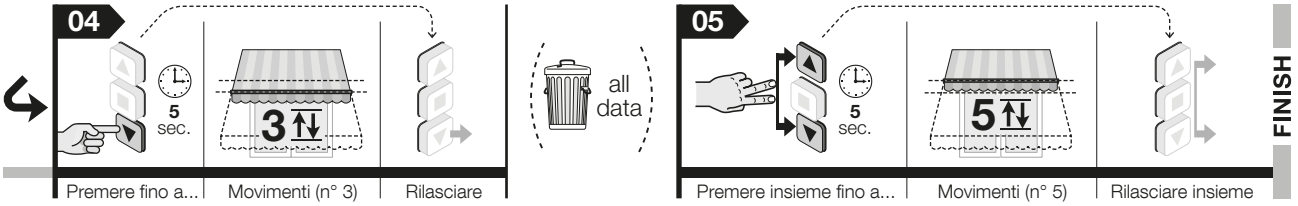






4 - Cancellazione totale della memoria - rif. paragrafo 5.13





1 AVVERTENZE GENERALI: SICUREZZA - INSTALLAZIONE - USO

Le seguenti avvertenze sono trascritte direttamente dalle Norme e, per quanto possibile, applicabili al prodotto in oggetto.

ATTENZIONE Istruzioni importanti per la sicurezza. Seguire tutte le istruzioni poiché l'installazione non corretta può causare gravi danni

ATTENZIONE Istruzioni importanti per la sicurezza. Per la sicurezza delle persone è importante seguire queste istruzioni. Conservare queste istruzioni

- Prima di iniziare l'installazione verificare le "Caratteristiche tecniche del prodotto", in particolare se il presente prodotto è adatto ad automatizzare la vostra parte guidata. Se non è adatto, NON procedere all'installazione
- Il prodotto non può essere utilizzato prima di aver effettuato la messa in servizio come specificato nel capitolo "Collaudo e messa in servizio"

ATTENZIONE Secondo la più recente legislazione europea, la realizzazione di un'automazione deve rispettare le norme armonizzate previste dalla Direttiva Macchine in vigore, che consentono di dichiarare la presunta conformità dell'automazione. In considerazione di ciò, tutte le operazioni di allacciamento alla rete elettrica, di collaudo, di messa in servizio e di manutenzione del prodotto devono essere effettuate esclusivamente da un tecnico qualificato e competente!

- Prima di procedere con l'installazione del prodotto, verificare che tutto il materiale da utilizzare sia in ottimo stato ed adeguato all'uso
- Il prodotto non è destinato a essere usato da persone (bambini compresi) le cui capacità fisiche, sensoriali o mentali siano ridotte, oppure con mancanza di esperienza o di conoscenza
- I bambini non devono giocare con l'apparecchio
- Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando del prodotto. Tenere i telecomandi lontano dai bambini

ATTENZIONE Al fine di evitare ogni pericolo dovuto al riarmo accidentale del dispositivo termico di interruzione, questo apparecchio non deve essere alimentato con un dispositivo di manovra esterno, quale un temporizzatore, oppure essere connesso a un circuito che viene regolarmente alimentato o disalimentato dal servizio

- Nella rete di alimentazione dell'impianto prevedere un dispositivo di disconnessione (non in dotazione) con una distanza di apertura dei contatti che consenta la disconnessione completa nelle condizioni dettate dalla categoria di sovratensione III
- Durante l'installazione maneggiare con cura il prodotto evitando schiacciamenti, urti, cadute o contatto con liquidi di qualsiasi natura. Non mettere il prodotto vicino a fonti di calore, né esporlo a fiamme libere. Tutte queste azioni possono danneggiarlo ed essere causa di malfunzionamenti o situazioni di pericolo. Se questo accade, sospendere immediatamente l'installazione e rivolgersi al Servizio Assistenza
- Il produttore non si assume alcuna responsabilità per danni patrimoniali, a cose o a persone derivanti dalla non osservanza delle istruzioni di montaggio. In questi casi è esclusa la garanzia per difetti materiali
- Il livello di pressione acustica dell'emissione ponderata A è inferiore a 70 dB(A)
- La pulizia e la manutenzione destinata ad essere effettuata dall'utilizzatore non deve essere effettuata da bambini senza sorveglianza
- Prima degli interventi sull'impianto (manutenzione, pulizia), disconnettere sempre il prodotto dalla rete di alimentazione
- Verificare frequentemente l'impianto, in particolare controllare i cavi, le molle e i supporti per rilevare eventuali sbilanciamenti e segni di usura o danni. Non usare se è necessaria una riparazione o una regolazione, poiché un guasto all'installazione o un bilanciamento dell'automazione non corretto possono provocare lesioni
- Il materiale dell'imballo del prodotto deve essere smaltito nel pieno rispetto della normativa locale
- Tra le parti azionate e gli oggetti fissi deve essere rispettata una distanza di almeno 0,4 m
- La scritta sui motori tubolari può essere coperta dopo il montaggio
- Se il cavo è danneggiato l'apparecchio deve essere rottamato. Il cavo di alimentazione non può essere sostituito
- Fare attenzione alla tapparella in movimento e mantenersi lontano sino a che la tapparella non sia completamente abbassata
- Fare attenzione quando si aziona il dispositivo di rilascio manuale in quanto una tapparella alzata può cadere rapidamente se le molle sono deboli o rotte
- Non azionare la tenda per esterno quando nelle vicinanze si stanno effettuando operazioni di manutenzione, quali la pulitura delle finestre
- Scollegare la tenda per esterno dall'alimentazione quando nelle vicinanze si stanno effettuando operazioni di manutenzione, quali la pulitura delle finestre. Avvertenza per "tenda con comando automatico"

AVVERTENZE INSTALLAZIONE

- Prima di installare il motore di movimentazione, bisogna togliere ogni cavo inutile e mettere fuori servizio ogni apparecchiatura che non sia necessaria per il funzionamento motorizzato
- Installare l'organo di manovra per il rilascio manuale ad un'altezza inferiore a 1,8 m
  NOTA: se removibile, l'organo di manovra dovrebbe essere tenuto nelle immediate vicinanze della porta
- Assicurarsi che gli elementi di comando siano tenuti lontani dagli organi in movimento consentendone comunque una visione diretta.
  A meno che non si utilizzi un selettore, gli elementi di comando vanno installati ad un'altezza minima di 1,5 m e non devono essere accessibili
- I dispositivi di comando fissi devono essere installati in modo che siano visibili
- Per motori di movimentazione che consentono accesso a parti in movimento non protette dopo che sono state installate, tali parti devono essere installate a un'altezza superiore a 2,5 m al di sopra del pavimento o al di sopra di un altro livello che possa consentirne l'accesso

Manuale completo

Nota alla consultazione del manuale – Alcune figure citate nel testo sono riportate alla fine del manuale.

IT

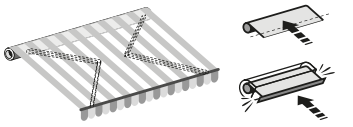
2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO E DESTINAZIONE D'USO

Era Fit MHT è una famiglia di motori tubolari destinati esclusivamente all'automatizzazione di varie tipologie di tende da sole (vedere la **fig. 5**). **È vietato qualsiasi altro uso! Il produttore non risponde dei danni derivanti da un uso improprio del prodotto, rispetto a quanto descritto in questo manuale.**

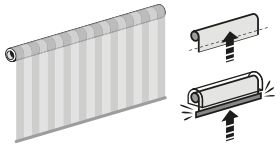
Caratteristiche funzionali del prodotto: • è alimentato dalla rete elettrica; • si installa all'interno del rullo avvolgitore; la faccia che sporge si fissa all'interno del cassonetto con delle viti o delle apposite staffe di supporto (non presenti nella confezione); • integra un ricevitore radio e una centrale di comando con tecnologia ad encoder che garantisce il controllo elettronico del movimento e la precisione dei finecorsa; • è compatibile con tutta l'elettronica di comando di Nice (trasmettitori e sensori climatici) che adotta il sistema radio NRC; • può essere comandato via radio utilizzando vari accessori opzionali, non presenti nella confezione (vedere la **fig. 3**); • può essere programmato via radio, con un trasmettitore portatile o attraverso i programmatori palmari di Nice (accessori non presenti nella confezione); • può muovere la tenda in salita o in discesa e può fermarla nel finecorsa alto, nel finecorsa basso e in varie posizioni intermedie; • è dotato di un sistema di protezione termica che, in caso di surriscaldamento dovuto a un utilizzo dell'automazione oltre i limiti previsti, interrompe automaticamente l'alimentazione elettrica e la ripristina appena la temperatura rientra nella norma; • è disponibile in varie versioni, ciascuna con una determinata coppia motore (potenza).

5

Tenda orizzontale con bracci snodati; con e senza cassonetto



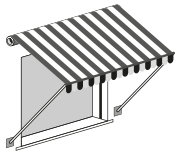
Tenda verticale a rullo; con e senza cassonetto



Tenda a capanno; con e senza blocchi meccanici



Tenda a bracci retti



2.1 - Utilizzo della manovra di soccorso (e il successivo riallineamento automatico)

I motori tubolari **Era Fit MHT** dispongono di manovra di soccorso. La manovra di soccorso è un meccanismo che permette di muovere la tenda manualmente, ad esempio quando manca l'energia elettrica. Si utilizza attraverso l'astina collocata nella testa del motore, ruotandola in un senso oppure nell'altro.
Quando viene usata la manovra di soccorso, oppure se il motore rimane senza energia elettrica oltre 24 ore, la centrale di comando del motore perde il valore della posizione attuale della tenda. In questa situazione è prevista una fase di riallineamento automatico, alla ricezione di un comando il motore potrà assumere due comportamenti diversi a seconda del comando inviato.
– comando di salita: Il motore farà salire la tenda fino a quando il cassonetto si chiuderà in battuta.
– comando di discesa: Il motore farà scendere la tenda per 3 secondi, poi invertirà la marcia chiudendo la tenda in battuta contro il cassonetto.

Nota – La chiusura del cassonetto avverrà con il livello di RDC (riduzione della coppia di trazione) selezionato precedentemente.

3 INSTALLAZIONE DEL MOTORE E DEGLI ACCESSORI

3.1 - Verifiche preliminari all'installazione e limiti d'impiego

- Verificare l'integrità del prodotto subito dopo averlo sballato.
- Il presente prodotto è disponibile in varie versioni, ognuna con una coppia motore specifica. Ogni versione è progettata per movimentare tende con determinate dimensioni e peso; pertanto, prima dell'installazione, accertarsi che i parametri di coppia motore, velocità di rotazione e tempo di funzionamento del presente prodotto siano idonei ad automatizzare la vostra tenda (fare riferimento alla "Guida alla scelta" presente nel catalogo dei prodotti Nice – www.niceforyou.com). In particolare, **non installare il prodotto se la sua coppia motore è maggiore di quella necessaria a muovere la vostra tenda.**
- Verificare il diametro del rullo avvolgitore. Questo deve essere scelto in base alla coppia del motore, nel modo seguente:
  – per i motori con taglia "**M**" (Ø = 45 mm) e coppia fino a 35 Nm (compresa), il diametro interno minimo del rullo avvolgitore deve essere di 52 mm;
  – per i motori con taglia "**M**" (Ø = 45 mm) e coppia maggiore di 35 Nm, il diametro interno minimo del rullo avvolgitore deve essere di 60 mm.
- Prima di automatizzare una tenda, verificare che davanti a questa ci sia spazio libero, sufficiente alla sua apertura totale prevista.
- Per l'installazione del motore all'esterno è necessario garantire a quest'ultimo un'adeguata protezione dagli agenti atmosferici.
- Il cavo di alimentazione del motore è in PVC ed è adatto all'uso in ambienti interni. Per l'uso in altri ambienti proteggere il cavo per tutta la sua lunghezza, inserendolo in un condotto specifico per la protezione dei cavi elettrici.

Ulteriori limiti d'impiego sono contenuti nei capitoli 1, 2 e nelle "Caratteristiche tecniche".

3.2 - Assemblaggio e installazione del motore tubolare

ATTENZIONE! - Prima di procedere leggere attentamente le avvertenze riportate nei paragrafi 1.1 e 3.1. L'installazione non corretta può causare gravi ferite.

Per assemblare e installare il motore fare riferimento alla **fig. 4**. Inoltre consultare il catalogo dei prodotti Nice o il sito www.niceforyou.com per scegliere la corona del finecorsa (**fig. 4-a**), la ruota di trascinamento (**fig. 4-b**) e la staffa di fissaggio del motore (**fig. 4-f**). **ATTENZIONE!** - Non applicare viti sul rullo avvolgitore, nel tratto attraversato internamente dal motore. Queste viti potrebbero danneggiare il motore.

3.3 - Installazione degli accessori

Dopo aver installato il motore occorre installare anche gli accessori, se questi sono previsti. Per identificare quelli compatibili e scegliere i modelli desiderati fare riferimento al catalogo dei prodotti Nice, presente anche nel sito www.niceforyou.com. La **fig. 3** mostra la tipologia degli accessori compatibili e il loro collegamento al motore (tutti questi sono opzionali e non presenti nella confezione).

4 COLLEGAMENTI ELETTRICI E PRIMA ACCENSIONE

I collegamenti elettrici devono essere effettuati solo dopo aver installato il motore e gli accessori compatibili previsti.
Il cavo elettrico del motore è formato dai seguenti cavi interni (**fig. 3**):

Cavo	Colore	Collegamento	
1	**Marrone**	Fase di alimentazione	ac ~
2	**Blu**	Neutro	
3	**Giallo-verde**	Terra	

4.1 - Collegamento del motore alla rete elettrica

Utilizzare i cavi 1, 2, 3 (**fig. 3**) per collegare il motore alla rete elettrica, rispettando le seguenti **avvertenze**:
– un collegamento errato può provocare guasti o situazioni di pericolo;
– rispettare scrupolosamente i collegamenti indicati in questo manuale;
– nella rete di alimentazione del motore è necessario installare un dispositivo di disconnessione dalla rete, che abbia una distanza di apertura dei contatti tale da consentire la disconnessione completa nelle condizioni della categoria di sovratensione III, conformemente alle regole di installazione (il dispositivo di sconnessione non è fornito con il prodotto).

4.2 - Collegamento degli accessori al motore: solo accessori che si connettono via radio

(trasmettitori portatili e qualche modello di sensore climatico)

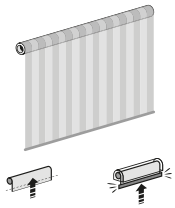
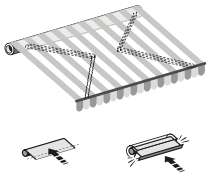
Memorizzare questi accessori nel motore durante le fasi della Programmazione, facendo riferimento alle procedure riportate in questo manuale e a quelle riportate nei manuali dei dispositivi.

5 PROGRAMMAZIONI E REGOLAZIONI

5.1 - Trasmettitore da utilizzare per le procedure di programmazione

- **Le procedure di programmazione possono essere eseguite esclusivamente con un trasmettitore Nice dotato almeno dei tasti ▲, ■, ▼.**
- Le procedure di programmazione devono essere eseguite esclusivamente con un trasmettitore memorizzato in "Modo I" (paragrafo 5.5 o 5.9.1).
- Se il trasmettitore utilizzato per la programmazione comanda più gruppi di automazioni, durante una procedura, prima di inviare un comando è necessario selezionare il "gruppo" al quale appartiene l'automazione che si sta programmando.

Tabella A

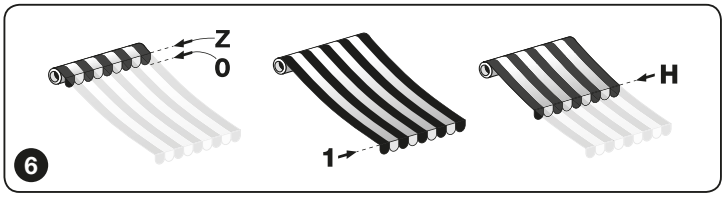
Tipologie delle applicazioni ed esigenze operative			Programmazioni consigliate
Tenda verticale, a rullo 	**Programmazione Finecorsa:**	• con arresto automatico nella posizione di finecorsa alto "0" (con cassonetto)	Programmazione in modo semiautomatico (paragrafo 5.7)
		• senza vincoli meccanici di contenimento nel finecorsa alto "0"	Programmazione in modo manuale (paragrafo 5.6)
	Funzioni disponibili ...	... se è necessario ridurre la forza d'impatto in chiusura	Regolazione della forza di trazione del motore (funzione "RDC" – paragrafo 5.11)
Tenda a braccia 	**Programmazione Finecorsa:**	• con arresto automatico nella posizione di finecorsa alto "0" (con cassonetto)	Programmazione in modo semiautomatico (paragrafo 5.7)
		• senza vincoli meccanici di contenimento (barra quadra o similare)	Programmazione in modo manuale (paragrafo 5.6)
	Funzioni disponibili ...	... per tendere il telo: funzione "FRT"	Programmazione della funzione "FRT" (paragrafo 5.12)
		... se è necessario ridurre la forza d'impatto in chiusura	Regolazione della forza di trazione del motore (funzione "RDC" – paragrafo 5.11)

IT

5.2 - Posizioni nelle quali la tenda si ferma automaticamente

Il sistema elettronico che controlla in ogni istante il movimento della tenda, è in grado di fermare autonomamente il movimento quando la tenda raggiunge una determinata posizione programmata dall'installatore. Le posizioni programmabili sono (**fig. 6**):

– posizione "0" = finecorsa alto: tenda totalmente arrotolata;
– posizione "1" = finecorsa basso: tenda totalmente srotolata;
– posizione "H" = posizione intermedia: tenda parzialmente aperta;
– posizione "Z" = è il punto nel quale la tenda impatta contro la sua struttura al termine della chiusura totale, quando non è memorizzato nessun finecorsa.



Quando i finecorsa non sono ancora programmati, il movimento della tenda può avvenire solo con l'"uomo presente", cioè mantenendo premuto il tasto di comando per la durata desiderata della manovra; il movimento si ferma appena l'utente rilascia il tasto. Invece, dopo la programmazione dei finecorsa, basterà un semplice impulso sul tasto desiderato per far partire la tenda e il movimento terminerà autonomamente appena la tenda raggiunge la posizione prevista.

Per regolare le quote "**0**" e "**1**" sono disponibili varie procedure; la scelta di quella appropriata deve tener conto della struttura portante della vostra tenda (vedere il riepilogo nella **Tabella A**).

ATTENZIONE! – Se si desidera regolare di nuovo le quote di finecorsa già regolate precedentemente, considerare che:
– se si desidera regolarle con una procedura alternativa a quella usata in precedenza, è necessario cancellare PRIMA le quote con la procedura 5.13.
– se si desidera regolarle con la stessa procedura usata in precedenza, non è necessario cancellarle.

La programmazione dei finecorsa abbina contemporaneamente anche le due direzioni di rotazione del motore ai rispettivi tasti di salita (▲) e discesa (▼) del dispositivo di comando (inizialmente, quando i finecorsa non sono ancora programmati, l'abbinamento è casuale e può succedere che premendo il tasto ▲ la tenda si muova in discesa anziché in salita, e viceversa).

5.3 - Avvertenze generali

- La regolazione dei finecorsa deve essere fatta dopo aver installato il motore nella tenda e averlo collegato all'alimentazione.
- Nelle installazioni in cui sono presenti più motori e/o più ricevitori, prima di iniziare la programmazione è necessario togliere l'alimentazione elettrica ai motori e ai ricevitori che non si desidera programmare.
- Rispettare rigorosamente i limiti di tempo indicati nelle procedure: dal rilascio di un tasto si hanno 60 secondi per premere il tasto successivo previsto nella procedura, altrimenti, allo scadere del tempo il motore esegue 6 movimenti per comunicare l'annullamento della procedura in corso.
- Durante la programmazione il motore esegue un determinato numero di brevi movimenti, come "risposta" al comando inviato dall'installatore. È importante contare il numero di questi movimenti e non considerare la direzione nella quale vengono eseguiti.
- Ogni volta che il motore viene alimentato, se nella sua memoria non sono presenti almeno un trasmettitore e le quote dei finecorsa, vengono eseguiti 2 movimenti.

5.4 - Panoramica sui trasmettitori

5.4.1 - Trasmettitori compatibili

Consultare il catalogo dei prodotti Nice oppure il sito www.niceforyou.com per conoscere i dispositivi di comando Nice compatibili con il ricevitore radio integrato nel motore.

5.4.2 - Gerarchia nella memorizzazione dei trasmettitori

In generale un trasmettitore può essere memorizzato come PRIMO trasmettiore oppure come SECONDO trasmettitore (o terzo, quarto, ecc.).

A - Primo trasmettitore
Un trasmettitore può essere memorizzato come primo trasmettitore soltanto se nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore. Per questa memorizzazione eseguire la procedura 5.5 (questa memorizza il trasmettitore in "Modo I").

B - Secondo (o terzo, quarto, ecc.) dispositivo trasmittente
Un trasmettitore portatile (o un sensore climatico radio) può essere memorizzato come secondo (o terzo, quarto, ecc.) dispositivo trasmittente soltanto se nel motore è già memorizzato il Primo Trasmettitore. Per questa memorizzazione eseguire una delle procedure riportate nel paragrafo 5.9.

5.4.3 - Due modalità per memorizzare i tasti di un trasmettitore

Per memorizzare i tasti di un trasmettitore possono essere utilizzate due modalità, alternative tra loro, denominate: "Modo I" e "Modo II".

- "**MODO I**" – Questa modalità trasferisce automaticamente, tutti insieme, i vari comandi disponibili nel motore, nei vari tasti disponibili sul trasmettitore, senza dare la possibilità all'installatore di modificare l'abbinamento tra comandi e tasti. Al termine della procedura ogni tasto risulterà abbinato a un determinato comando, secondo il seguente schema:
  - tasto ▲ (oppure tasto **1**): sarà abbinato al comando di **Salita**
  - tasto ■ (oppure al tasto **2**): sarà abbinato al comando di **Stop**
  - tasto ▼ (oppure al tasto **3**): sarà abbinato al comando di **Discesa**

  (se sul trasmettitore è presente un quarto tasto.....)
  - tasto **4**: sarà abbinato al comando di **Stop**

Nota – Se i tasti del vostro trasmettitore sono privi di simboli e numeri, fare riferimento alla **fig. 2** per identificarli.

- "**MODO II**" – Questa modalità permette di abbinare manualmente uno dei comandi disponibili nel motore, con uno dei tasti del trasmettitore, dando la possibilità all'installatore di scegliere il comando e il tasto desiderato. Al termine della procedura, per memorizzare un altro tasto con un altro comando desiderato, occorrerà ripetere di nuovo la procedura.
  Attenzione! – Ogni automazione ha una propria lista di comandi memorizzabili in Modo II; nel caso del presente motore la lista dei comandi disponibili è riportata nella procedura 5.9.2.

5.4.4 - Numero di trasmettitori memorizzabili

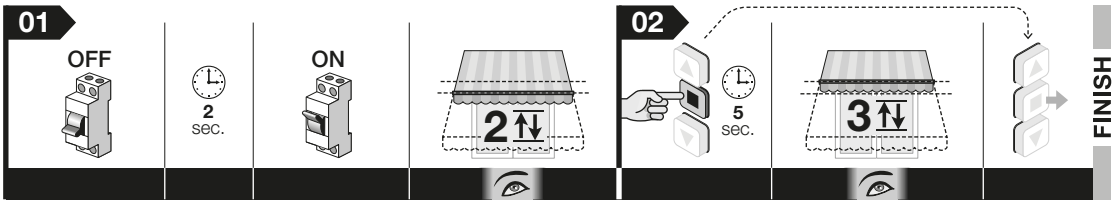
Si possono memorizzare 30 trasmettitori (compresi eventuali sensori climatici radio), se questi vengono memorizzati tutti in "Modo I", oppure si possono memorizzare 30 singoli comandi (tasti), se questi vengono memorizzati tutti in "Modo II". Le due modalità possono convivere fino al limite massimo di 30 unità memorizzate.

IT

5.5 - Memorizzazione del PRIMO trasmettitore

Avvertenza – Ogni volta che il motore viene alimentato, se nella sua memoria non sono presenti almeno un trasmettitore e le quote dei finecorsa, vengono eseguiti 2 movimenti.

01. Togliere l'alimentazione elettrica al motore; attendere 2 secondi e dare di nuovo l'alimentazione: il motore esegue 2 movimenti e rimane in attesa senza limiti di tempo.
02. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



Nota – Dopo la memorizzazione la direzione di Salita e di Discesa della tenda non è ancora associata ai rispettivi tasti ▲ e ▼ del trasmettitore. Questo abbinamento avverrà automaticamente, durante la regolazione dei finecorsa "**0**" e "**1**"; inoltre la tenda si muoverà a "uomo presente" fino a quando verranno regolati i finecorsa.

5.6 - Regolazione manuale delle quote del finecorsa Alto ("Z", "0") e Basso ("1")

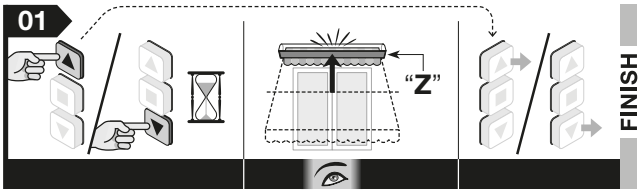
Avvertenze • Queste procedure sono destinate alle tende che hanno il cassonetto in prossimità del rullo avvolgitore. **Per tende senza cassonetto:** prima di eseguire queste procedure è necessario verificare la resistenza del telo durante l'impatto dei bracci della tenda contro il rullo avvolgitore, al termine della **chiusura totale (punto "Z").** • La procedura 5.6.2 (o 5.6.3) sovrascrive le nuove quote su eventuali quote regolate in precedenza con questa stessa procedura. • Ogni volta che il motore viene alimentato, se nella sua memoria non sono presenti almeno un trasmettitore e le quote dei finecorsa, vengono eseguiti 2 movimenti.

5.6.1 - Apprendimento della quota "Z"

La quota "Z" è il punto nel quale la tenda impatta contro la sua struttura al termine della chiusura totale, quando non è memorizzato nessun finecorsa. La struttura può essere il cassonetto (consigliato) oppure la tenda avvolta sul rullo avvolgitore (sconsigliato).

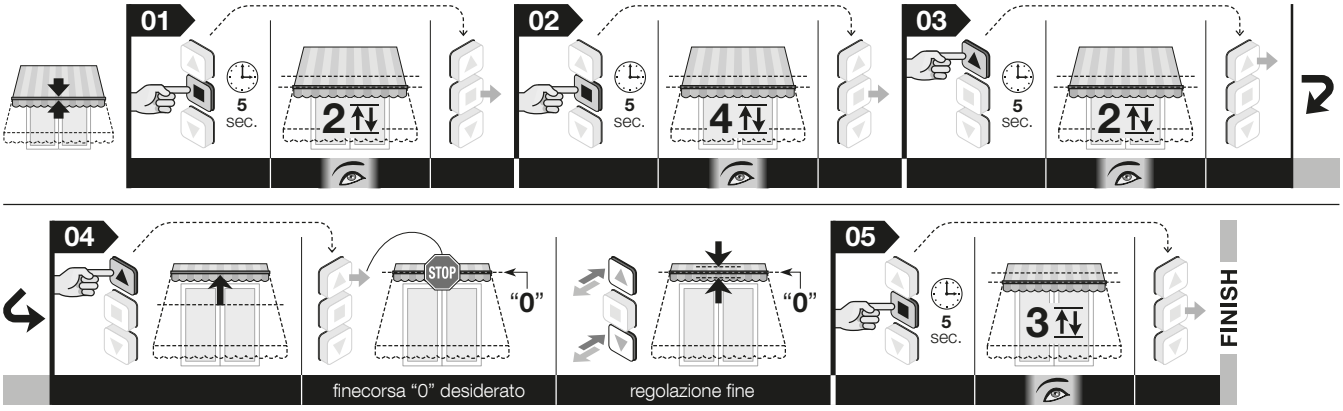
ATTENZIONE! – Questa procedura è abbinata alle procedure 5.6.2 e 5.6.3. Quindi deve essere eseguita PRIMA DI MEMORIZZARE UN FINECORSA ("0" o "1"), E SOLTANTO SE IL MOTORE NON HA NESSUN FINECORSA MEMORIZZATO (ad esempio, quando il motore è ancora vergine o dopo la cancellazione di tutti i finecorsa).

01. Comandare una manovra di **Salita**, mantenendo premuto il tasto ▲ (o ▼) e attendere che la tenda venga fermata automaticamente dall'impatto contro la struttura (= punto "Z"). Alla fine rilasciare il tasto.



5.6.2 - Per regolare il finecorsa ALTO ("0")

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.
01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
02. Mantenere premuto di nuovo il tasto ■ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. Mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
04. **Regolazione della posizione**: mantenere premuto il tasto ▲ (o ▼) fino a portare la tenda alla quota "0" desiderata. **Nota** – per regolare in modo preciso la quota, dare vari impulsi sui tasti ▲ e ▼ (ad ogni impulso la tenda si muove di pochi millimetri).
05. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto. **ATTENZIONE! – Se il motore esegue 6 movimenti, è necessario eseguire la procedura 5.6.1. Alla fine, ripetere la procedura 5.6.2.**

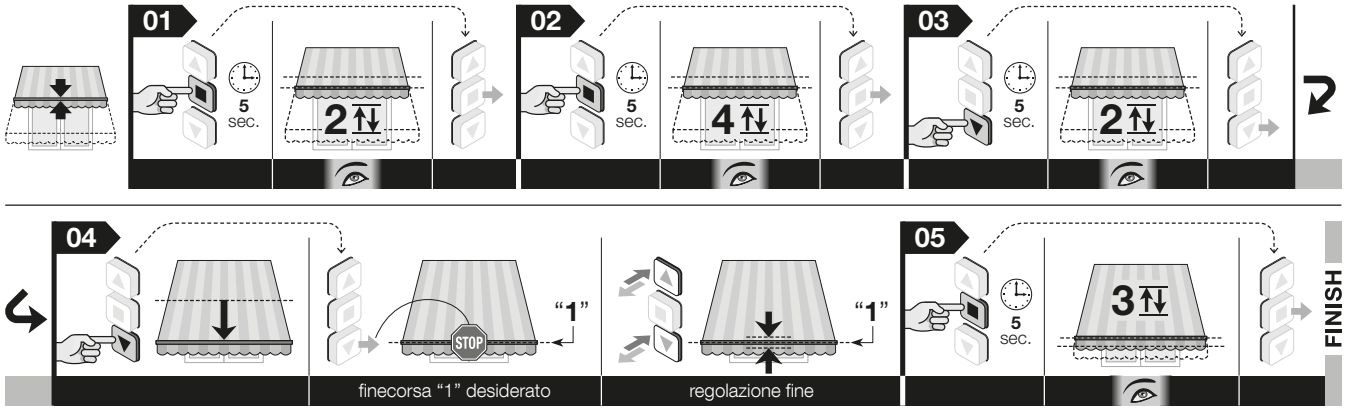


Nota – Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi, che il motore esegua 6 movimenti.

5.6.3 - Per regolare il finecorsa BASSO ("1")

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.
01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.

02. Mantenere premuto di nuovo il tasto ■ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. Mantenere premuto il tasto ▼ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
04. **Regolazione della posizione**: mantenere premuto il tasto ▼ (o ▲) fino a portare la tenda alla quota "1" desiderata. **Nota** – per regolare in modo preciso la quota, dare vari impulsi sui tasti ▲ e ▼ (ad ogni impulso la tenda si muove di pochi millimetri).
05. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto. **ATTENZIONE! – Se il motore esegue 6 movimenti, è necessario eseguire la procedura 5.6.1. Alla fine, ripetere la procedura 5.6.3.**



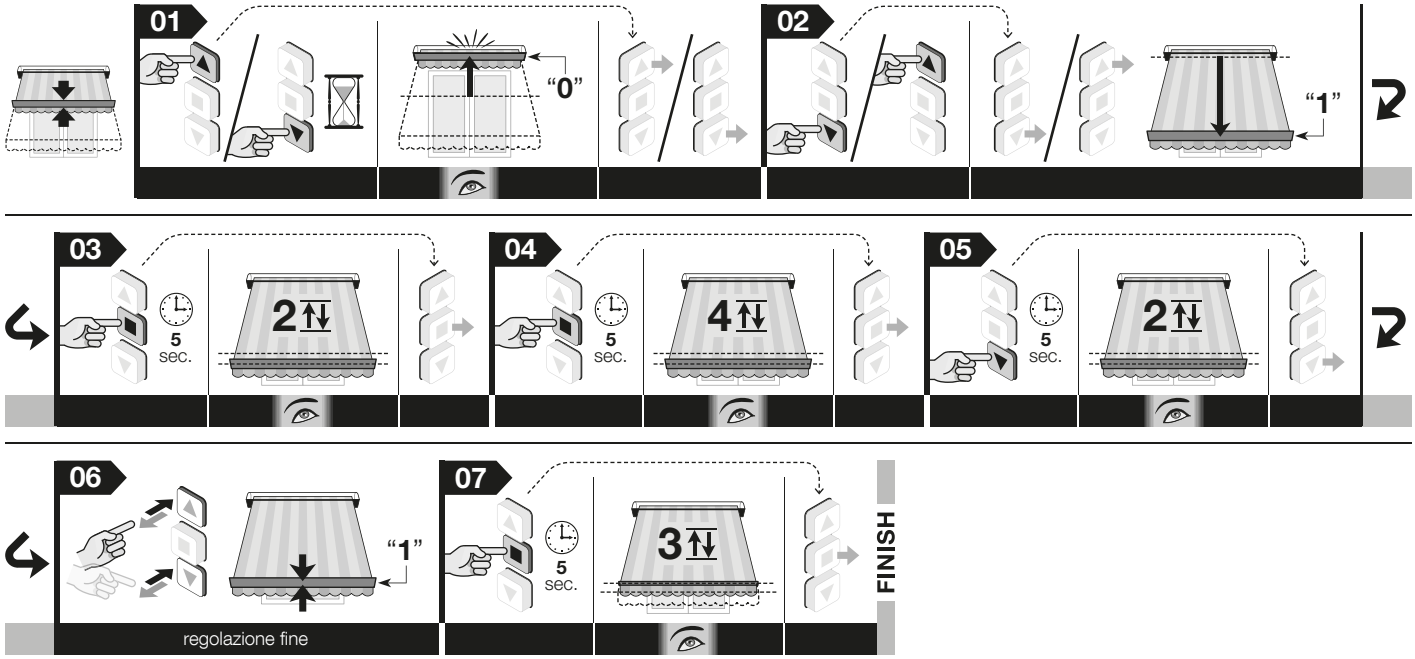
Note • Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti. • Dopo le regolazioni, il tasto ▲ comanderà la manovra di Salita e il tasto ▼ comanderà la manovra di Discesa. La tenda si muoverà all'interno dei limiti costituiti dalle due quote di finecorsa.

5.7 - <u>Programmazione semiautomatica</u> dei finecorsa

ATTENZIONE! – Questa programmazione è destinata alle tende da sole che hanno il cassonetto, quindi con battuta nel finecorsa Alto "0". La stessa procedura è applicabile anche quando la battuta è nel finecorsa Basso "1".

Avvertenze • Il primo finecorsa da regolare deve essere tassativamente quello con la battuta contro la struttura: la procedura che segue è un esempio di programmazione per una tenda con cassonetto. • Questa procedura sovrascrive le nuove quote su eventuali quote regolate in precedenza <u>con questa stessa procedura</u>. • Memorizzando i finecorsa con questa procedura le due quote vengono controllate e aggiornate costantemente dalla funzione "auto-aggiornamento dei finecorsa" (leggere il paragrafo 7.2). • Ogni volta che il motore viene alimentato, se nella sua memoria non sono presenti almeno un trasmettitore e le quote dei finecorsa, vengono eseguiti 2 movimenti.

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.
01. Comandare una manovra di salita, mantenendo premuto il tasto ▲ (o ▼) e attendere che la tenda venga fermata automaticamente dall'impatto contro la struttura (= finecorsa alto "0"). Alla fine rilasciare il tasto.
02. Comandare una manovra di **discesa**, mantenendo premuto il tasto ▼ (o ▲) e rilasciare il tasto quando la tenda si trova adiacente al finecorsa basso "1" desiderato.
03. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
04. Mantenere premuto di nuovo il tasto ■ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
05. Mantenere premuto il tasto ▼ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
06. **Regolazione fine della posizione**: dare vari impulsi sui tasti ▼ e ▲ fino a portare la tenda alla quota "1" desiderata (ad ogni impulso la tenda si muove di pochi millimetri).
07. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



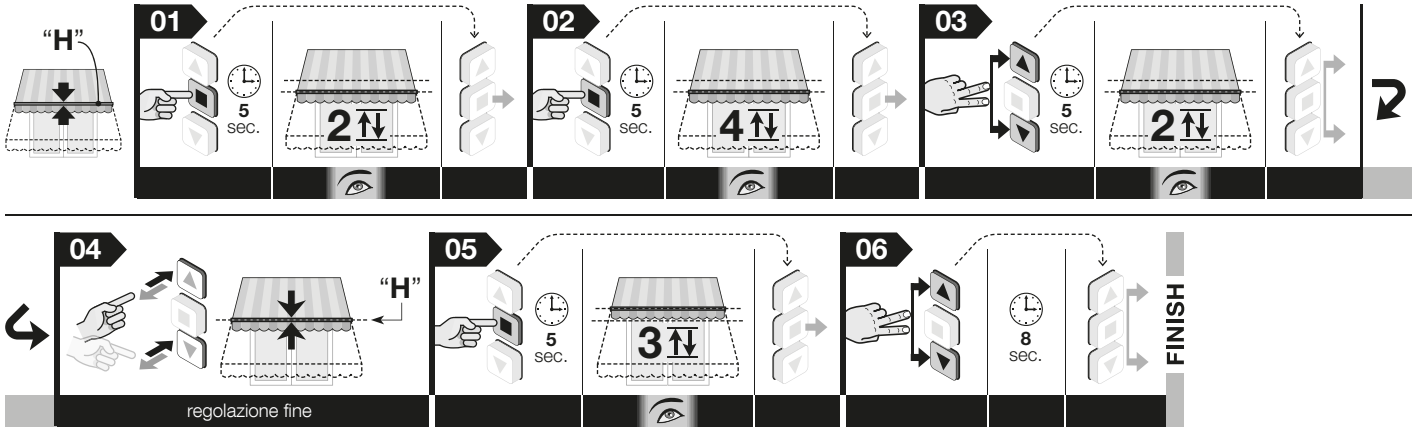
Note • Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti. • Dopo questa programmazione, il tasto ▲ comanderà la manovra di Salita e il tasto ▼ comanderà la manovra di Discesa. Durante la Salita la tenda verrà fermata dall'impatto contro i blocchi meccanici della struttura (= finecorsa alto "0"), mentre nella Discesa la tenda si fermerà nel finecorsa basso ("1") stabilito dall'installatore.

5.8 - Regolazione della quota (“H”) per l’apertura/chiusura parziale

Il motore ha la possibilità di gestire fino a 30 aperture/chiusure parziali chiamate ciascuna “quota H”. Queste quote possono essere regolate soltanto dopo aver regolato i finecorsa “0” e “1”. La seguente procedura consente di regolare una quota “H” per volta.

Avvertenza – Se si desidera modificare la posizione di una quota “H” già memorizzata, ripetere la presente procedura premendo al punto 06 il tasto al quale è associata la quota.

Prima di iniziare la procedura portare la tenda alla quota “H” che si desidera memorizzare.
01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
02. Mantenere premuto di nuovo il tasto ■ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. Mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
04. **Regolazione fine della posizione**: dare vari impulsi sui tasti ▲ e ▼ fino a portare la tenda alla quota parziale desiderata (ad ogni impulso la tenda si muove di pochi millimetri).
05. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
06. • **Per memorizzare la PRIMA quota “H”**: sul trasmettitore che si sta utilizzando per questa procedura mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
• **Per memorizzare la SUCCESSIVA quota “H”**: su un nuovo trasmettitore non memorizzato mantenere premuto il tasto desiderato e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



Nota – Durante l’esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

5.9 - Memorizzazione di un SECONDO (terzo, quarto, ecc.) trasmettitore

Per eseguire le procedure è necessario avere a disposizione un trasmettitore già memorizzato (“vecchio”).

5.9.1 - Memorizzazione di un secondo trasmettitore in “Modo I”

Attenzione! – La procedura memorizza il nuovo trasmettitore in “Modo I”, indipendentemente dal Modo in cui è memorizzato il vecchio trasmettitore.

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.
01. (sul nuovo trasmettitore) Mantenere premuto il tasto ■ per 8 secondi e poi rilasciarlo (in questo caso il motore non esegue nessun movimento).
02. (sul vecchio trasmettitore) Dare 3 impulsi sul tasto ■, purché questo sia memorizzato.
03. (sul nuovo trasmettitore) Dare 1 impulso sul tasto ■. Dopo un attimo il motore esegue 3 movimenti per confermare la memorizzazione. **Attenzione!** – Se il motore esegue 6 movimenti significa che la sua memoria è piena.



Nota – Durante l’esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

5.9.2 - Memorizzazione di un secondo trasmettitore in “Modo II”

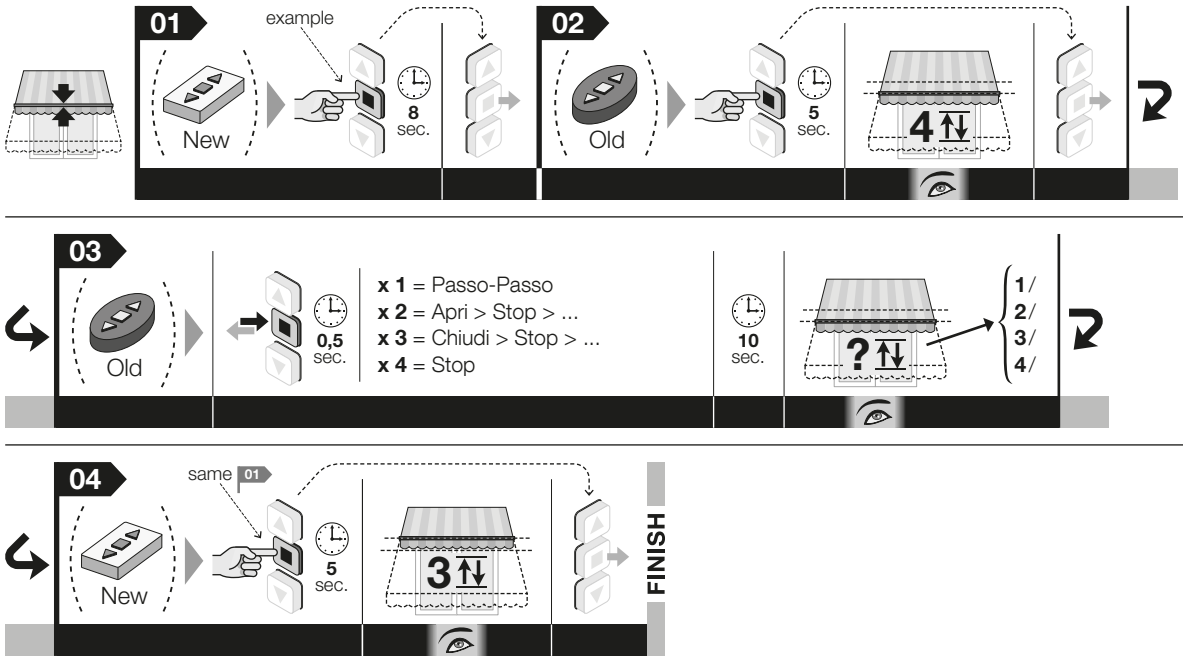
Attenzione! – La procedura memorizza un tasto del nuovo trasmettitore in “Modo II”, indipendentemente dal Modo in cui è memorizzato il tasto che si preme sul vecchio trasmettitore.

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.
01. (sul nuovo trasmettitore) Mantenere premuto per 8 secondi il tasto che si desidera memorizzare (esempio: tasto ■) e poi rilasciarlo (in questo caso il motore non esegue nessun movimento).
02. (sul vecchio trasmettitore) Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. (sul vecchio trasmettitore) Premere brevemente il tasto ■ un certo numero di volte, in base al comando che si desidera memorizzare:

1 impulso = comando Passo-Passo
2 impulsi = comando Apri > Stop > Apri > Stop > ...
3 impulsi = comando Chiudi > Stop > Chiudi > Stop > ...
4 impulsi = comando Stop

Dopo circa 10 secondi il motore esegue un numero di movimenti uguale al numero di impulsi dati con il trasmettitore.

04. (sul nuovo trasmettitore) Mantenere premuto lo stesso tasto premuto al punto 01 e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto. **Attenzione!** – Se il motore esegue 6 movimenti significa che la sua memoria è piena.



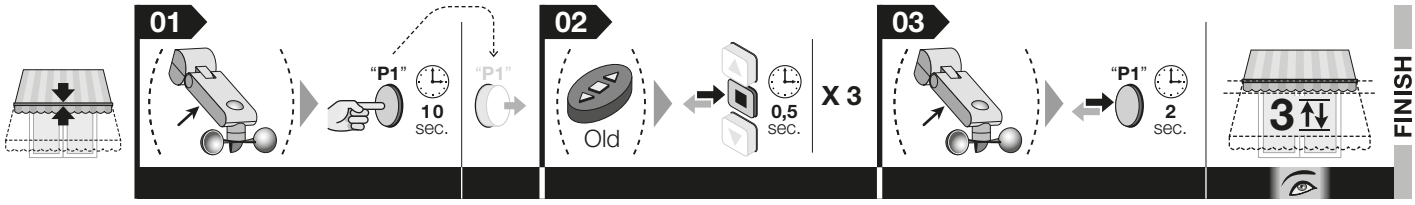
Nota – Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

5.10 - Memorizzazione di un sensore climatico collegato via radio

Per eseguire la procedura è necessario avere a disposizione un trasmettitore memorizzato in "Modo I" ("vecchio").

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.

01. (sul sensore climatico) Mantenere premuto il tasto giallo per 10 secondi e poi rilasciarlo (in questo caso il motore non esegue nessun movimento).
02. (sul vecchio trasmettitore) Dare 3 impulsi sul tasto ■, purché questo sia memorizzato.
03. (sul sensore climatico) Mantenere premuto il tasto giallo per 2 secondi: il motore esegue 3 movimenti per confermare la memorizzazione. **Attenzione!** – Se il motore esegue 6 movimenti significa che la sua memoria è piena.



Nota – Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

5.11 - Funzione “RDC”: regolazione della forza di trazione del motore in chiusura

Questa funzione permette di evitare che il telo resti in trazione eccessiva al termine della manovra di chiusura. Durante la fase finale di questa manovra la funzione riduce automaticamente la coppia di trazione del motore, in base al valore impostato in fabbrica o a quello regolato dall’installatore con la seguente procedura.

Attenzione! – Questa funzione è attiva di fabbrica, però non è applicabile se i finecorsa vengono programmati con la procedura manuale (paragrafo 5.6).

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.

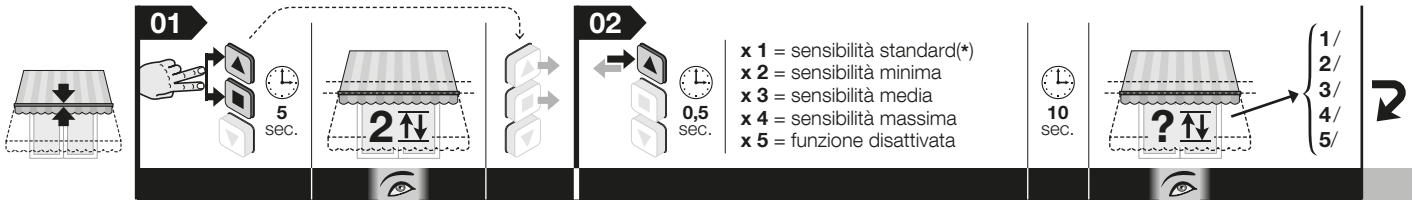
01. Mantenere premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▲ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.

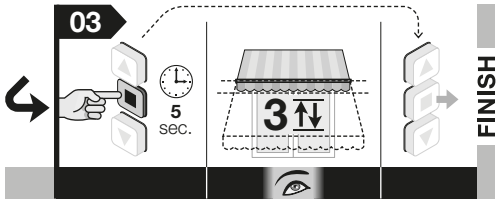
02. Premere brevemente il tasto ▲ un certo numero di volte, in base al livello che si desidera impostare per la sensibilità del motore:

1 impulso = livello 1, sensibilità standard (impostazione di fabbrica)(*)
2 impulsi = livello 2, sensibilità minima
3 impulsi = livello 3, sensibilità media
4 impulsi = livello 4, sensibilità massima
5 impulsi = livello 5, funzione disattivata

Dopo circa 10 secondi il motore esegue un numero di movimenti uguale al numero del livello scelto. **Nota** – Se ciò non avviene annullare la procedura. In questo modo la regolazione termina senza cambiare il livello impostato in fabbrica.

03. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.





Nota – Durante l’esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

5.12 - Funzione “FRT”: tensionamento automatico del telo in apertura per tende che non sono provviste di meccanismo per bloccare la tenda in apertura

Questa funzione è utile per eliminare gli antiestetici avvallamenti del telo che possono formarsi quando la tenda è aperta. Si attiva programmando una posizione “2” nei pressi del finecorsa “1”. La funzione può essere utilizzata esclusivamente nelle tende che NON hanno nessun meccanismo per bloccare il telo nella posizione di apertura. Quando la funzione è attiva, durante l’uso dell’automazione la tenda scende al finecorsa basso “1” e poi risale automaticamente fino alla posizione “2” (quella programmata con la seguente procedura), mettendo in tensione il telo. La funzione agisce anche quando viene comandata una manovra di apertura/chiusura parziale. In questi casi la tenda si ferma in corrispondenza della quota “H” programmata e poi risale automaticamente fino a quando il telo risulta teso.

Attenzione! • La funzione “FRT” può essere programmata esclusivamente dopo aver programmato le quote di finecorsa “0” e “1”. • La posizione “2” deve essere un punto compreso tra il finecorsa “1” e il finecorsa “0”.

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.

01. Dare un impulso sul tasto ▼ e attendere che il motore apra la tenda fino al finecorsa “1”.

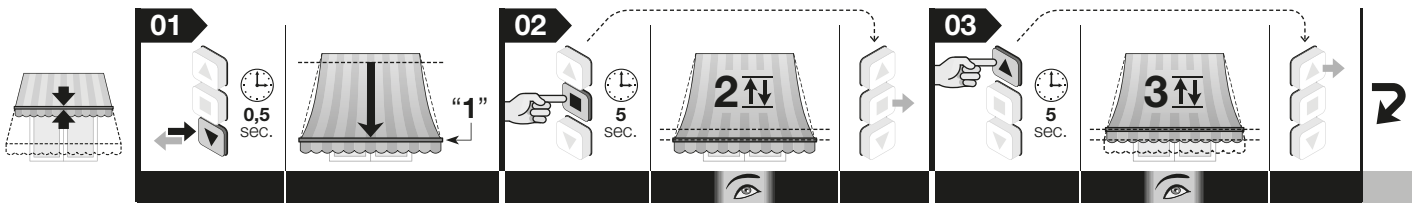
02. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.

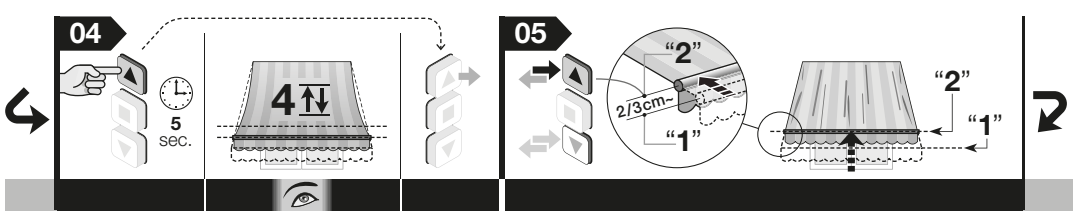
03. Mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.

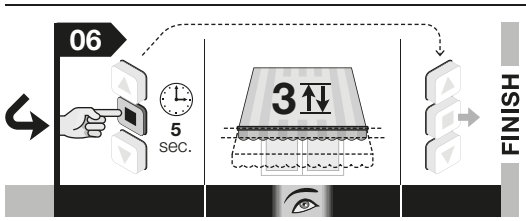
04. Mantenere premuto di nuovo il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.

05. A questo punto tendere il telo dando gli impulsi necessari sul tasto ▲ (ad ogni impulso la tenda si muove di pochi millimetri; se si mantiene premuto il tasto la tenda si muove a “uomo presente”. Per una regolazione fine, utilizzare anche il tasto ▼). **Nota** – la posizione con il telo teso è la posizione “2”.

06. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.







Nota – Durante l’esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

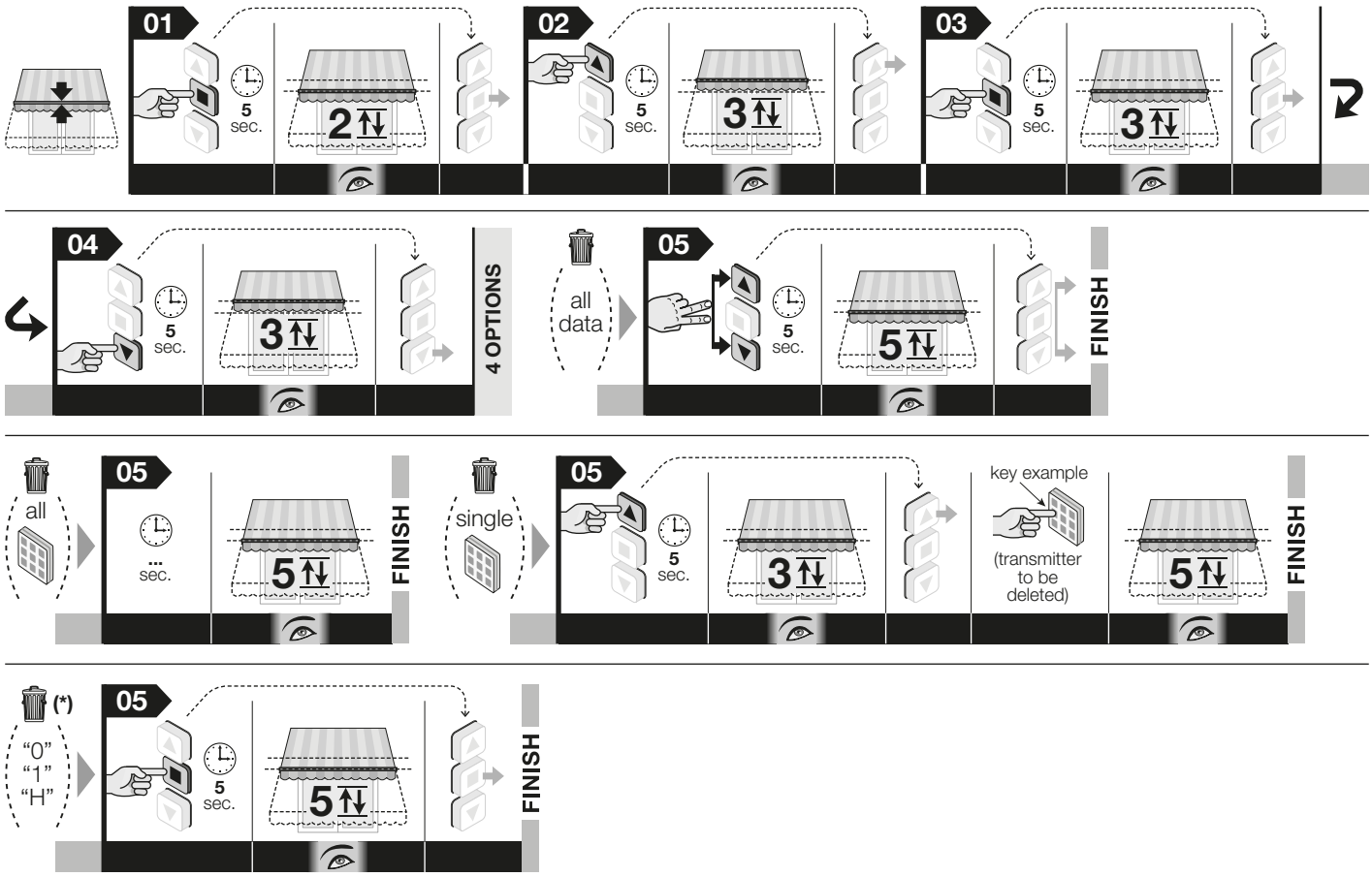
5.13 - Cancellazione totale o parziale della memoria

Questa procedura permette di scegliere al punto 05 i dati che si desidera cancellare.

5.13.1 - Procedura eseguita con un trasmettitore memorizzato in “Modo I”

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.

01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
02. Mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
04. Mantenere premuto il tasto ▼ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
05. • **Per cancellare tutta la memoria:** mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 5 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
• **Per cancellare tutti i trasmettitori memorizzati:** non premere nessun tasto e attendere che il motore esegua 5 movimenti.
• **Per cancellare un singolo trasmettitore memorizzato:** mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto. Infine premere il tasto del trasmettitore che si desidera cancellare: il motore esegue 5 movimenti.
• **Per cancellare solo le quote dei finecorsa (“0”, “1”, “2”, “S”) e le quote intermedie (“H”): ATTENZIONE! – Questa cancellazione deve essere eseguita solo quando si desidera regolare di nuovo le quote dei finecorsa, utilizzando una procedura diversa da quella utilizzata in precedenza.** Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 5 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.

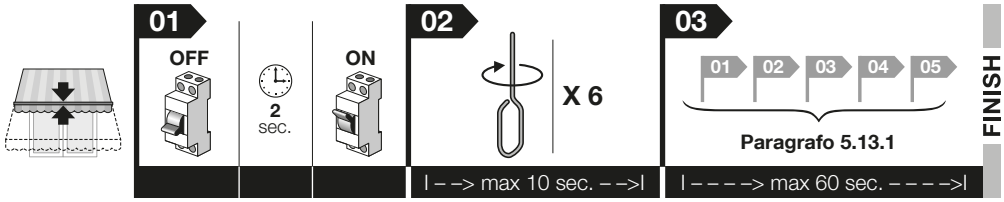


Nota – Durante l’esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

5.13.2 - Procedura eseguita con un trasmettitore non memorizzato

Per poter cancellare la memoria con un telecomando non memorizzato, è necessario eseguire la seguente procedura:

01. Spegnere l’alimentazione per almeno 2 secondi.
02. Ridare alimentazione ed entro 10 secondi ruotare la manovra di soccorso per almeno 6 giri.
03. A questo punto, entro 1 minuto, è possibile procedere alla cancellazione della memoria utilizzando la procedura del paragrafo 5.13.1 con un trasmettitore qualsiasi, anche se non è memorizzato.

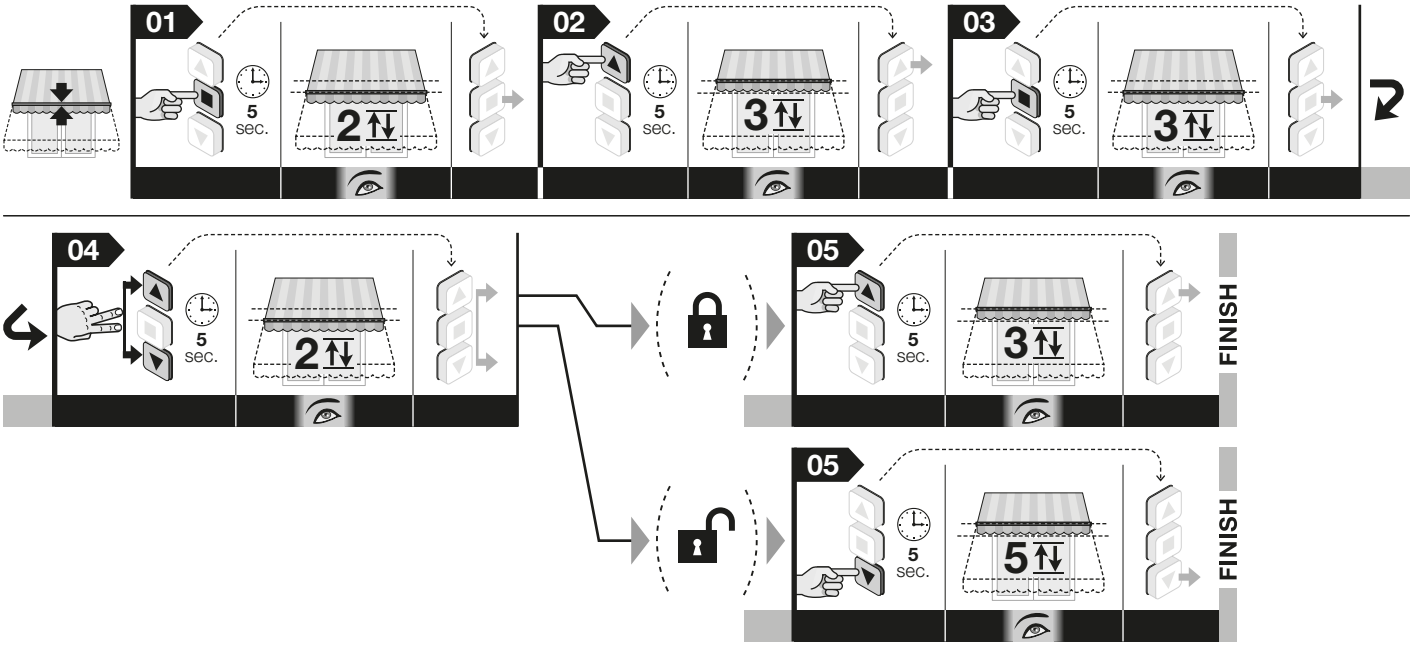


5.14 - Blocco o sblocco della memoria

Questa procedura permette di bloccare o sbloccare la memoria del motore per impedire la memorizzazione accidentale di altri trasmettitori non previsti nell'impianto.

Prima di iniziare la procedura portare la tenda a metà della sua corsa.

01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
02. Mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
04. Mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
05. • **Per bloccare la memoria:** mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
• **Per sbloccare la memoria:** mantenere premuto il tasto ▼ e attendere che il motore esegua 5 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



Nota – Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la programmazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

6 SENSORI CLIMATICI PER VENTO, SOLE, PIOGGIA

I sensori climatici della serie NEMO e VOLO permettono di muovere in modo automatico la tenda, in funzione delle condizioni climatiche presenti nell'ambiente.

Avvertenze:

- Per tutti i modelli della serie NEMO e i modelli Volo SR: le soglie di intervento "sole" e "vento" possono essere regolate esclusivamente nel sensore climatico. Fare riferimento al manuale istruzione del sensore.
- I sensori climatici non devono essere considerati dispositivi per aumentare lo stato di sicurezza della tenda in presenza della pioggia o del vento forte. Nice declina ogni responsabilità per danni materiali verificatisi a causa di eventi atmosferici non rilevati dai sensori.

6.1 - Definizioni e convenzioni

- **Comando manuale di "Sole On"** = abilita la ricezione, da parte del motore, dei comandi automatici trasmessi dal sensore "Sole", se presente nell'installazione. Nel periodo in cui la ricezione è abilitata l'utente può inviare i comandi manuali in qualsiasi momento: questi si sovrappongono al funzionamento automatico dell'automazione.
- **Comando manuale di "Sole Off"** = disabilita la ricezione, da parte del motore, dei comandi automatici trasmessi dal sensore "Sole", se presente nell'installazione. Nel periodo in cui la ricezione è disabilitata l'automazione funziona esclusivamente con i comandi manuali inviati dall'utente. I sensori "Vento" e "Pioggia" non possono essere disabilitati in quanto servono a proteggere l'automazione dall'azione del vento e della pioggia.
- **Intensità "Sopra-soglia" del sole/vento** = condizione in cui l'intensità del fenomeno atmosferico staziona nei valori al di sopra del valore impostato come soglia.
- **Intensità "Sotto-soglia" del sole/vento** = condizione in cui l'intensità del fenomeno atmosferico staziona nei valori da zero alla metà del valore impostato come soglia.
- **"Protezione vento"** = condizione nella quale il sistema inibisce tutti i comandi di apertura della tenda, a causa dell'intensità sopra-soglia del vento.
- **"Presenza pioggia"** = condizione nella quale il sistema avverte la presenza della pioggia, rispetto alla precedente condizione di "assenza pioggia".
- **"Comando manuale"** = comando di Salita, Discesa o Stop inviato dall'utente tramite un trasmettitore.

6.2 - Comportamento del motore in presenza dei sensori climatici

6.2.1 - Comportamento del motore in presenza del sensore "Sole" (fig. 7)

Quando l'intensità della luce solare si porta sopra-soglia, dopo 2 minuti dall'inizio di questa condizione il motore esegue in modo autonomo una manovra di discesa. Quando l'intensità della luce solare si porta sotto-soglia, dopo 15 minuti dall'inizio di questa condizione il motore esegue in modo autonomo una manovra di salita. **Nota** – Cali momentanei dell'intensità solare, di durata inferiore a 15 minuti, non vengono rilevati. I comandi manuali dell'utilizzatore restano sempre attivi e si sommano a quelli generati automaticamente dal sistema.

6.2.2 - Comportamento del motore in presenza del sensore "Pioggia" (fig. 8)

Il sensore pioggia riconosce due stati: "assenza di pioggia" e "presenza di pioggia". Quando il motore riceve l'informazione "presenza di pioggia", attiva il comando programmato nello stesso motore per questo stato (ad esempio, chiusura della tenda). Il sensore pioggia si disattiva dopo che questo ha verificato l'assenza di pioggia per almeno 15 minuti.
I comandi manuali dell'utilizzatore restano sempre attivi e si sommano a quelli generati automaticamente dal sistema. Quindi, nel caso venga inviato un comando manuale contrario al comando automatico precedente, il sistema effettua la manovra e avvia, nello stesso istante, un timer di 15 minuti che rigenera il comando automatico programmato allo scadere di questo tempo (per esempio, la chiusura della tenda).

Esempio:

1. La tenda è aperta.
2. Inizia a piovere...
3. La tenda viene chiusa automaticamente dal sistema.
4. Dopo qualche minuto (continua a piovere...) l'utente comanda l'apertura della tenda.
5. Dopo 15 minuti dall'apertura (continua a piovere...) la tenda viene chiusa automaticamente dal sistema.
6. Smette di piovere.
7. Non piove più da almeno 15 minuti: l'utente comanda di nuovo l'apertura della tenda.
8. La tenda resta aperta.

6.2.3 - Comportamento del motore in presenza del sensore "Vento" (fig. 9)

Quando l'intensità del vento si porta sopra-soglia, il sistema attiva la protezione vento e chiude automaticamente la tenda. Con la protezione vento inserita i comandi manuali vengono disattivati e non è possibile aprire la tenda. Al termine del periodo di interdizione i comandi manuali vengono riattivati e dopo 15 minuti viene ripristinato il funzionamento automatico.

6.3 - Priorità tra gli eventi atmosferici e priorità di funzionamento tra i sensori "Sole", "Pioggia" e "Vento"

La scala delle priorità tra gli eventi atmosferici è la seguente: 1) - vento, 2) - pioggia, 3) - sole. Il vento è il fenomeno con priorità maggiore rispetto agli altri. Un fenomeno con priorità maggiore azzera lo stato del fenomeno in atto. se questo ha una priorità inferiore.

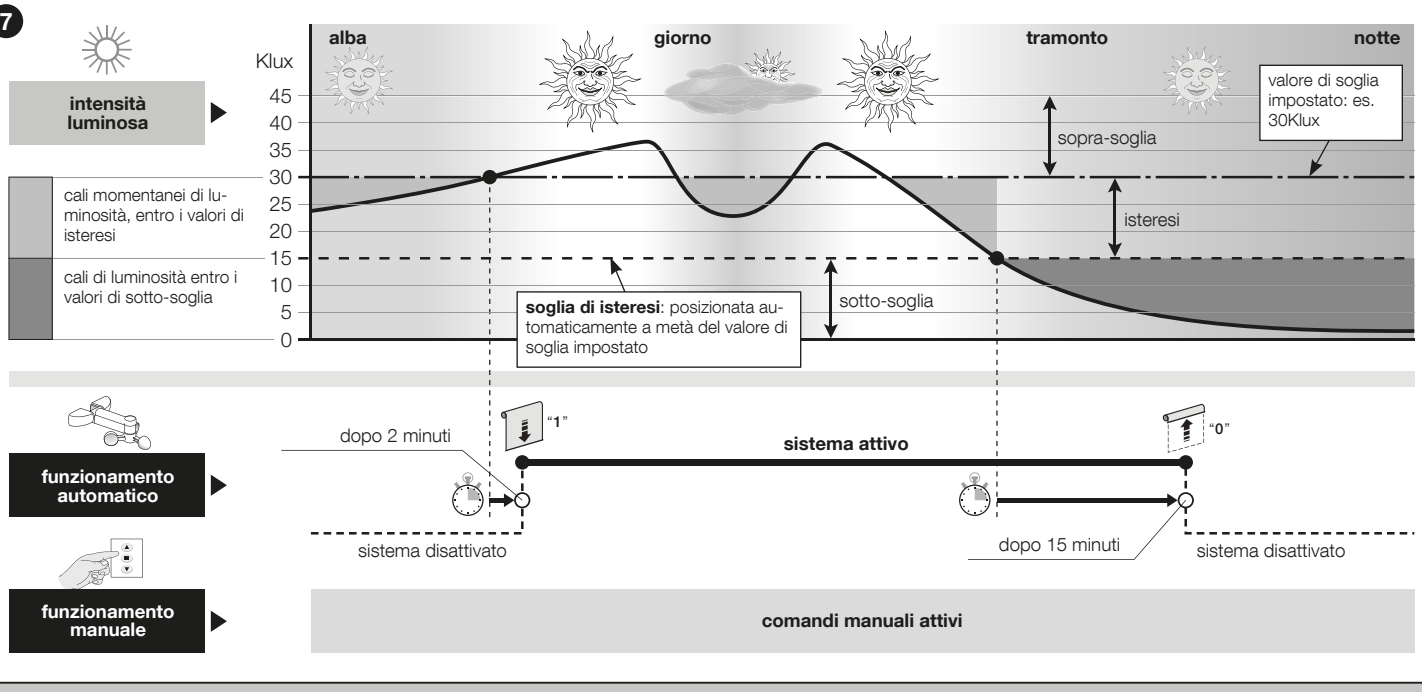
Esempio:

1. In una bella giornata di sole; l'intensità della luce è sopra-soglia; il sensore fa aprire la tenda automaticamente.
2. Arriva la pioggia sul sensore; il sistema azzera la condizione esistente di sole e comanda la manovra prevista per la nuova condizione di pioggia.
3. L'intensità del vento cresce e si porta sopra-soglia; il motore disattiva la sequenza automatica prevista per il fenomeno pioggia e comanda una manovra di salita (la tenda verrà bloccata dal sistema nella posizione "0" di chiusura, fino a quando l'intensità del vento si manterrà sopra-soglia).
4. Il vento termina e si porta sotto-soglia vento; dopo circa 10 minuti la condizione di allarme vento decade; a questo punto, se c'è ancora la condizione "pioggia presente", viene riattivato il sensore pioggia e comandata la manovra prestabilita.
5. Quando il sensore rileva la condizione "pioggia assente", riabilita il sensore "sole" e, se l'intensità luminosa è sopra-soglia, il sistema apre la tenda.
6. Quando l'intensità luminosa scende sotto-soglia, dopo circa 15 minuti viene comandata una manovra di salita.

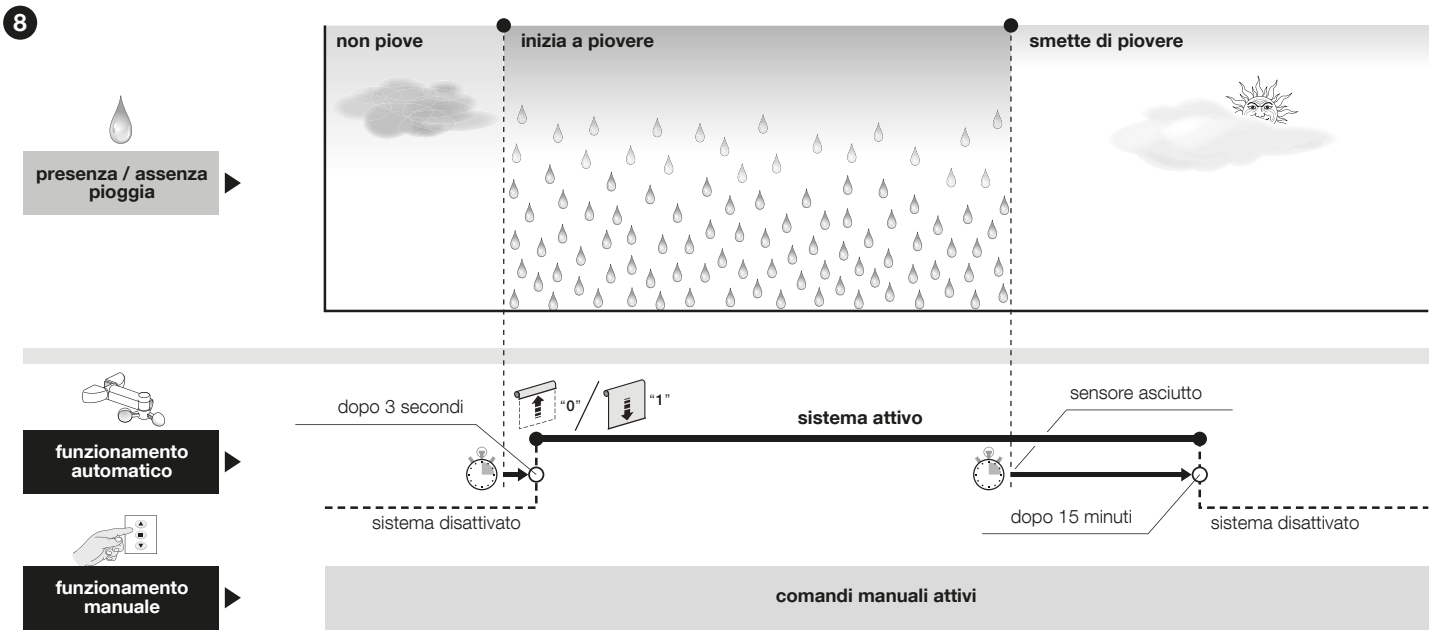
6.4 - Comandi di "Sole-On" e "Sole-Off" inviati dall'utente

L'utente può abilitare (comando "Sole-On") o disabilitare (comando "Sole-Off") la ricezione, da parte del motore, dei comandi automatici trasmessi dai sensori climatici presenti nell'installazione. Se nel momento in cui viene inviato il comando "Sole-On" l'intensità della luce solare è sopra-soglia, il sistema comanda l'apertura della tenda; se, invece, in quel momento il sensore risulta già abilitato, il sistema resetta e abilita di nuovo il sensore, facendo ripartire gli algoritmi da capo, con effetto immediato.
Se nel momento in cui viene inviato il comando "Sole-On" non è prevista nessuna manovra, il motore segnala la ricezione del comando eseguendo 2 movimenti. Se nello stesso momento l'intensità della luce solare è sotto-soglia e non permette l'apertura della tenda, il motore comanderà la chiusura della tenda, concorde con la condizione presente. Nel caso non ci siano le condizioni per effettuare una manovra (ad esempio, perché la tenda è chiusa e non c'è sole) alla ricezione del comando "Sole-On" il motore eseguirà 2 movimenti per segnalare la ricezione del comando. Inviando il comando "Sole-Off" viene inibita la movimentazione automatica della tenda, collegata al fenomeno sole. Quindi l'automazione funzionerà esclusivamente in modo manuale.
Avvertenza – I sensori "vento" e "pioggia" non sono disattivabili.

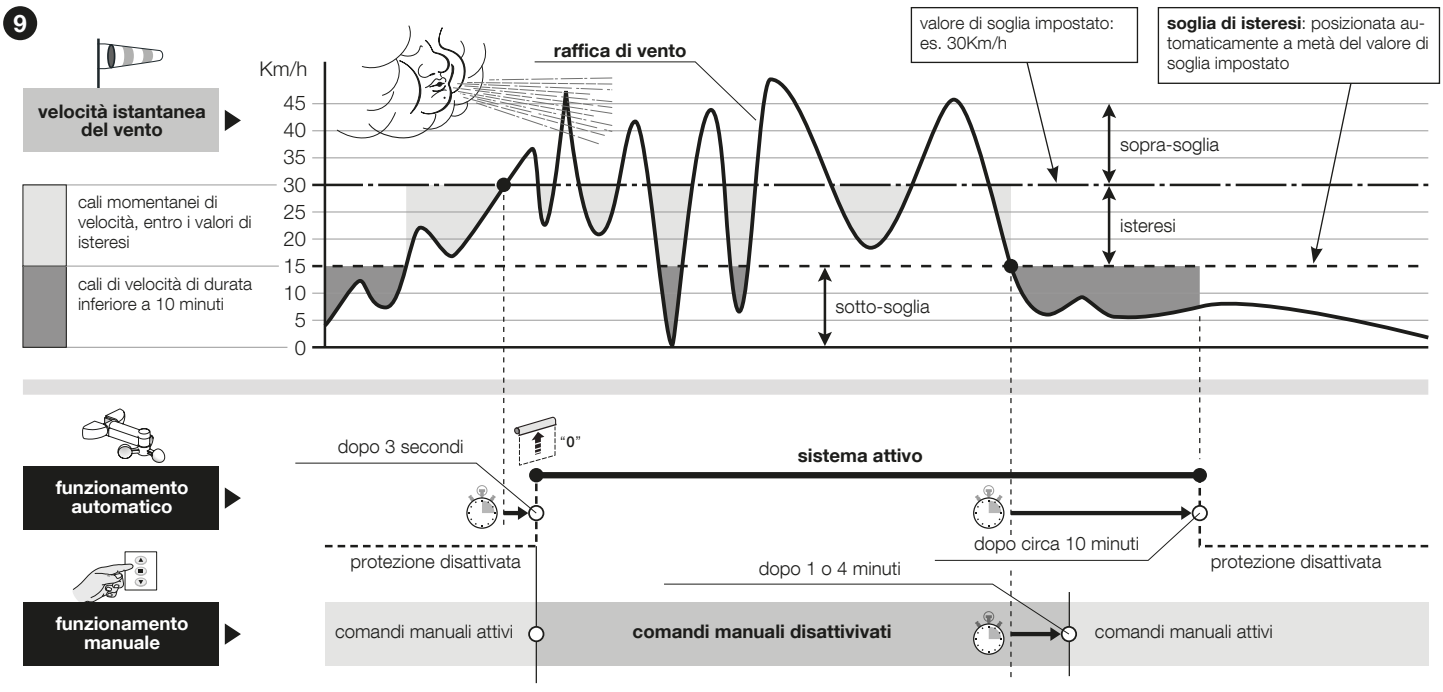
7


intensità luminosa
alba
giorno
tramonto
notte
Klux
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
valore di soglia impostato: es. 30Klux
sopra-soglia
isteresi
sotto-soglia
cali momentanei di luminosità, entro i valori di isteresi
cali di luminosità entro i valori di sotto-soglia
soglia di isteresi: posizionata automaticamente a metà del valore di soglia impostato
funzionamento automatico
dopo 2 minuti
"1"
sistema attivo
"0"
sistema disattivato
dopo 15 minuti
sistema disattivato
funzionamento manuale
comandi manuali attivi

8


presenza / assenza pioggia
non piove
inizia a piovere
smette di piovere
funzionamento automatico
dopo 3 secondi
"0" / "1"
sistema attivo
sensore asciutto
sistema disattivato
dopo 15 minuti
sistema disattivato
funzionamento manuale
comandi manuali attivi

9


velocità istantanea del vento
raffica di vento
Km/h
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
valore di soglia impostato: es. 30Km/h
soglia di isteresi: posizionata automaticamente a metà del valore di soglia impostato
sopra-soglia
isteresi
sotto-soglia
cali momentanei di velocità, entro i valori di isteresi
cali di velocità di durata inferiore a 10 minuti
funzionamento automatico
dopo 3 secondi
"0"
sistema attivo
dopo circa 10 minuti
protezione disattivata
protezione disattivata
dopo 1 o 4 minuti
funzionamento manuale
comandi manuali attivi
comandi manuali disattivati
comandi manuali attivi

7 AVVERTENZE PER L'USO QUOTIDIANO DELL'AUTOMATISMO

7.1 - Massimo ciclo di lavoro continuo

In generale, i motori della linea "Era" sono progettati per l'impiego residenziale e, dunque, per un uso discontinuo. Garantiscono un tempo di utilizzo continuo di massimo 4 minuti e nei casi di surriscaldamento (ad esempio, a causa di un azionamento continuo e prolungato) interviene automaticamente un "protettore termico" di sicurezza che interrompe l'alimentazione elettrica e la ripristina quando la temperatura rientra nei valori normali.

7.2 - Funzione di "Auto-aggiornamento dei finecorsa"

I finecorsa che sono stati regolati tramite l'impatto del cassonetto contro la struttura o altri blocchi meccanici vengono verificati dalla funzione "auto-aggiornamento dei finecorsa" ogni volta che la tenda esegue una manovra e impatta in questi finecorsa. Ciò permette alla funzione di misurare i nuovi valori di finecorsa e di aggiornare quelli esistenti, recuperando così eventuali giochi che possono essersi creati nel tempo, per effetto dell'usura e/o degli sbalzi termici a cui sono sottoposte le parti della struttura. L'aggiornamento costante delle quote permette alla tenda di raggiungere il finecorsa sempre con massima precisione.
La funzione non si attiva quando la corsa della tenda dura meno di 2,5 secondi, e non raggiunge il finecorsa.

7.3 - Comandare l'apertura/chiusura parziale della tenda (quota "H")

In generale, per comandare un'apertura/chiusura parziale della tenda, premere il tasto che è stato associato alla quota parziale durante la sua programmazione (per maggiori informazioni leggere il punto 06 della procedura 5.8). Se il trasmettitore ha solo tre tasti ed è memorizzata una sola quota "H", premere contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ per richiamare questa quota.

Cosa fare se... (guida alla soluzione dei problemi)

❑ **Dando alimentazione a una fase elettrica, il motore non si muove:**
Escludendo la possibilità che sia in atto la protezione termica, per la quale basta aspettare che il motore si raffreddi, verificare che la tensione di rete corrisponda ai dati riportati nelle caratteristiche tecniche di questo manuale, misurando l'energia tra il conduttore "comune" e quello della fase elettrica alimentata. Infine provare ad alimentare la fase elettrica opposta.

❑ **Inviando un comando di salita, il motore non parte**:
Questo può succedere se la tenda si trova in vicinanza del finecorsa Alto ("0"). In questo caso occorre prima far scendere la tenda per un breve tratto e poi dare di nuovo il comando di salita.

❑ **Il sistema opera nella condizione di emergenza a uomo presente**:
– Verificare se il motore ha subito qualche shock elettrico o meccanico di forte entità.
– Verificare che ogni parte del motore sia ancora integra.
– Eseguire la procedura di cancellazione (paragrafo 5.13) e regolare di nuovo i finecorsa.

Smaltimento del prodotto

Come per le operazioni d'installazione, anche al termine della vita di questo prodotto, le operazioni di smantellamento devono essere eseguite da personale qualificato.
Questo prodotto è costituito da vari tipi di materiali: alcuni possono essere riciclati, altri devono essere smaltiti. Informatevi sui sistemi di riciclaggio o smaltimento previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, per questa categoria di prodotto.
Attenzione! – alcune parti del prodotto possono contenere sostanze inquinanti o pericolose che, se disperse nell'ambiente, potrebbero provocare effetti dannosi sull'ambiente stesso e sulla salute umana. Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici. Eseguire quindi la "raccolta separata" per lo smaltimento, secondo i metodi previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, oppure riconsegnare il prodotto al venditore nel momento dell'acquisto di un nuovo prodotto equivalente.
Attenzione! – i regolamenti vigenti a livello locale possono prevedere pesanti sanzioni in caso di smaltimento abusivo di questo prodotto.



Il materiale dell'imballo del prodotto deve essere smaltito nel pieno rispetto della normativa locale.

Caratteristiche tecniche

- **Tensione di alimentazione:** vedere i dati sulla targa del motore
- **Potenza assorbita in Stand-by:** 0,5 W
- **Risoluzione dell'encoder:** 2,7°
- **Tempo di funzionamento continuo:** 4 minuti (massimo)
- **Temperatura minima di funzionamento:** -20 °C
- **Grado di protezione:** IP 44

Note:
– Tutte le caratteristiche tecniche riportate, sono riferite ad una temperatura ambientale di 20°C (± 5°C).
– Nice S.p.A. si riserva il diritto di apportare modifiche al prodotto, in qualsiasi momento lo riterrà necessario, mantenendone la stessa destinazione d'uso e le stesse funzionalità.

Dichiarazione CE di conformità

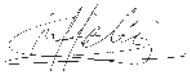
Numero dichiarazione: 481/Era Fit (...)HT

Con la presente, Nice S.p.A. dichiara che i prodotti:

- **E FIT MHT 1517**
- **E FIT MHT 1817**
- **E FIT MHT 3017**
- **E FIT MHT 4012**
- **E FIT MHT 5012**

sono conformi ai requisiti essenziali ed alle altre disposizioni pertinenti, stabilite dalle direttive **1999/5/CE, 2014/35/UE, 2014/30/UE**. La dichiarazione di conformità CE può essere consultata e stampata nel sito www.nice-service.com oppure può essere richiesta a Nice S.p.A.

Ing. **Roberto Griffa**
(Amministratore delegato)



Guide rapide
E FIT MHT (...)

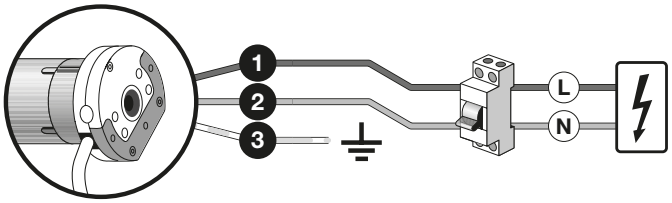
Moteur tubulaire pour stores

Note pour la consultation • Dans ce guide rapide la numérotation de figure est autonome et ne correspond pas à la numération indiquée dans le manuel complet. • Ce guide ne remplace pas le manuel complet

Nice

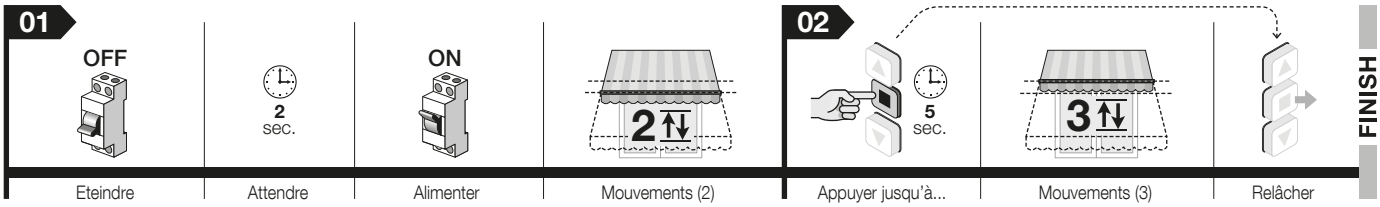
FRANÇAIS

1 - Branchements électriques - réf. chapitre 4



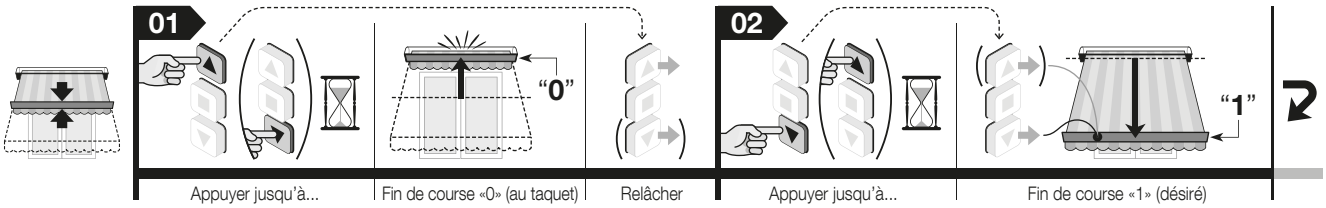
Fil	Couleur	Branchement	
1	**Marron**	Phase de l'alimentation	ac ~
2	**Bleu**	Neutre	
3	**Jaune-vert**	Terre	

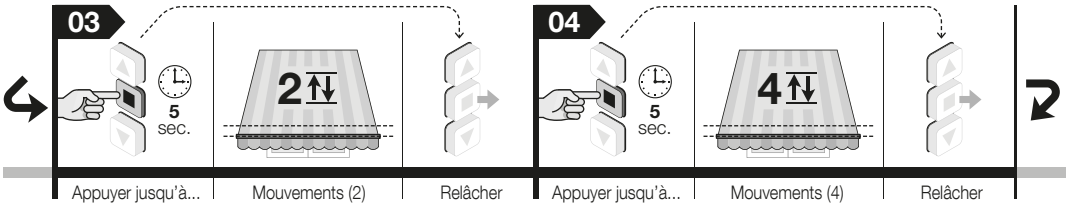
2 - Mémorisation du PREMIER émetteur - réf. paragraphe 5.5

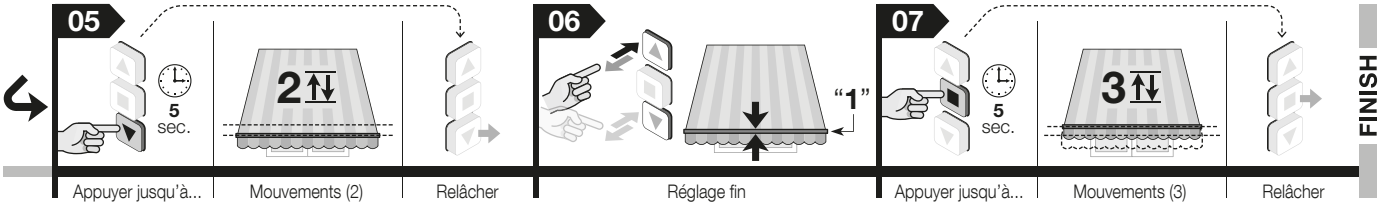


3 - Régler les fins de course « 0 » et « 1 » de manière SEMIAUTOMATIQUE - réf. paragraphe 5.7

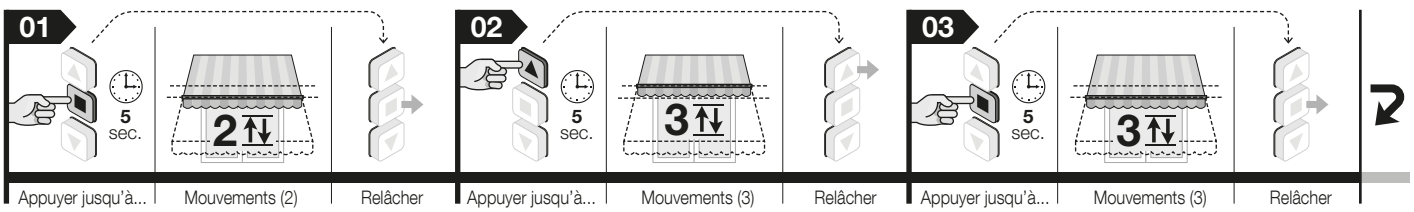
Avertissement – Le premier fin de course à mémoriser doit être celui de la position du store contre la structure (ex. le caisson par fin de course « 0 »).

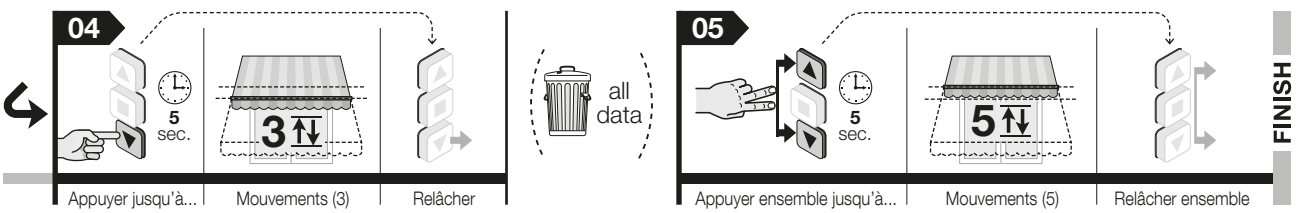






4 - Effacement total de la mémoire - réf. paragraphe 5.16





FRANÇAIS

Instructions traduites de l'italien

1 AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX: SÉCURITÉ - INSTALLATION - UTILISATION

Les recommandations suivantes sont transcrites directement des Réglementations et, dans la mesure du possible, applicables au produit en question.

ATTENTION Instructions importantes pour la sécurité. Il est important de suivre toutes les instructions fournies étant donné qu'une installation incorrecte est susceptible de provoquer des dommages graves

ATTENTION Instructions importantes pour la sécurité. Pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces consignes. Conserver ces consignes

- Avant de commencer l'installation, vérifiez les « Caractéristiques techniques du produit » (dans ce manuel) en vous assurant notamment qu'il est bien adapté à l'automatisation de votre pièce guidée. Dans le cas contraire, vous NE devez PAS procéder à l'installation
- Le produit ne peut être utilisé qu'après la mise en service effectuée selon les instructions du chapitre « Essai et mise en service »

ATTENTION Conformément à la législation européenne actuelle, la réalisation d'un automatisme implique le respect des normes harmonisées prévues par la Directive Machines en vigueur, qui permettent de déclarer la conformité présumée de l'automatisme. De ce fait, toutes les opérations de branchement au secteur électrique, d'essai, de mise en service et de maintenance du produit doivent être effectuées exclusivement par un technicien qualifié et compétent !

- Avant l'installation du produit, s'assurer que tout le matériel à utiliser est en excellent état et adapté à l'usage prévu
- Le produit n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (y compris des enfants) aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience ou de connaissances
- Les enfants ne doivent pas jouer avec l'appareil
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande du produit. Conserver les émetteurs hors de la portée des enfants

ATTENTION Afin d'éviter tout danger dû au réarmement accidentel du disjoncteur, cet appareil ne doit pas être alimenté par le biais d'un dispositif de manoeuvre externe (ex. : temporisateur) ou bien être connecté à un circuit régulièrement alimenté ou déconnecté par la ligne

- Prévoir dans le réseau d'alimentation de l'installation un dispositif de déconnexion (non fourni) avec une distance d'ouverture des contacts qui permette la déconnexion complète dans les conditions dictées par la catégorie de surtension III
- Pendant l'installation, manipuler le produit avec soin en évitant tout écrasement, choc, chute ou contact avec des liquides de quelque nature que ce soit. Ne pas positionner le produit près de sources de chaleur, ni l'exposer à des flammes nues. Toutes ces actions peuvent l'endommager et créer des dysfonctionnements ou des situations de danger. Le cas échéant, suspendre immédiatement l'installation et s'adresser au service après-vente
- Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dommages patrimoniaux causés à des biens ou à des personnes dérivant du non-respect des instructions de montage. Dans ces cas, la garantie pour défauts matériels est exclue
- Le niveau de pression acoustique d'émission pondérée A est inférieur à 70 dB(A)
- Le nettoyage et la maintenance qui doivent être effectués par l'utilisateur ne doivent pas être confiés à des enfants sans surveillance
- Avant toute intervention (maintenance, nettoyage), il faut toujours débrancher le produit du secteur
- Contrôler fréquemment l'installation, en particulier les câbles, les ressorts et les supports pour repérer d'éventuels déséquilibrages et signes d'usure ou dommages. Ne pas utiliser l'installation en cas de réparations ou de réglages nécessaires étant donné qu'une panne ou un mauvais équilibrage de l'automatisme peut provoquer des blessures
- Les matériaux de l'emballage du produit doivent être mis au rebut dans le plein respect des normes locales en vigueur
- Il faut respecter une distance d'au moins 0,4 m entre les parties actionnées et les objets fixes
- L'inscription sur les moteurs tubulaires peut être couverte après le montage
- En cas de détérioration du câble, l'appareil doit être mis au rebut. Le câble d'alimentation ne peut pas être remplacé
- Il faut faire attention au volet en mouvement et rester à une distance de sécurité tant que le volet n'est pas complètement descendu
- Attention lors de l'actionnement du dispositif de débrayage manuel car un volet relevé peut tomber rapidement si ses ressorts sont fragilisés ou cassés
- Ne pas actionner le store extérieur quand des opérations d'entretien sont en cours à proximité, comme le nettoyage de fenêtres par exemple
- Débrancher le store extérieur de l'alimentation électrique quand des opérations d'entretien sont en cours à proximité, comme le nettoyage de fenêtres par exemple. Avertissement pour « store à commande automatique »

INSTRUCTIONS D'INSTALLATION

- Avant d'installer la motorisation, il faut éliminer tout câble inutile et mettre hors service tout appareil n'étant pas nécessaire au fonctionnement motorisé
- Installer l'organe de manoeuvre du dispositif de débrayage manuel à moins de 1,8 m de haut
  REMARQUE : s'il est amovible, l'organe de manoeuvre doit être placé à proximité de la porte
- S'assurer que les éléments de commande sont bien à l'écart des organes en mouvement tout en restant directement visibles.
  Sous réserve de l'utilisation d'un sélecteur, les éléments de commande doivent être installés à une hauteur minimale de 1,5 m et ne doivent pas être accessibles
- Les dispositifs de commande fixes doivent être installés de manière à être visible
- Pour les motorisations qui permettent d'accéder à des parties en mouvement non protégées après leur installation, il faut que ces parties soient installées à plus de 2,5 m au-dessus du sol ou d'un autre niveau qui permette d'y accéder

Manuel complet

Note pour la consultation du manuel – Certaines figures indiquées dans le texte sont reportées à la fin du manuel.

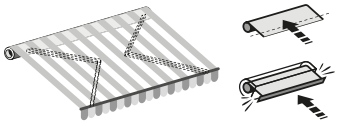
FR

2 DESCRIPTION DU PRODUIT ET APPLICATION

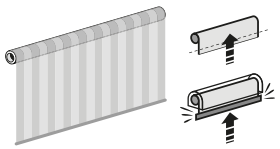
Era Fit MHT est une famille de moteurs tubulaires destinés exclusivement à l'automatisation des différentes typologies de stores (voir la **fig. 5**). **Toute autre utilisation est interdite ! Le constructeur ne répond pas des dommages résultant d'une utilisation impropre du produit, différente de celle prévue dans le présent manuel.**

Caractéristiques fonctionnelles du produit : • il est alimenté par le secteur ; • Il s'installe à l'intérieur du tambour enrouleur ; la partie en saillie se fixe à l'intérieur du caisson par des vis ou des supports appropriés (non fournis dans l'emballage) ; • il intègre un récepteur radio et une centrale de commande à technologie à encodeur qui garantit le contrôle électronique du mouvement et la précision des fins de course ; • il est compatible avec toute l'électronique de commande de Nice (émetteur et capteurs climatiques) adoptant le système radio NRC ; • il peut être commandé par radio, en utilisant différents accessoires optionnels non présents dans l'emballage (voir la **fig. 3**) ; • il peut être programmé via radio, avec un émetteur portable ou par le biais de programmeurs portables de Nice (accessoires non présents dans l'emballage) ; • il peut déplacer le store en montée ou en descente et l'arrêter sur le fin de course haut, sur le fin de course bas et dans différentes positions intermédiaires ; • il est doté d'un système de protection thermique qui, en cas de surchauffe dû à une utilisation de l'automatisme au delà des limites prévues coupe automatiquement l'alimentation électrique et la rétablit dès que la température retourne à des valeurs normales ; • il est disponible en différentes versions, chacune avec un couple moteur déterminé (puissance).

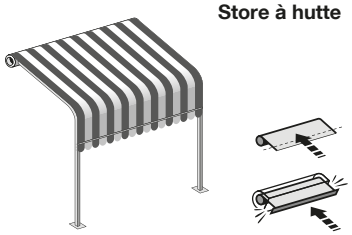
5 **Store horizontal avec des bras articulés ; avec ou sans coffre**



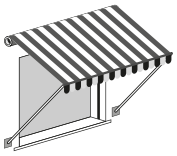
Store vertical à tambour ; avec ou sans coffre



Store à hutte



Store à bras droits



2.1 - Utilisation de la manoeuvre de secours (et le subséquente réalignement automatique)

Les moteurs tubulaires **Era Fit MHT** disposent d'une manœuvre de secours. La manoeuvre de secours est un mécanisme qui permet de piloter le volet manuellement ; par exemple, lors d'une panne de courant. Pour ce faire, l'on utilise la tige se trouvant au niveau de la tête du moteur, en la tournant dans un sens ou dans l'autre. En cas d'utilisation de la manœuvre de secours, ou si le moteur n'est pas alimenté pendant plus de 24 heures, la centrale de commande du moteur ne conserve pas la position actuelle du volet. Le cas échéant, une phase de réalignement est prévue. Dès la réception de la commande, le moteur pourra agir de deux façons, selon la commande envoyée.

- Commande de montée : le moteur fait monter le volet jusque quand le caisson est en butée.
- Commande de descente : le moteur fait descendre le volet pendant 3 secondes, puis inverse le mouvement pour fermer le volet en butée contre le caisson.

Note – La fermeture du caisson avec le niveau RDC (réduction du couple de traction) préalablement sélectionné.

3 INSTALLATION DU MOTEUR ET DES ACCESSOIRES

3.1 - Vérifications préliminaires avant l'installation et limites d'utilisation

- Vérifier l'intégrité du produit juste après l'avoir déballé.
- Le présent produit est disponible dans différentes versions, chacune avec un couple moteur spécifique. Chaque version est conçue pour déplacer des stores de dimensions et poids déterminés ; avant l'installation il faut donc s'assurer que les paramètres de couple moteur, vitesse de rotation et temps de fonctionnement du produit soient adéquats pour l'automatisation du store (se référer au « Guide du choix » dans le catalogue des produits Nice - www.niceforyou.com). En particulier, **ne pas installer le produit si son couple moteur est supérieur à celui nécessaire pour mouvoir votre store.**
- Vérifier le diamètre du tambour enrouleur. Cela doit être choisi en fonction du couple moteur, comme suit :

  – pour les moteur de taille « **M** » (Ø = 45 mm), avec un couple jusqu'à 35 Nm (compris), le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 52 mm ;
  – pour les moteur de taille « **M** » (Ø = 45 mm), avec un couple supérieur à 35 Nm, le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 60 mm.
- Avant d'automatiser un store vérifier qu'il y a un espace suffisant pour le déploiement complet du store prévu.
- Pour l'installation du moteur à l'extérieur il faut garantir à ce dernier une protection appropriée aux agents atmosphériques.
- Le câble d'alimentation du moteur est en PVC et spécialement conçu pour un usage en intérieur. En cas d'usage à l'extérieur, protéger le câble sur toute sa longueur en l'introduisant dans une goulotte de protection pour câbles électriques.

D'ultérieures limites d'utilisation sont contenues dans les chapitres 1, 2 et dans les « caractéristiques techniques ».

3.2 - Assemblage et installation du moteur tubulaire

ATTENTION ! - Avant de poursuivre, lire attentivement les avertissements des paragraphes 1.1 et 3.1. Une installation incorrecte peut causer de graves blessures.

Pour l'assemblage du moteur se référer à la **fig. 4**. Consulter en outre le catalogue des produits Nice ou le site www.niceforyou.com pour choisir la couronne de fin de course (**fig. 4-a**), la roue d'entraînement (**fig. 4-b**) et le support de montage du moteur (**fig. 4-f**). **ATTENTION !** - Ne pas appliquer de vis sur l'enrouleur sur la section traversée en son interne par le moteur. Ces vis pourraient endommager le moteur.

3.3 - Installation des accessoires

Après avoir installé le moteur il faut installer les accessoires si ceux-ci sont prévus. Pour identifier ceux compatibles et choisir les modèles désirés se référer au catalogue des produits Nice, également présents sur le site www.niceforyou.com. La **fig. 3** illustre la typologie des accessoires compatibles et leur connexion au moteur (tous sont optionnels et ne sont pas présents dans l'emballage).

4 BRANCHEMENTS ELECTRIQUES ET PREMIERE MISE EN SERVICE

Les branchements électriques doivent être effectués seulement après avoir installé le moteur et les accessoires compatibles prévus.
Le câble électrique du moteur est formé des fils internes suivants (**fig. 3**) :

Fil	Couleur	Branchement	
1	**Marron**	Phase de l'alimentation	ac ~
2	**Bleu**	Neutre	
3	**Jaune-vert**	Terre	

4.1 - Branchement du moteur au secteur

Utiliser les câbles 1, 2, 3 (**fig. 3**) pour brancher le moteur au secteur, en respectant les **avertissement suivants** :

– un mauvais branchement peut provoquer des dommages ou des situations de danger ;
– respecter scrupuleusement les branchements indiqués dans ce manuel ;
– dans le réseau d'alimentation du moteur, installer un dispositif de sectionnement du secteur, qui a une distance d'ouverture des contacts telle à consentir la déconnexion complète dans les conditions de la catégories des surtension III, conforme aux règles d'installation (le dispositif de déconnexion n'est pas fourni avec le produit).

4.2 - Branchement des accessoires au moteur : seuls accessoires qui se connectant via radio

(émetteurs portables et quelques modèles de capteurs climatiques)

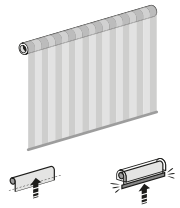
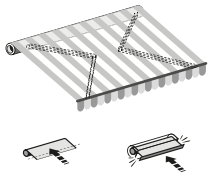
Mémoriser ces accessoires dans le moteur durant les phases de programmation en se reportant à la procédure reportée dans ce manuel et à celles reportées dans les manuels des dispositifs.

5 PROGRAMMTION ET REGLAGES

5.1 - Émetteur à utiliser pour les procédures de programmation

- **Les procédures de programmation peuvent être effectuées exclusivement au moyen d'un émetteur Nice doté au moins des touches ▲, ■, ▼.**
- Les procédures de programmation doivent être effectuées exclusivement avec un émetteur mémorisé en « Mode I » (paragraphe 5.5 ou 5.9.1).
- Si l'émetteur utilisé pour la programmation commande plusieurs groupes d'automatismes, lors d'une procédure, avant d'envoyer une commande, il faut sélectionner le « groupe » auquel appartient l'automatisme qui est en train d'être programmé.

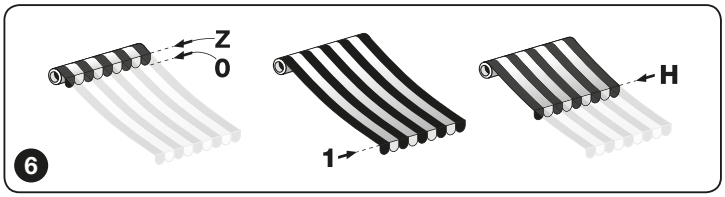
Tableau A

Typologie des applications et exigences opérationnelles			Programmations conseillées
Store vertical à tambour 	**Programmation fin de course :**	• avec arrêt automatique dans la position de fin de course haute « 0 » (avec coffre)	Programmation en mode semi-automatique (paragraphe 5.7)
		• sans limitation mécaniques du fin de course haut « 0 »	Programmation en mode semi-automatique (paragraphe 5.6)
	Fonctions disponibles ...	... s'il faut réduire la force d'impact en fermeture	Réglage de la force de traction du moteur (fonction « RDC » - paragraphe 5.11)
Store à bras droits 	**Programmation fin de course :**	• avec arrêt automatique dans la position de fin de course haute « 0 » (avec coffre)	Programmation en mode semi-automatique (paragraphe 5.7)
		• sans limitation mécaniques du fin de course (basse carrée ou similaire)	Programmation en mode manuel (paragraphe 5.6)
	Fonctions disponibles ...	... pour tendre la toile : fonction « FRT »	Programmation de la fonction « FRT » (paragraphe 5.12)
		... s'il faut réduire la force d'impact en fermeture	Réglage de la force de traction du moteur (fonction « RDC » - paragraphe 5.11)

5.2 - Positions dans lesquelles le store s'arrête automatiquement

Le système électronique qui contrôle à tout moment le mouvement du store est en mesure d'arrêter de manière autonome le mouvement quand le volet rejoint une position déterminée programmée par l'installateur. Les positions programmées sont (**fig. 6**) :

– position « 0 » = fin de course haut : toile complètement enroulée ;
– position « 1 » = fin de course bas : toile complètement déroulée ;
– position « H » = position intermédiaire : toile partiellement ouverte ;
– position « Z » = est le point où le store impact contre sa structure, après la fermeture complète, en l'absence de aucune fin de course.



Quand les fins de course ne sont pas encore programmés, le mouvement du store ne peut avoir lieu qu'avec l'« homme présent », c'est à dire en maintenant appuyé la touche de commande pour toute la durée de la manœuvre désirée ; le mouvement s'arrête dès que l'utilisateur relâche la touche. Par contre, après la programmation des fins de course, il suffira d'une simple impulsion sur la touche désirée pour faire démarrer le store et le mouvement s'arrêtera de manière autonome dès que le store aura rejoint la position prévue.

Pour régler les cotes « **0** » et « **1** » différentes procédures sont disponibles ; le choix de celle la plus appropriée doit tenir compte de la structure portante du store (voir le résumé dans le **Tableau A**).

ATTENTION ! – Si on désire régler à nouveau à nouveau les cotes des fins de course déjà réglées en précédemment, il faut savoir que :
– si on souhaite les régler avec une procédure différente de celle utilisée auparavant, il faut D'ABORD effacer les cotes par le biais de la procédure 5.13.
– si on souhaite les régler avec une procédure identique à celle précédemment utilisée, il n'est pas nécessaire de les effacer.

La programmation des fins de course associe aussi en même temps les deux sens de rotation du moteur par rapport aux touches de montée (▲) et de descente (▼) du dispositif de commande (au départ, quand les fins de course ne sont pas encore programmés, l'association est arbitraire et il se pourrait qu'en appuyant sur la touche ▲ le store se déplace dans le sens de la descente au lieu de la montées et inversement).

5.3 - Recommandations

- Le réglage des fins de course doit être fait après avoir installé le moteur dans le store et avoir branché l'alimentation.
- Dans les installations où il y a plusieurs moteurs et / ou plusieurs récepteurs, avant de commencer la programmation, il faut déconnecter l'alimentation aux moteurs et aux récepteurs qu'on ne veut pas programmer.
- Respecter rigoureusement les limites de temps indiquées dans les procédures : quand une touche est relâchée on dispose de 60 secondes pour appuyer sur la touche successive prévue dans la procédure autrement, à l'échéance de cette durée, le moteur effectue 6 mouvements pour communiquer l'annulation de la procédure en cours.
- Durant la programmation le moteur effectue un nombre déterminé de mouvements brefs en « réponse » à la commande envoyée par l'installateur. Il est important de compter le nombre de ces mouvements mais de ne pas tenir compte de la direction dans laquelle ils sont effectués.
- Chaque fois que le moteur est alimenté, si dans sa mémoire ne sont pas enregistrés au moins un émetteur et les cotes de fins de course, il effectue 2 mouvements.

5.4 - Panoramique sur les émetteurs

5.4.1 - Emetteur compatibles

Consulter le catalogue produit Nice ou visiter www.niceforyou.com pour connaître les dispositifs de commande de Nice compatibles avec le récepteur radio intégré dans le moteur.

5.4.2 - Hiérarchie dans la mémorisation des émetteurs

En général un émetteur peut être mémorisé comme PREMIER émetteur ou comme SECOND émetteur (ou troisième, quatrième, etc.).

A - Premier émetteur
Un émetteur peut être mémorisé comme premier émetteur seulement si dans le moteur aucun autre émetteur n'est mémorisé. Pour cette mémorisation effectuer la procédure 5.5 (celle-ci mémorise l'émetteur en « Mode I »).

B - Second (ou troisième, quatrième etc.) dispositif émetteur
Un émetteur portable (ou un capteur climatique radio) peut être mémorisé comme second (ou troisième, quatrième, etc.) dispositif émetteur seulement si dans le moteur le premier émetteur est déjà mémorisé. Pour cette mémorisation effectuer les procédures reportées dans le paragraphe 5.9 .

5.4.3 - Deux modalités pour mémoriser les touches d'un émetteur

Pour mémoriser les touches d'un émetteur on peut utiliser deux modalités, alternatives entre-elles, appelées : « Mode I » et « Mode II ».

- « **MODE I** » – Cette modalité associe automatiquement, et ensemble, les différentes commandes disponible dans le moteur aux différentes touches disponibles sur l'émetteur, sans donner la possibilité à l'installateur de modifier l'association commande - touche. Au terme de la procédure chaque touche sera associée à une commande déterminée, selon le schéma suivant :
  - la touche ▲ (ou la touche **1**) : sera associée à la commande de **montée**
  - la touche ■ (ou la touche **2**) : sera associée à la commande de **stop**
  - la touche ▼ (ou la touche **3**) : sera associée à la commande de **descente**

  (si sur l'émetteur une quatrième touche est présente....)
  - la touche **4** : sera associée à la commande de **Stop**

Note – Si les touches de votre émetteur sont sans symboles et chiffres, se référer à la **fig. 2** pour les identifier.

- « **MODO II** » Ce mode permet d'associer manuellement une des commandes disponibles dans le moteur avec une touche de l'émetteur, donnant ainsi la possibilité à l'installateur de choisir la commande et la touche désirée. Au terme de la procédure, pour mémoriser une autre touche à une autre commande il faudra répéter à nouveau la procédure.
  Attention ! – Chaque automatisme a sa propre liste de commandes pouvant être enregistrées en mode II ; dans le cas du présent moteur la liste des commandes disponibles est rapportée dans la procédure 5.9.2.

5.4.4 - Nombre d'émetteurs mémorisables

On peut mémoriser 30 émetteurs (y compris capteurs climatiques radio), s'ils sont mémorisés en « Mode I », ou on peut mémoriser 30 commandes simples (touches), si elles sont mémorisées en « Mode II ». Les deux modalités peuvent convivre jusqu'à la limite de 30 unités mémorisées.

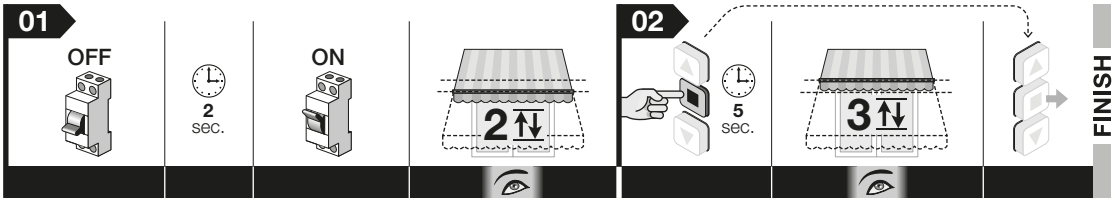
FR

FR

5.5 - Mémorisation du PREMIER émetteur

Avertissement – Chaque fois que le moteur est alimenté, si dans sa mémoire ne sont pas enregistrés au moins un émetteur et les cotes de fins de course, il effectue 2 mouvements.

01. Couper l'alimentation du moteur ; attendre 2 secondes et alimenter de nouveau le moteur : le moteur effectue 2 mouvements et reste en attente sans limite de temps.
02. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.



Note – Après la mémorisation le sens de montée et de descente du store n'est pas encore associé aux respectives touches ▲ et ▼ de l'émetteur. Cette association se fera automatiquement durant le réglage du fin de course « **0** » et « **1** » ; en outre, le store se déplacera selon la modalité « homme présent » jusqu'à ce que soit réglées les fins de course.

5.6 - Réglage manuel des cotes du fin de course Haut (« Z », « 0 ») et Bas (« 1 »)

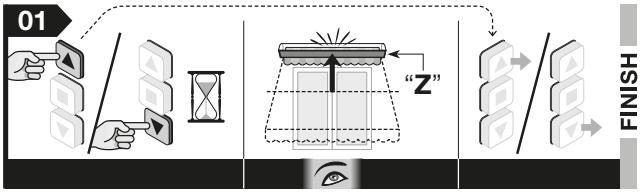
Avertissements • Ces procédures sont destinées aux stores munis d'un coffre en proximité du tambour enrouleur. **Pour stores sans coffre :** avant d'exécuter ces procédures, vous devez vérifier la résistance de la toile pendant l'impact des bras du store contre le tambour enrouleur, après la **fermeture totale (le point « Z »)**. • La procédure 5.6.2 (ou 5.6.3) réécritures les nouvelles cotes sur les cotes éventuellement réglées précédemment par cette même procédure. • Chaque fois que le moteur est alimenté, si dans sa mémoire ne sont pas enregistrés au moins un émetteur et les cotes de fins de course, il effectue 2 mouvements.

5.6.1 - Apprentissage de la hauteur « Z »

La hauteur « Z » est le point où le store impact contre sa structure, après la fermeture complète, en l'absence de aucune fin de course. La structure peut être le coffre (recommandé) ou la toile enroulée sur le tambour enrouleur (non recommandé).

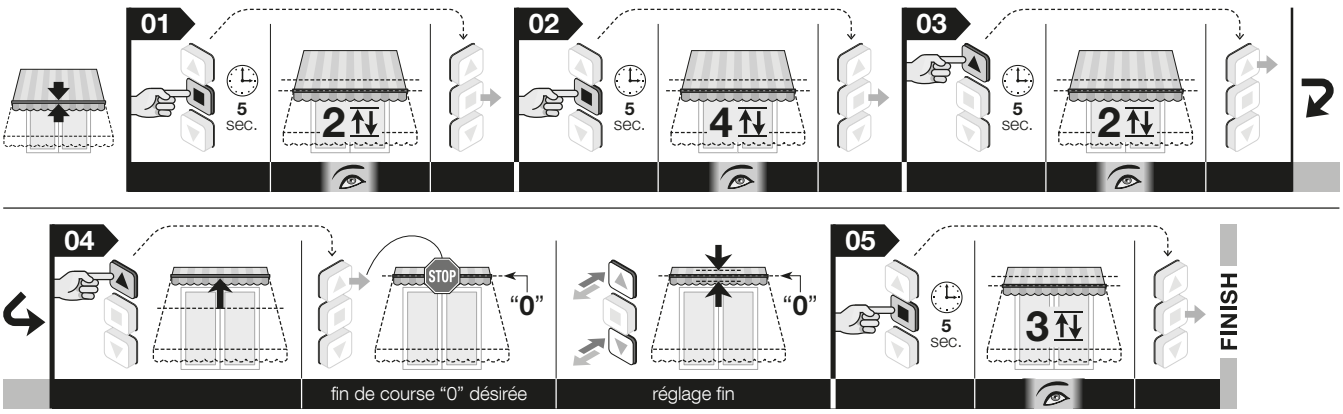
ATTENTION ! – Cette procédure est combinée avec la procédure 5.6.2 et 5.6.3. Donc, il doit être effectuée AVANT LA MÉMORISATION DE UN FIN DE COURSE (« 0 » ou « 1 »), ET SEULEMENT SI LE MOTEUR N'A PAS DE FIN DE COURSE MÉMORISÉE (par exemple, lorsque le moteur est encore vierge ou après la suppression de tous les fin de courses).

01. Commander une **Montée**, en maintenant appuyée la touche ▲ (ou ▼) et attendre que le store s'arrête automatiquement en buttant contre la structure (= point « Z »). A la fin relâcher la touche.



5.6.2 - Pour régler le fin de course HAUT (« 0 »)

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.
01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. Maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
04. **Réglage de la position** : maintenir appuyée la touche ▲ (ou ▼) jusqu'à amener le store à la cote « 0 » désirée. **Note** – pour régler de manière précise la cote, appuyer par impulsions sur les touches ▲ et ▼ (à chaque impulsion le store se déplace de quelques millimètres).
05. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche. **ATTENTION ! – Si le moteur effectue 6 mouvements, vous devez effectuer la procédure 5.6.1. A la fin, répétez la procédure 5.6.2.**

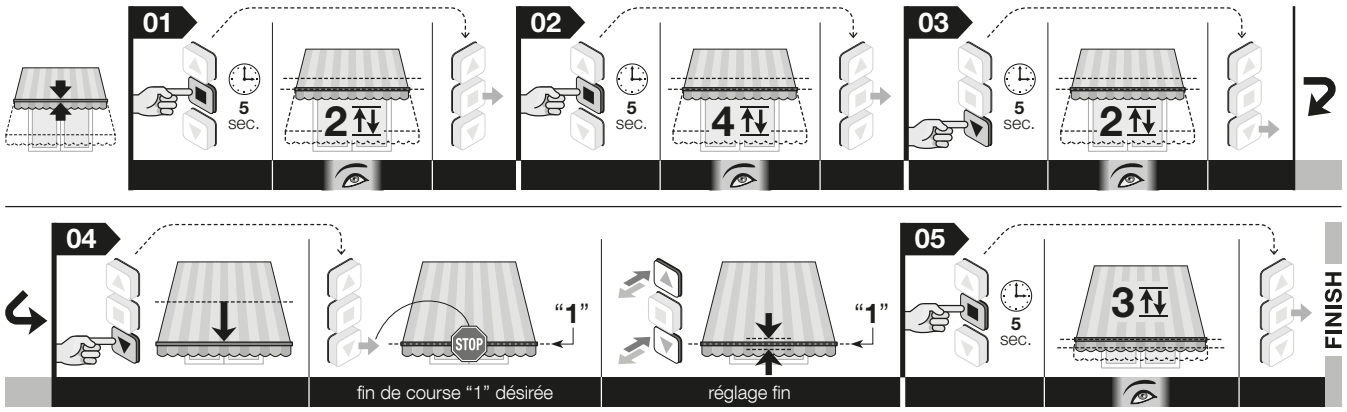


Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

5.6.3 - Pour régler le fin de course BAS (« 1 »)

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.
01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.

02. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. Maintenir appuyée la touche ▼ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
04. **Réglage de la position** : maintenir appuyée la touche ▼ (ou ▲) jusqu'à amener le store à la cote « 1 » désirée. **Note** – pour régler de manière précise la cote, appuyer par impulsions sur les touches ▲ et ▼ (à chaque impulsion le store se déplace de quelques millimètres).
05. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche. **ATTENTION ! – Si le moteur effectue 6 mouvements, vous devez effectuer la procédure 5.6.1. A la fin, répétez la procédure 5.6.3.**



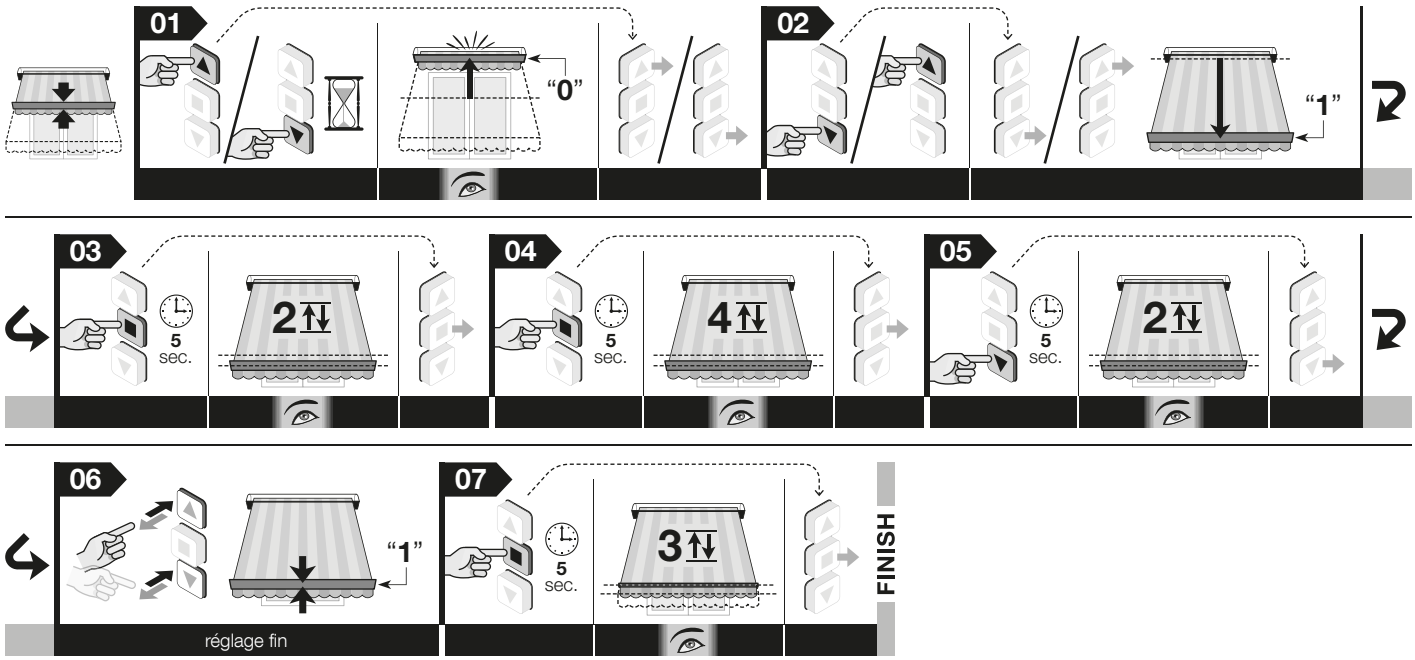
Notes • Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements. • Après le réglage, la touche ▲ commandera la montée et la touche ▼ commandera la descente. Le store se déplacera à l'intérieur des limites constituées par les deux cotes des fins de course.

5.7 - Programmation semi-automatique des fins de course

ATTENTION ! – Cette programmation est destinée aux stores munis d'un coffre donc avec une butée au niveau du fin de course haut « 0 ». Les même procédure peut s'appliquer quand la butée se trouve dans le fin de course bas « 1 ».

Recommandations • Le premier fin de course à régler doit obligatoirement celui de la butée avec la structure : la procédure qui suit est un exemple de programmation pour store à coffre. • Cette procédure permet également d'imposer les nouvelles cotes sur les cotes éventuellement réglées précédemment par cette même procédure. • En mémorisant les fins de course par cette procédure le deux cotes sont contrôlées et constamment mises à jour par la fonction « mise à jour automatique des fins de course » (lire le paragraphe 7.2). • Chaque fois que le moteur est alimenté, si dans sa mémoire ne sont pas enregistrés au moins un émetteur et les cotes de fins de course, il effectue 2 mouvements.

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.
01. Commander une montée, en maintenant appuyée la touche ▲ (ou ▼) et attendre que le store s'arrête automatiquement en buttant contre la structure (= fin de course haut « 0 »). A la fin relâcher la touche.
02. Commander une manœuvre de **descente**, en maintenant appuyé la touche ▼ (ou ▲) et relâcher la touche quand le store se trouve près du fin de course bas « 1 » désiré.
03. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
04. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
05. Maintenir appuyée la touche ▼ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
06. **Réglage fin de la position** : appuyer par impulsions sur les touches ▼ et ▲ jusqu'à amener le store à la cote « 1 » désirée (à chaque impulsion le store se déplace de quelques millimètres).
07. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.



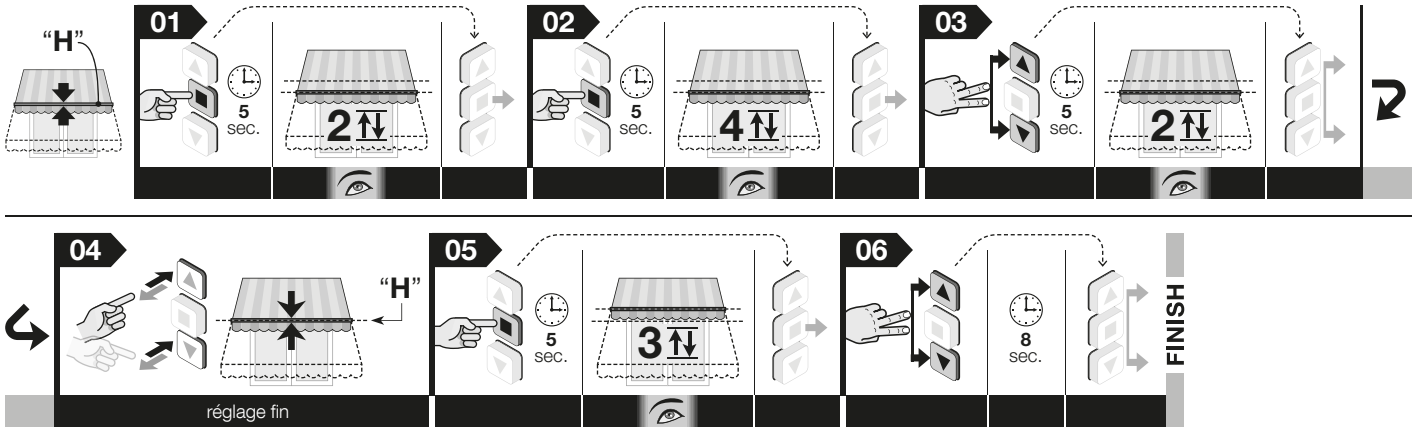
Notes • Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements. • Après cette programmation, la touche ▲ commandera la montée et la touche ▼ commandera la descente. Pendant la montée le store sera arrêté par l'impact avec les blocages mécaniques contre la structure (=fin de course haute « 0 »), alors que pendant la descente le store s'arrête au fin de course bas (« 1 ») fixé par l'installateur.

5.8 - Réglage de la cote (« H ») par ouverture /fermeture partielle

Le moteur peut gérer jusqu'à 30 ouvertures/fermetures partielles appelée chacune cote « H ». Ces cotes peuvent être réglées seulement après avoir réglé les fins de course « 0 » et « 1 ». La procédure suivante permet de régler la cote « H ».

Avertissement – Si on désire modifier la cote « H » déjà mémorisée répéter la présente procédure en appuyant au point 06 la touche à laquelle la cote est associée.

Avant de commencer cette procédure placer le store à la cote « H » qu'on désire mémoriser.
01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
04. **Réglage fin de la position** : appuyer par impulsions sur les touches ▲ et ▼ jusqu'à amener le store à la cote partielle désirée (à chaque impulsion le storese déplace de quelques millimètres).
05. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
06. • **Pour mémoriser la PREMIERE cote « H »** : sur l'émetteur utilisé pour cette procédure maintenir appuyer simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
• **Pour mémoriser la cote** « H » **SUCCESSIVE** : sur un nouvel émetteur non mémorisé maintenir appuyée la touche désirée et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.



Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

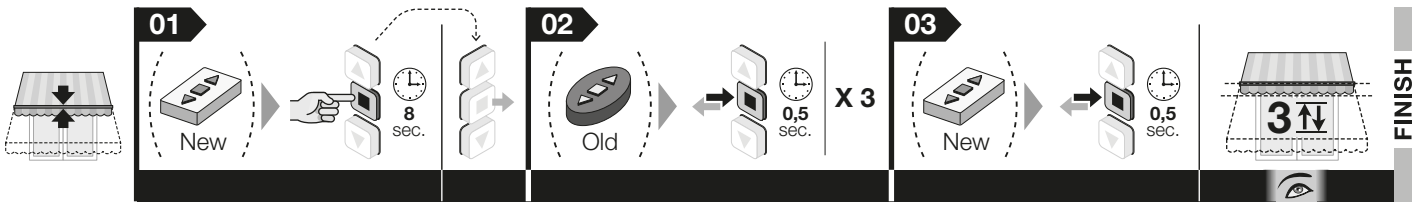
5.9 - Mémorisation d'un SECOND (troisième, quatrième, etc.) émetteur

Pour effectuer les procédures il est nécessaire de pouvoir disposer d'un émetteur déjà mémorisé (« vieux »).

5.9.1 - Mémorisation d'un second émetteur en « Mode I »

Attention ! – La procédure mémorise le nouvel émetteur en « Mode I », indépendamment du mode par lequel le vieil émetteur a été mémorisé.

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.
01. (sur le nouvel émetteur) Maintenir appuyer la touche ■ pendant 8 secondes et le relâcher (dans ce cas le moteur n'effectue aucun mouvement).
02. (sur le vieil émetteur) Donner 3 impulsions su la touche ■, pourvue qu'elle soit mémorisée.
03. (sur le nouvel émetteur) Donner 1 impulsion sur la touche ■. Après in court instant le moteur effectue 3 mouvements pour confirmer la mémorisation. **Attention !** – Si le moteur effectue 6 mouvements cela signifie que sa mémoire est pleine.



Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

5.9.2 - Mémorisation d'un second émetteur en « Mode II »

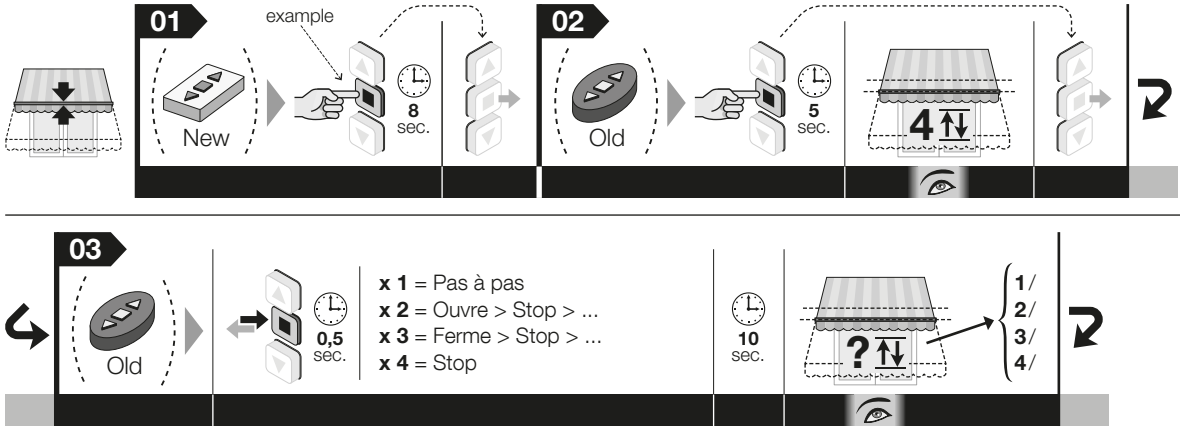
Attention ! – La procédure mémorise le nouvel émetteur en « Mode I », indépendamment du mode par lequel le vieil émetteur a été mémorisé.

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.
01. (sur le nouvel émetteur) Maintenir appuyée pendant 8 secondes la touche à mémoriser (par exemple : la touche ■) et la relâcher (dans ce cas le moteur n'effectue aucun mouvement).
02. (sur le vieil émetteur) Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. (sur le vieil émetteur) Appuyer brièvement sur la touche ■ un certain nombre de fois en fonction de la commande que l'on souhaite mémoriser :

1 impulsion = commande pas à pas
2 impulsions = commande Ouvre> Stop > Ouvre > Stop > ...
3 impulsions = commande Ferme> Stop > Ferme > Stop > ...
4 impulsions = commande pas à pas

Après environ 10 secondes, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'impulsions données sur l'émetteur.

04. (sur le nouvel émetteur) Maintenir appuyée la même touche qu'au point 01 et attendre que le moteur effectue 3 mouvements A la fin relâcher la touche. **Attention !** – Si le moteur effectue 6 mouvements cela signifie que sa mémoire est pleine.



Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

5.10 - Mémorisation d'un capteur climatique relié par radio

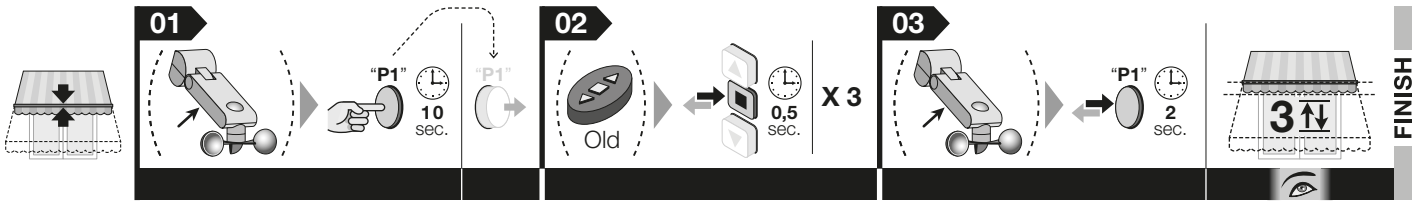
Pour effectuer la procédure il faut disposer d'un émetteur mémorisé en « Mode I » (« vieux »).

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.

01. (sur le capteur climatique) Maintenir appuyée la touche jaune pendant 10 secondes et la relâcher (dans ce cas le moteur n'effectue aucun mouvement).

02. (sur le vieil émetteur) Donner 3 impulsions su la touche ■, pourvue qu'elle soit mémorisée.

03. (sur le capteur climatique) Maintenir appuyée la touche jaune pendant 2 secondes : le moteur effectue 3 mouvements pour confirmer la mémorisation. **Attention !** – Si le moteur effectue 6 mouvements cela signifie que sa mémoire est pleine.



Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

5.11 - Fonction « RDC » : réglage de la force de traction du moteur en fermeture

Cette fonction permet d'éviter que la toile subisse une tension excessive au terme de la manœuvre de fermeture. Durant la phase finale de cette manœuvre la fonction réduit automatique le couple de traction du moteur, sur la base des valeurs fixées en usine ou de celles réglées par l'installateur par la procédure suivante.

Attention ! – Cette fonction est activée en usine mais ne peut pas être opérationnelle si les fins de course sont programmés avec la procédure manuelle (paragraphe 5.6).

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.

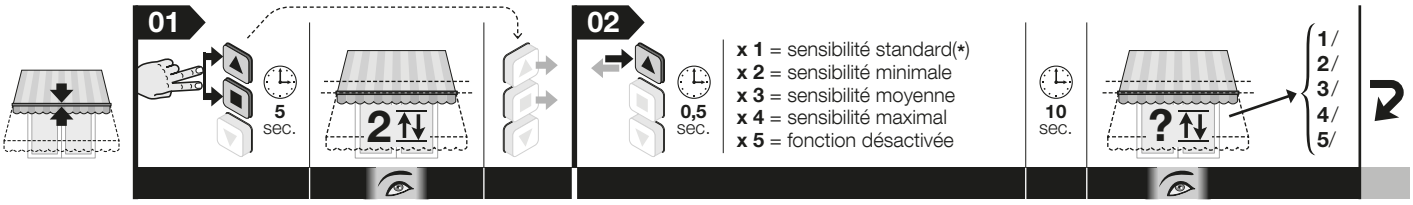
01. Maintenir appuyées simultanément les touches ■ et ▲ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.

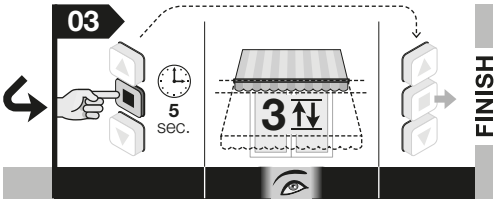
02. Appuyer brièvement sur la touche ▲ un certain nombre de fois, en fonction du niveau de sensibilité du moteur à imposer :

1 impulsion = niveau 1, sensibilité standard (réglage d'usine)(*)
2 impulsions = niveau 2, sensibilité minimale
3 impulsions = niveau 3, sensibilité moyenne
4 impulsions = niveau 4, sensibilité maximal
5 impulsions = niveau 5, fonction désactivée

Après environ 10 secondes, le moteur effectue un certain nombre de mouvements égal niveau de protection choisi. **Note** – Si cela n'a pas lieu annuler la procédure. De cette façon le réglage se termine sans changer le niveau prédéfini en usine

03. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.





Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

5.12 - Fonction « FRT » : tensionnement automatique de la toile en ouverture pour des stores qui ne sont pas pourvus de mécanisme pour bloquer la toile en ouverture

Cette fonction est utile pour éliminer les dépressions inesthétiques qui peuvent se former quand le store est ouvert. Elle s'active en programmant une position « 2 » près du fin de course « 1 ». La fonction ne peut être utilisée que pour les toiles qui n'ont aucun mécanisme pour bloquer la toile en position ouverte. Quand cette fonction est active, durant l'utilisation de l'automatisme le store descend jusqu'au fin de course « 1 » et remonte ensuite automatiquement jusqu'à la position « 2 » (celle programmée à partir de la procédure suivante), mettant ainsi la toile en tension. La fonction agit aussi quand on demande un ouverture d'ouverture/fermeture partielle. Dans ces cas le store s'arrête au niveau de la cote « H » programmée et remonte automatiquement jusqu'à ce que la toile soit tendue.

Attention ! • La fonction « FRT » peut être programmée exclusivement après avoir programmé les cotes des fins de course « 0 » et « 1 ». • La position « 2 » doit être un point compris entre le fin de course « 1 » et le fin de course « 0 ».

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.

01. Donner une impulsion sur la touche ▼ et attendre que le moteur ouvre le store jusqu'au fin de course « 1 ».

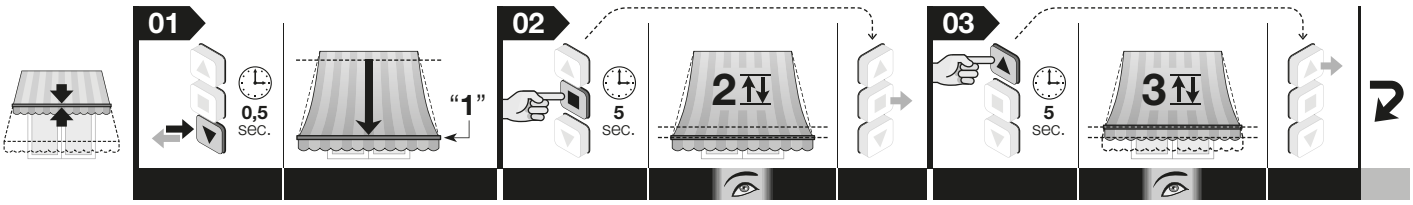
02. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.

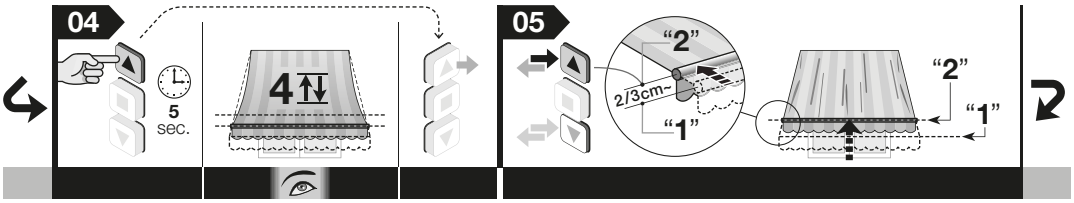
03. Maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.

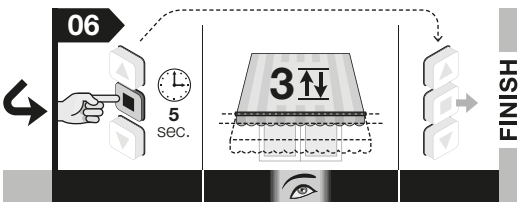
04. Maintenir de nouveau appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.

05. Arrivé à ce point tendre la toile en donnant les impulsions nécessaires sur la touche ▲ (à chaque impulsion le store se déplace de quelques millimètres ; si on maintien la pression sur la touche le store se déplace dans la modalité « homme présent ». Pour un réglage fin, utiliser aussi la touche ▼). **Note** – la position avec la toile tendue est la position « 2 ».

06. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.







Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

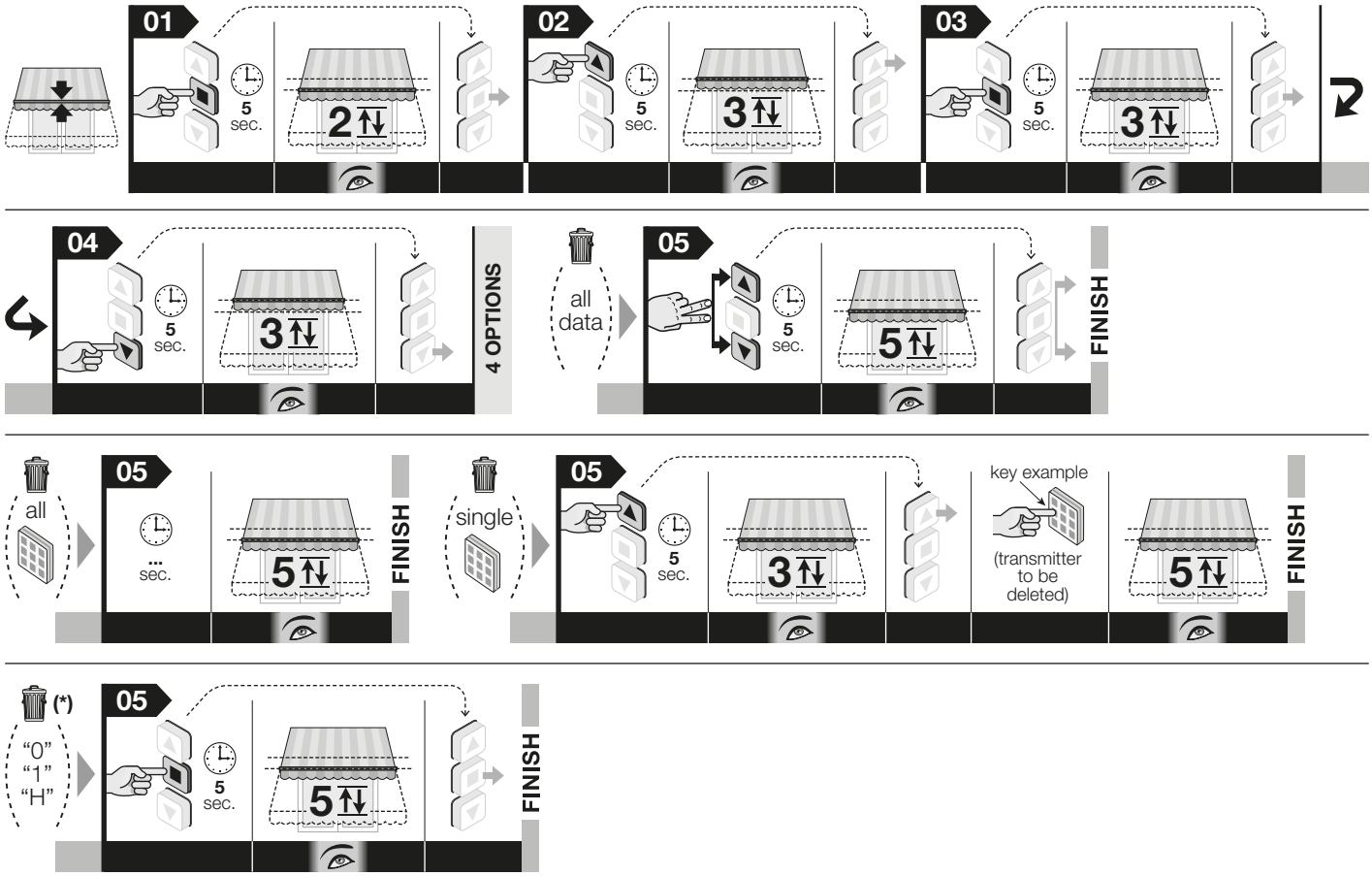
5.13 - Effacement total ou partiel de la mémoire

Cette procédure permet de choisir dans le point 05 les données que l'on souhaite effacer.

5.13.1 - Procédure effectuée avec un émetteur mémorisé en « Mode I »

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.

01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
04. Maintenir appuyée la touche ▼ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
05. • **Pour effacer toute la mémoire :** maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 5 mouvements. A la fin relâcher la touche.
• **Pour effacer tous les émetteurs mémorisés :** n'appuyer sur aucun bouton et attendre que le moteur effectue 5 mouvements.
• **Pour effacer un seul émetteur mémorisé :** maintenir la touche ▲ enfoncée et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. À la fin, relâcher la touche. Ensuite, appuyer sur la touche de l'émetteur à annuler : le moteur effectue 5 mouvements.
• **Pour effacer seulement les cotes de fin de course (« 0 », « 1 », « 2 », « S ») et les cotes intermédiaires (« H ») : ATTENTION : – Cet effacement doit être fait seulement quand on désire régler de nouveau les cotes de fin de course en utilisant une procédure différente de celle utilisée en précédemment.** Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 5 mouvements. A la fin relâcher la touche.

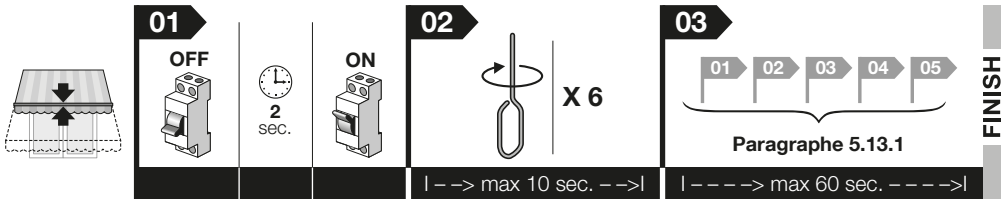


Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

5.13.2 - Procédure effectuée avec un émetteur non mémorisé

Pour réinitialiser la mémoire à l'aide d'une télécommande non mémorisée, il faudra réaliser la procédure suivante :

01. Couper l'alimentation et attendre 2 secondes.
02. Réalimenter le moteur et dans les 10 secondes, tourner la poignée de secours sur 6 tours au moins.
03. A ce stade, dans la minute, effacer la mémoire à l'aide de la procédure décrite au paragraphe 5.13.1 avec un émetteur quelconque, même s'il n'a pas été mémorisé.

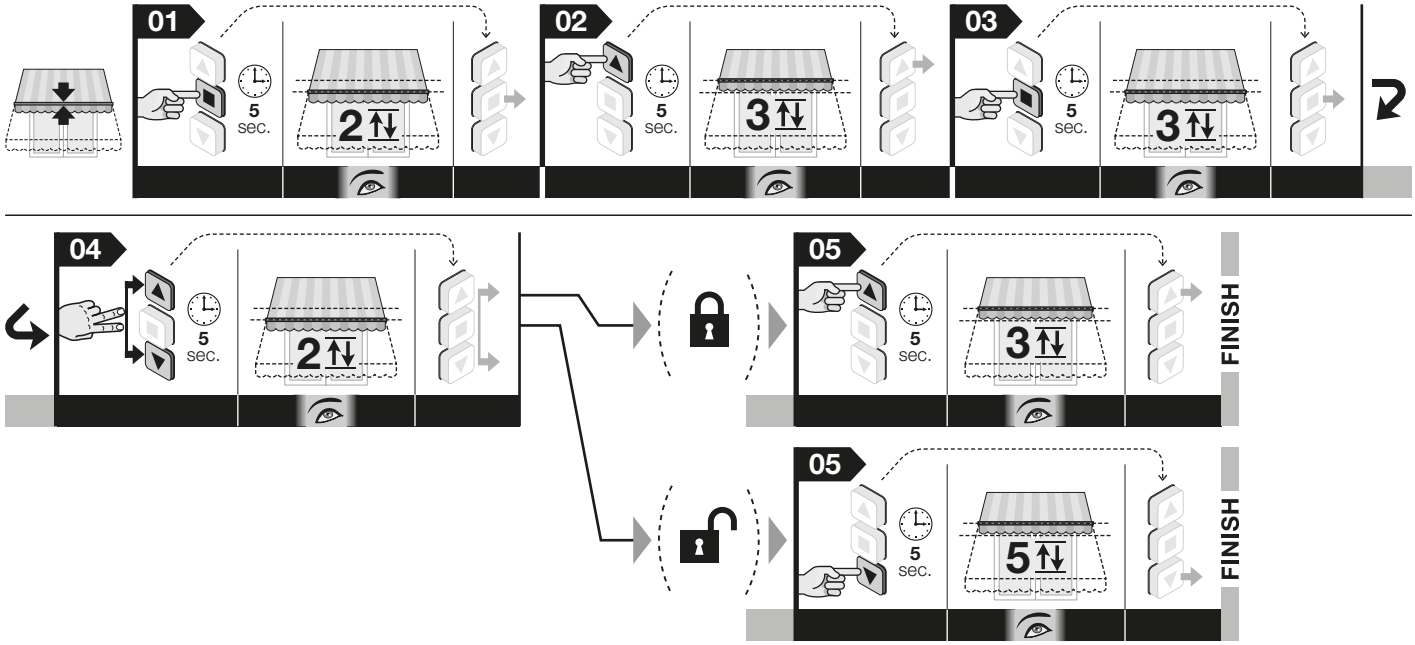


5.14 - Blocage et déblocage de la mémoire

Cette procédure permet de bloquer ou de débloquer la mémoire du moteur pour empêcher la mémorisation accidentelle d'autres émetteurs non prévus dans l'installation.

Avant de commencer cette procédure placer le store à mi-course.

01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
04. Maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
05. • **Pour bloquer la mémoire :** maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
• **Pour débloquer la mémoire :** maintenir appuyée la touche ▼ et attendre que le moteur effectue 5 mouvements. A la fin relâcher la touche.



Note – Durant l'exécution de la procédure, on peut à tout moment annuler la programmation en maintenant appuyés simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

6 DÉTECTEURS CLIMATIQUES POUR LE VENT, LE SOLEIL, LA PLUIE

Les capteurs climatiques de la série NEMO et VOLO permette de déplacer automatiquement le store, en fonction des conditions climatiques ambiantes.

Recommandations :

- Pour tous les modèles de la série NEMO et les modèles Volo SR et Volo ST : les seuils d'intervention « soleil » et « vent » peuvent être réglés exclusivement dans le capteur climatique. Se référer au manuel d'instructions du capteurs.
- Les capteurs climatiques ne doivent pas être considérés des dispositifs augmentant le niveau de sécurité du store en présence de pluie ou de vent fort. Nice décline toute responsabilité pour des dommages causés par des évènements atmosphériques non détectés par les capteurs.

6.1 - Définitions et conventions

- **Commande manuelle de « Soleil On »** = activation de la réception, par le moteur, des commandes automatiques émis par le capteur « Soleil », si faisant partie de l'installation. Dans la période pendant laquelle il est activé, l'utilisateur peut envoyer des commandes manuelles à tout moment : celles-ci se superposent au fonctionnement automatique de l'automatisme.
- **Commande manuelle de « Soleil Off"** = activation de la réception, par le moteur, des commandes automatiques émis par le capteur « Soleil », si faisant partie de l'installation. Dans la période pendant laquelle la réception est désactivée l'automatisme fonctionne exclusivement avec les commandes manuelles envoyées par l'utilisateur. Les capteurs de « Vent » et « Pluie » ne peuvent pas être désactivés dans la mesure où ils servent à protéger l'automatisme de l'action du vent et de la pluie.
- **Intensité « Au-dessus du seuil » du soleil/vent** = condition pour laquelle l'intensité du phénomène atmosphérique stationne dans les valeurs au dessus de la valeur imposée comme seuil.
- **Intensité « En-dessous du seuil » du soleil/vent** = condition pour laquelle l'intensité du phénomène atmosphérique stationne dans les valeurs de zéro à moitié de la valeur imposée comme seuil.
- **« Protection vent »** = condition pour laquelle le système désactive toutes les commandes d'ouverture du store à cause de l'intensité au-dessus du seuil du vent.
- **« Présence pluie »** = condition pour laquelle le système détecte la présence de pluie par rapport à la condition précédente « d'absence de pluie ».
- **« Commande manuel »** = commande de montée, descente, ou stop envoyé par l'utilisateur par le biais d'un émetteur.

6.2 - Comportement du moteur en présence des capteurs climatiques

6.2.1 - Comportement du moteur en présence du capteur « soleil » (fig. 7)

Quand l'intensité de la lumière du soleil passe au dessus du seuil, 2 minutes après le début de cette conditions le moteur effectue de manière autonome une manœuvre de descente. Quand l'intensité de la lumière du soleil passe sous le seuil, 15 minutes après le début de cette condition le moteur effectue de manière autonome une manœuvre de montée. **Note** – Des diminutions momentanés de l'intensité solaire, de curées inférieures à 15 minutes, ne sont pas prise en compte. Les commandes manuelles de l'utilisateur restent toujours actives et s'ajoutent à celles générées automatiquement par le système.

6.2.2 - Comportement du moteur en présence du capteur « pluie » (fig. 8)

Le capteur de pluie reconnaît deux états : « absence de pluie » et « présence de pluie ». Quand le moteur reçoit l'information « présence de pluie », il active la commande programmée dans le moteur même pour cette état (par exemple, fermeture du store). Le capteur de pluie se désactive après que ce dernier ait constaté l'absence de pluie pour au moins 15 minutes.
Les commandes manuelles de l'utilisateur restent toujours actives et s'ajoutent à celles générées automatiquement par le système. Dans le cas de l'envoi d'une commande manuelle contraire à la commande automatique précédente, le système effectue la manœuvre et fait partie au même instant une temporisation de 15 minutes qui régénère la commande automatique programmée à l'échéance de cette durée (par exemple, la fermeture du store).

Exemple :

1. Le store est ouvert.
2. Il commence à pleuvoir...
3. Le store est fermé automatiquement par le système.
4. Après quelques minutes (il continue de pleuvoir...) l'utilisateur commande l'ouverture du store.
5. 15 minutes après l'ouverture (il continue de pleuvoir...) le store est fermé automatiquement par le système.
6. Il cesse de pleuvoir.
7. Il ne pleut plus depuis au moins 15 minutes : l'utilisateur commande de nouveau l'ouverture du store.
8. Le store reste ouvert.

6.2.3 - Comportement du moteur en présence du capteur « vent » (fig. 9)

Quand l'intensité du vent passe au-dessus du seuil, le système active la protection vent et ferme automatiquement le store. Quand la protection vent est activée les commandes manuelles sont désactivés et il n'est pas possible d'ouvrir le store. Au terme de la période d'interdiction les commandes manuelles sont réactivées et 15 minutes plus tard le fonctionnement automatique est rétabli.

6.3 - Priorité entre les évènements atmosphériques et priorité de fonctionnement entre les capteurs « Soleil », « Pluie » et « Vent »

L'échelle des priorités entre les évènements atmosphériques est la suivante : 1) - vent, 2) - pluie, 3) - soleil. Le vent est le phénomène qui a la priorité supérieure par rapport aux autres. Un phénomène avec priorité supérieure annule l'état du phénomène actif si ce dernier a une priorité inférieure.

Exemple :

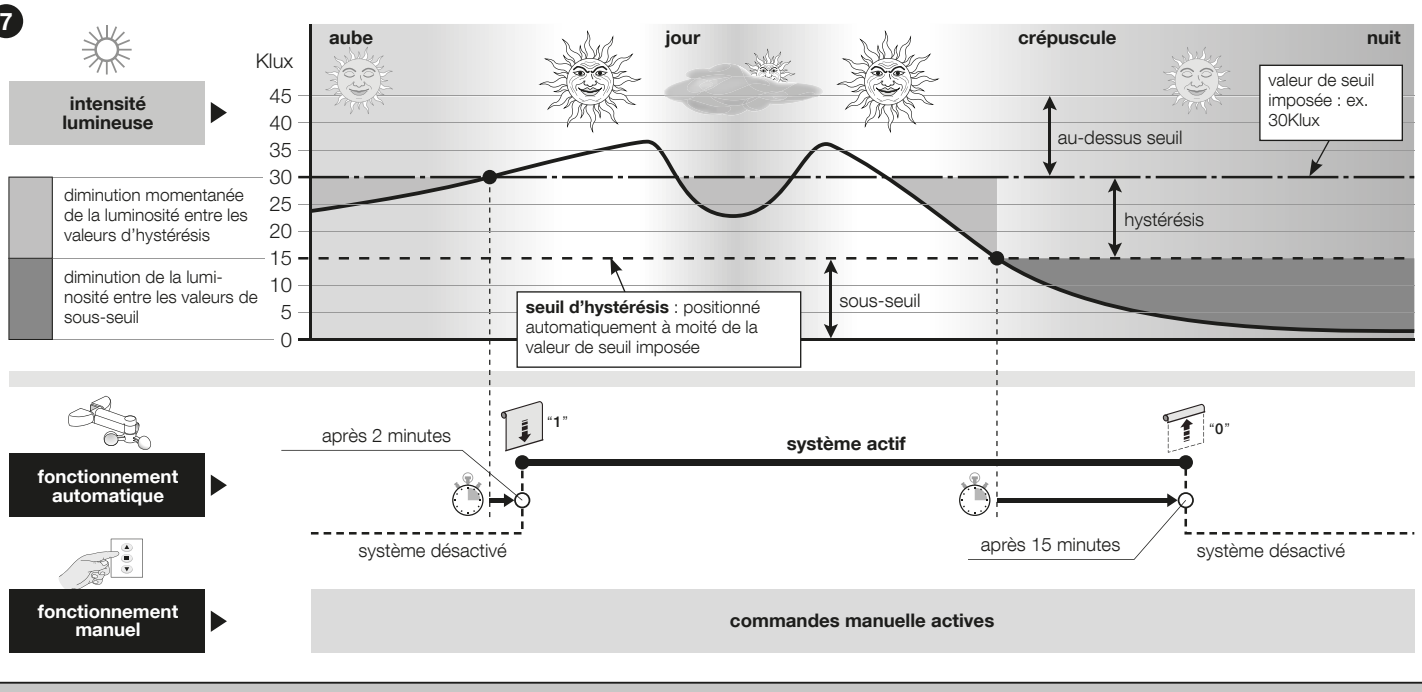
1. Par une belle journée de soleil; l'intensité de la lumière est au-dessus du seuil; le capteur fait ouvrir le store automatiquement.
2. La pluie arrive sur le capteur; il système annule la condition existante de soleil et commande la manœuvre prévue pour la condition de pluie.
3. L'intensité du vent croît et passe au-dessus du seuil; le moteur désactive la séquence automatique prévue pour le phénomène pluie et commande la manœuvre de montée (le store sera bloqué par le système dans la position « 0 » de fermeture, tant que le vent se maintiendra au-dessus du seuil).
4. Le vent cesse passe sous le seuil vent ; après 10 minutes environ la condition d'alarme vent disparait ; à ce point, si la condition de pluie est encore présente, le capteur de pluie est réactivé et la commande de la manœuvre prévue.
5. Quand le capteur détecte une condition de « pluie absente », il réactive le capteur « soleil » et, si l'intensité lumineuse est au-dessus de la seuil, le système ouvre le store.
6. Quand l'intensité lumineuse descend sous le seuil, après environ 15 minutes la manœuvre de montée est commandée.

6.4 - Commandes de « Soleil-On » e « Soleil-Off » envoyé par l'utilisateur

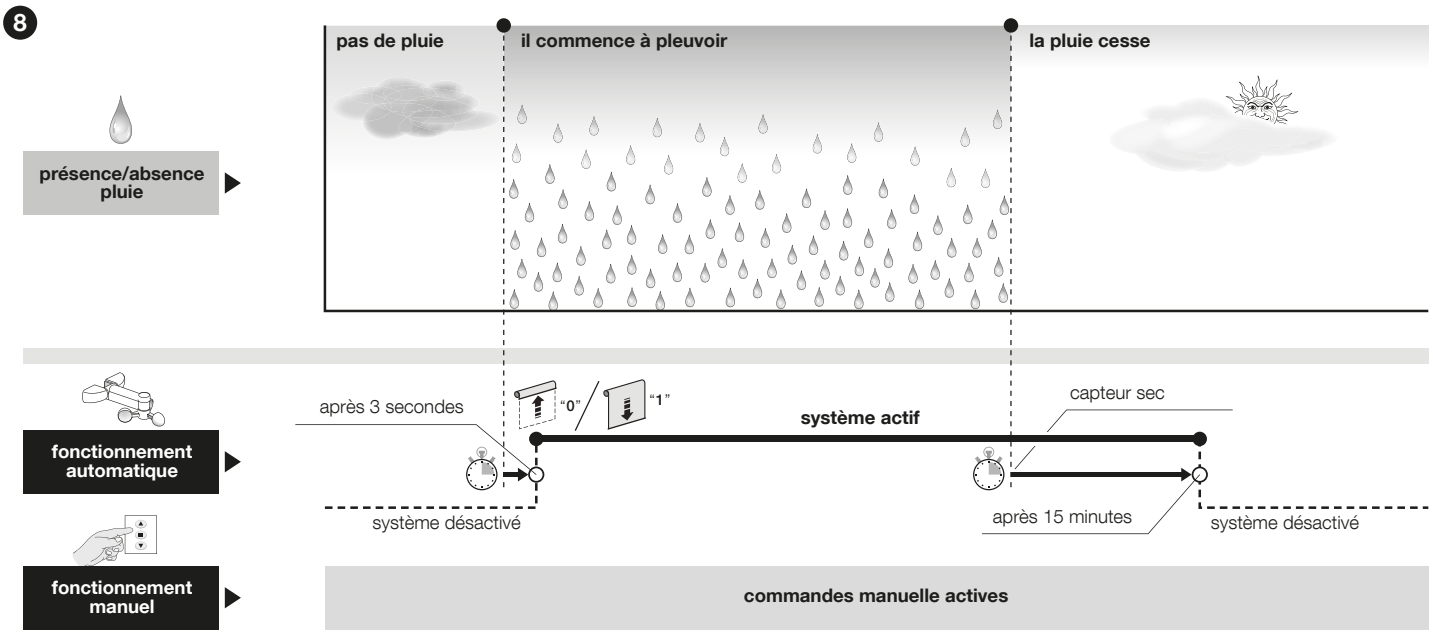
L'utilisateur peut activer (commande « Soleil-On ») ou désactiver (commande « Soleil-Off ») la réception, da la part du moteur, des commandes automatiques transmises par les capteurs climatiques de l'installation. Si quand la commande « Soleil-On » est envoyée, l'intensité de la lumière solaire est au-dessus du seuil, le système commande l'ouverture du store; se, par contre, à ce moment le capteur est déjà activé, le système se repositionne et autorise de nouveau le capteur, en faisant repartir les algorithmes depuis le début, avec effet immédiat.
Si quand à l'instant de la commande « Soleil-On » aucune manœuvre n'est prévue, le moteur signale la réception du commande et effectue 2 mouvements. Si à ce même i l'intensité de la lumière solaire est sous le seuil et ne permet donc pas l'ouverture du store, le moteur commandera la fermeture du store, conformément aux conditions présentes. Dans le cas où les conditions pour effectuer la manœuvre ne sont pas remplies (par exemple parce que le store est fermé et il n'y a pas de soleil) à la réception de la commande « Soleil-On » le moteur effectuera 2 mouvements per signale la réception de la command. En envoyant la commande « Soleil-Off » le fonctionnement automatique du store se désactive, pour ce qui concerne le phénomène soleil. L'automatisme fonctionnera donc exclusivement de manière manuelle.
Avertissement – Les capteurs « vent » et « pluie » ne peuvent pas être désactivés.

FR

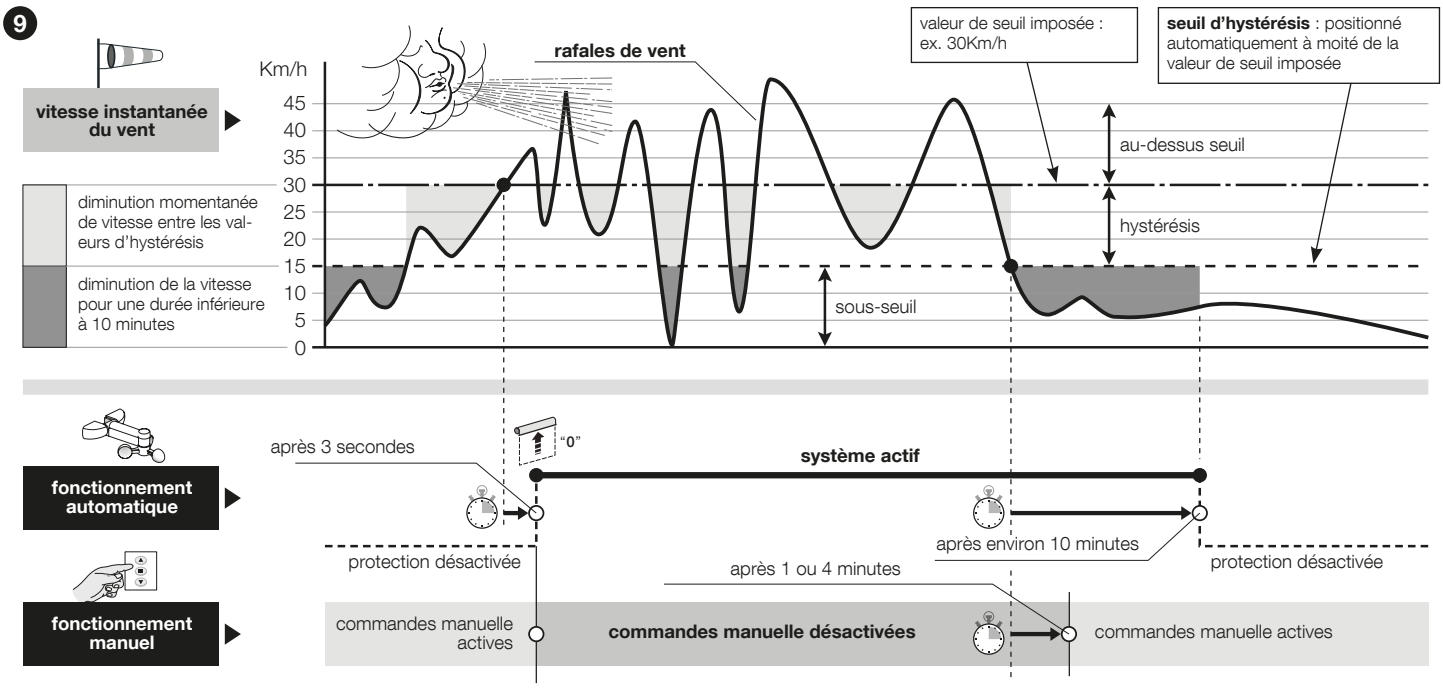
7


intensité lumineuse
Klux
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
aube
jour
crépuscule
nuit
valeur de seuil imposée : ex. 30Klux
au-dessus seuil
hystérésis
sous-seuil
diminution momentanée de la luminosité entre les valeurs d'hystérésis
diminution de la luminosité entre les valeurs de sous-seuil
seuil d'hystérésis : positionné automatiquement à moitié de la valeur de seuil imposée
fonctionnement automatique
après 2 minutes
"1"
système actif
"0"
système désactivé
après 15 minutes
système désactivé
fonctionnement manuel
commandes manuelle actives

8


présence/absence pluie
pas de pluie
il commence à pleuvoir
la pluie cesse
fonctionnement automatique
après 3 secondes
"0" / "1"
système actif
capteur sec
système désactivé
après 15 minutes
système désactivé
fonctionnement manuel
commandes manuelle actives

9


vitesse instantanée du vent
Km/h
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
rafales de vent
valeur de seuil imposée : ex. 30Km/h
seuil d'hystérésis : positionné automatiquement à moitié de la valeur de seuil imposée
au-dessus seuil
hystérésis
sous-seuil
diminution momentanée de vitesse entre les valeurs d'hystérésis
diminution de la vitesse pour une durée inférieure à 10 minutes
fonctionnement automatique
après 3 secondes
"0"
système actif
après environ 10 minutes
protection désactivée
protection désactivée
après 1 ou 4 minutes
fonctionnement manuel
commandes manuelle actives
commandes manuelle désactivées
commandes manuelle actives

7 RECOMMANDATIONS POUR L'UTILISATION QUOTIDIENNE DE L'AUTOMATISME

7.1 - Nombre maximum de cycles de travail continu

En général les moteurs de la ligne ERA sont conçus pour une utilisation résidentielle et donc pour une utilisation discontinue Ils garantissent un temps d'utilisation continu de 4 minutes et dans les cas de surchauffe (par exemple, due à une activation prolongée et continue) se fait automatiquement une « protection thermique » de sécurité qui stoppe l'alimentation et de ré initialisation lorsque la température tombe dans les limites normales.

7.2 - Fonction d'auto mise à jour des fins de course

Les fins de course qui ont été réglés par le biais de l'impact du coffre contre la structure ou autre blocage mécanique, ils sont vérifiés par la fonction « auto-mise à jour des fins de course » chaque fois que le store effectue une manœuvre et un butte dans ces fins de course. Ceci permet à la fonction de mesurer les nouvelles valeur de fin de course et de mettre à jour celles existantes, en récupérant ainsi les éventuels jeux qui pourraient s'être créer dans le temps par l'effet de l'usure et/ou des écarts thermiques auxquels sont soumises les parties de la structure. La mise à jour constante de ces cotes permet au store de rejoindre le fin de course avec toujours la précision maximale
La fonction n'est pas active quand la course du store dure moins de 2.5 secondes et ne rejoint pas le fin de course.

7.3 - Commander l'ouverture/fermeture partielle du store (cote « H »)

En général pour commander une ouverture/fermeture partielle du volet, appuyer sur la touche qui a été associée à la cote partielle durant la programmation (pour de plus amples informations lire le point 06 de la procédure 5.9) Si l'émetteur a seulement trois touches et une seule cote « H » est mémorisée, appuyer simultanément sur les touches ▲ et ▼ faire appel à cette cote.

Que faire si… (guide pour la résolution des problèmes

- ❑ **En donnant l'alimentation à une phase électrique le moteur ne bouge pas :** En excluant la possibilité que la protection thermique est en place, pour lequel juste attendre que le moteur refroidit, vérifiez que la tension du secteur correspond à des données figurant dans les spécifications techniques de ce manuel, en mesurant l'énergie de l'orchestre « commun » et la puissance de phase alimentée. Puis essayer la phase électrique opposée.

- ❑ **En envoyant une commande de monté le moteur ne démarre pas** : Ceci peut se produire si le store se trouve près de la fin de course Haut (« 0 ») Dans ce cas il faut d'abord faire descendre le store sur une courte distance et redonner à nouveau la commande de montée

- ❑ **Le système opère dans des conditions d'urgence d' « homme présent »** : – Vérifier si le moteur a subit quelque choc électrique ou mécanique de forte entité
  – Vérifier que chaque partie du moteur soir intègre.
  Effectuer la procédure d'effacement (paragraphe 5.16) et régler de nouveau les fins de course.

Mise au rebut du produit

De même que pour les opérations d'installation, à la fin de la vie de ce produit, les opérations de mise au rebut doivent être effectuées par du personnel qualifié.
Ce produit se compose de différents types de matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être éliminés. Renseignez-vous sur les programmes de recyclage ou d'élimination prévus par les règlements en vigueur dans votre région pour cette catégorie de produit. **Attention !** – certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes s'ils étaient jetés dans la nature. Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les déchets domestiques. Par conséquent, utiliser la méthode de la « collecte sélective » pour la mise au rebut des composants conformément aux prescriptions des normes en vigueur dans le pays d'utilisation ou remettre le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent. **Attention !** – les règlements en vigueur localement peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination sauvage de ce produit.



Les matériaux d'emballage du produit doivent être mis au rebut dans le plein respect des normes locales en vigueur.

Caractéristique techniques

- **Tension d'alimentation** : voir les données sur l'étiquette du moteur
- **Puissance absorbée en attente** : 0,5 W
- **Résolution de l'encodeur** : 2,7°
- **Durée de fonctionnement continu** : 4 minutes (maximum)
- **Température minimale de fonctionnement** : -20 °C
- **Degré de protection** : IP 44

Notes :
– Toutes les caractéristiques techniques indiquées se réfèrent à une température ambiante de 20°C (± 5°C).
– Nice S.p.A. se réserve le droit d'apporter des modifications au produit à tout moment si elle le jugera nécessaire, en garantissant dans tous les cas les mêmes fonctions et le même type d'utilisation prévu.

Déclaration CE de conformité

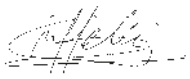
Numéro de déclaration : 481/Era Fit (...)HT

Avec cela, Nice SpA déclare que les produits :

- **E FIT MHT 1517**
- **E FIT MHT 1817**
- **E FIT MHT 3017**
- **E FIT MHT 4012**
- **E FIT MHT 5012**

sont conformes aux exigences essentielles et aux autres dispositions pertinentes, établies par les directives **1999/5/CE, 2014/35/UE, 2014/30/UE**. La déclaration de conformité CE peut être consultée et imprimée depuis le site www.nice-service.com ou peut être à Nice S.p.A.

Ing. **Roberto Griffa**
(Chief Executive Officer)



FR

Guía rápida
E FIT MHT (...)

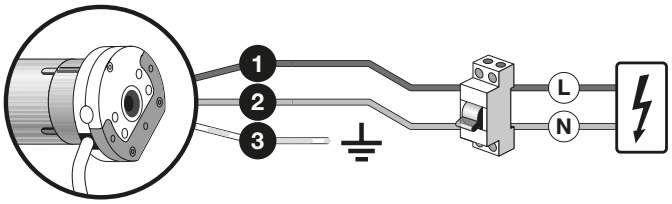
motor tubular
para toldos

Nota para consultar • En esta guía rápida, la numeración de las figuras es independiente y, por tanto, no se corresponde con la numeración citada en el texto del manual completo. • Esta guía no sustituye el manual completo.

Nice

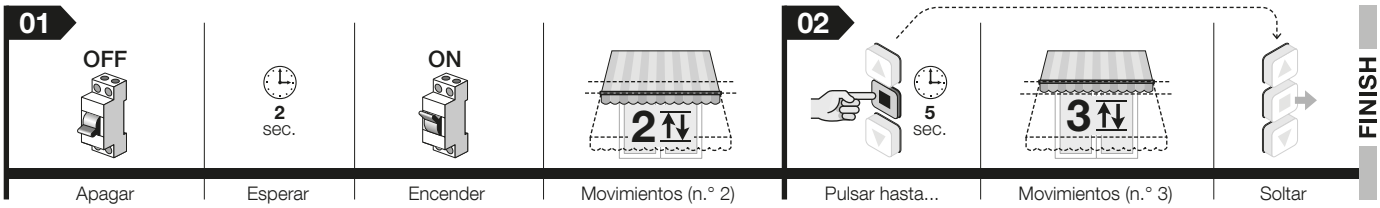
ESPAÑOL

1 - Conexiones eléctricas - véase el capítulo 4



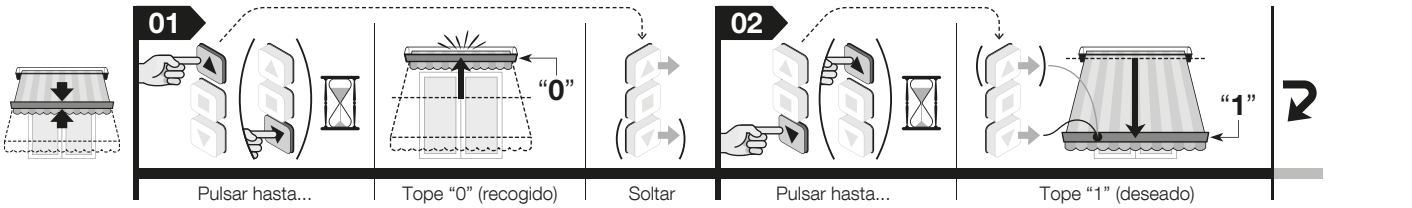
Cable	Color	Conexión	
1	**Marrón**	Fase de alimentación	ac ~
2	**Azul**	Neutro	
3	**Amarillo-verde**	Tierra	

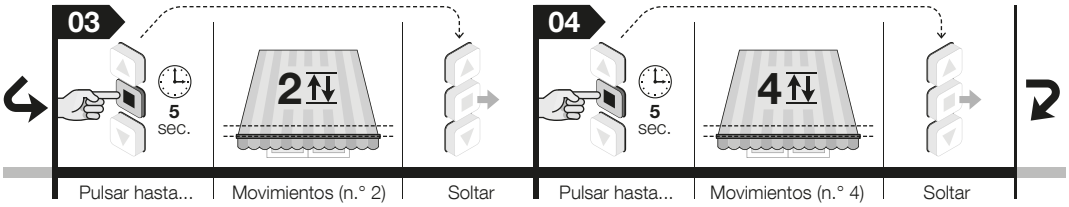
2 - Memorización del PRIMER transmisor - véase el apartado 5.5

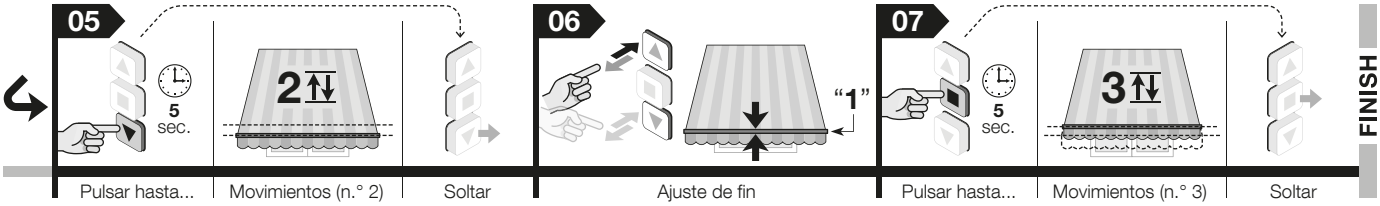


3 - Ajuste de los topes "0" y "1" de forma SEMIAUTOMÁTICA - véase el apartado 5.7

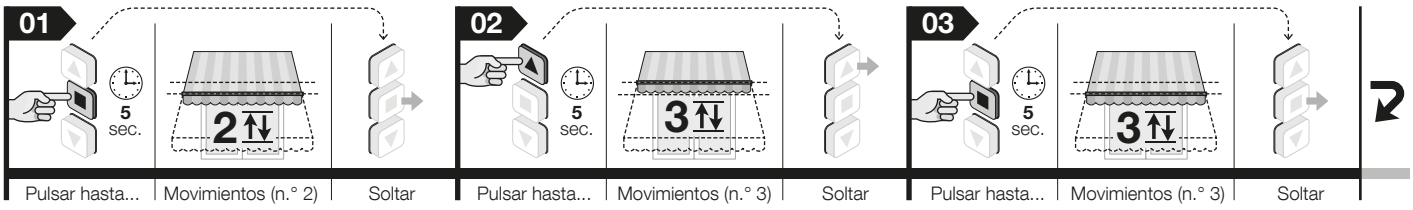
Advertencia – El primer tope que se ha de memorizar debe ser la posición recogida del toldo contra la estructura (por ejemplo, el cajón en el tope "0").

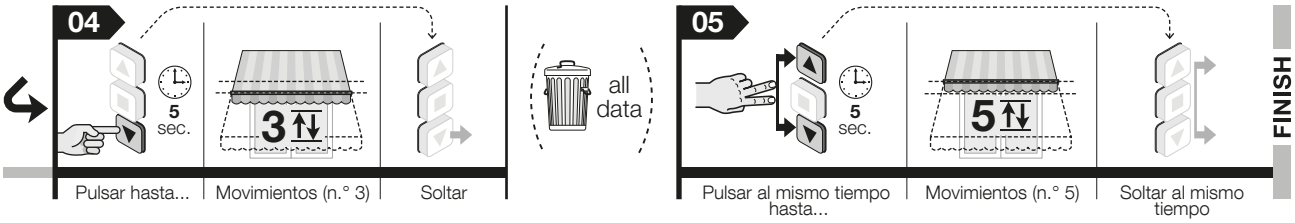






4 - Borrado total de la memoria - véase el apartado 5.16





ESPAÑOL

Instrucciones traducidas del italiano

1 ADVERTENCIAS GENERALES: SEGURIDAD - INSTALACIÓN - USO

Las siguientes advertencias se transcriben directamente de las Normas y se aplican, en la medida de lo posible, al producto en cuestión.

ATENCIÓN Instrucciones importantes para la seguridad. Seguir todas las instrucciones: una instalación incorrecta puede provocar daños graves

ATENCIÓN Instrucciones importantes para la seguridad. Para la seguridad de las personas es importante seguir estas instrucciones. Conservar estas instrucciones

- Antes de comenzar la instalación, verificar las "Características técnicas del producto" (en este manual) y asegurarse de que el producto sea adecuado para la automatización en cuestión. NO proceder con la instalación si el producto no es adecuado
- El producto no se puede utilizar sin haber llevado a cabo las operaciones de puesta en servicio especificadas en el apartado "Ensayo y puesta en servicio"

ATENCIÓN Según la legislación europea más reciente, la realización de una automatización debe respetar las normas armonizadas previstas por la Directiva Máquinas vigente, que permiten declarar la presunción de conformidad de la automatización. Considerando todo esto, las operaciones de conexión a la red eléctrica, ensayo, puesta en servicio y mantenimiento del producto deberán ser llevadas a cabo exclusivamente por un técnico cualificado y competente

- Antes de proceder a la instalación del producto, comprobar que todo el material que se vaya a utilizar esté en perfectas condiciones y sea apto para el uso
- El producto no puede ser utilizado por los niños ni por personas con discapacidades físicas, sensoriales o mentales, o bien carentes de experiencia o conocimiento
- Los niños no deben jugar con el aparato
- No permitir que los niños jueguen con los dispositivos de mando del producto. Mantener los mandos a distancia fuera del alcance de los niños

ATENCIÓN Para evitar cualquier peligro debido al restablecimiento accidental del interruptor térmico, el aparato no debe alimentarse mediante un dispositivo de maniobra externo, como un temporizador, ni debe conectarse a un circuito que regularmente se conecte y desconecte de la alimentación

- En la red de alimentación de la instalación, colocar un dispositivo de desconexión (no suministrado) con una distancia de apertura de los contactos que permita la desconexión completa en las condiciones dictadas por la categoría de sobretensión III
- Durante la instalación, tratar el producto con cuidado evitando aplastamientos, caídas o contactos con cualquier tipo de líquido. No colocar el producto cerca de fuentes de calor y no exponerlo a llamas libres. Todas estas acciones pueden dañarlo y provocar defectos de funcionamiento o situaciones de peligro. En tal caso, suspender inmediatamente la instalación y acudir al Servicio de Asistencia
- El fabricante no asume ninguna responsabilidad ante daños patrimoniales, de bienes o de personas, derivados del incumplimiento de las instrucciones de montaje. En estos casos, la garantía por defectos de material queda sin efecto
- El nivel de presión acústica de la emisión ponderada A es inferior a 70 dB(A)
- La limpieza y el mantenimiento del aparato deben ser efectuados por el usuario y no por niños sin vigilancia
- Antes de realizar cualquier operación en la instalación (limpieza, mantenimiento) hay que desconectar el aparato de la red de alimentación
- Inspeccionar la instalación con frecuencia, especialmente los cables, muelles y soportes, a fin de detectar posibles desequilibrios y marcas de desgaste o daños. No utilizar la instalación si es necesaria una reparación o una regulación: una avería en la instalación o un equilibrio incorrecto de la automatización puede provocar lesiones
- El material del embalaje del producto debe desecharse en plena conformidad con la normativa local
- Entre las partes accionadas y los objetos fijos debe haber una distancia de al menos 0,4 m
- La inscripción en los motores tubulares puede quedar cubierta después del montaje
- Si el cable está dañado, el aparato se debe desechar. El cable de alimentación no se puede sustituir
- Prestar atención a la persiana en movimiento y mantenerse lejos hasta que la persiana no esté del todo baja
- Prestar atención al accionar el dispositivo de retorno manual, ya que una persiana levantada puede caer rápidamente si los muelles están debilitados o averiados
- No accionar el toldo mientras se estén realizando trabajos de mantenimiento o limpieza de las ventanas
- Dejar el toldo desconectado de la alimentación mientras se estén realizando trabajos de mantenimiento o limpieza de las ventanas. Advertencia para "toldo con mando automático"

ADVERTENCIAS DE INSTALACIÓN

- Antes de instalar el motor de accionamiento, quitar todos los cables superfluos y desactivar todos los aparatos no necesarios para el funcionamiento motorizado
- Instalar el órgano de maniobra para el retorno manual a una altura inferior a 1,8 m
  NOTA: si es amovible, el órgano de maniobra debería permanecer cerca de la puerta
- Asegurarse de que los elementos de mando se mantengan lejos de los órganos en movimiento, permitiendo la visión directa.
  A no ser que se utilice un selector, los elementos de mando se deben instalar a una altura mínima de 1,5 m y no deben quedar accesibles
- Los dispositivos de mando fijos deben instalarse de manera que queden a la vista
- En el caso de los motores de accionamiento que permiten el acceso a partes en movimiento no protegidas, éstas deben estar instaladas a más de 2,5 m del pavimento o por encima de cualquier otro nivel que pueda permitir el acceso

Manual completo

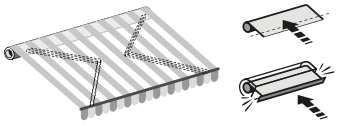
Nota para consultar el manual – Algunas figuras citadas en el texto se detallan al final del manual.

2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO Y USO PREVISTO

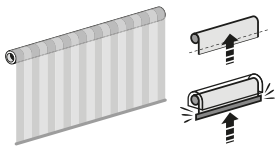
Era Fit MHT es una familia de motores tubulares destinados exclusivamente a la automatización de varios tipos de toldos (véase la **fig. 5**). **¡Queda prohibido realizar cualquier otro uso! De hecho, el fabricante no se hace responsable de los daños derivados del uso inadecuado del producto, salvo en los casos previstos en el presente manual.**

Características funcionales del producto: • Se alimenta de la red eléctrica. • Se instala en el interior del cilindro de enrollamiento; la cara que sobresale se fija en el interior del cajón con tornillos o bridas de soporte (no proporcionados con el sistema). • Integra un receptor y una central de mando con tecnología de codificación que garantiza el control electrónico del movimiento y la precisión de los topes. • Es compatible con toda la electrónica de control de Nice (transmisores y sensores climáticos) que incorpora el sistema de radio NRC. • Se puede controlar a través de transmisiones de radio mediante la utilización de varios accesorios opcionales que no se proporcionan con el sistema (véase la **fig. 3**). • Se puede programar por radio con un transmisor portátil o a través de los programadores de mano de Nice (accesorios no suministrados con el sistema). • Puede subir y bajar el toldo y, además, puede detenerlo en el tope alto, en el bajo o en varias posiciones intermedias. • Incorpora un sistema de protección térmica que, en caso de sobrecalentamiento debido al uso del sistema de automatización de forma que se sobrepasen los límites establecidos, interrumpe automáticamente la alimentación eléctrica y la restablece cuando la temperatura vuelve a ser normal. • Se encuentra disponible en varias versiones; cada una de ellas incorpora un par motor determinado (potencia).

5 **Toldo horizontal con brazos articulados; con y sin cajón**



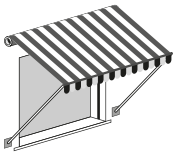
Toldo vertical enrollable; con y sin cajón



Toldo veranda; con y sin bloqueos mecánicos



Toldo de brazos rectos



2.1 - Utilización de la maniobra de emergencia (y el subsiguiente realineación automática)

Los motores tubulares **Era Fit MHT** tienen un dispositivo de maniobra de auxilio. El dispositivo de maniobra de auxilio consiste en un mecanismo que permite mover el toldo a mano; por ejemplo, en caso de falta de energía eléctrica. Se utiliza por medio de la varilla situada en la culata del motor, girando en cualquiera de los dos sentidos. Si se utiliza la maniobra de auxilio o si el motor no recibe alimentación eléctrica durante más de 24 horas, la central de mando del motor pierde el valor de la posición actual del toldo. En esta situación, está prevista una fase de realineación automática; al recibir un mando, el motor asumirá uno de dos comportamientos, según el mando enviado.
– mando de subida: El motor hace subir el toldo hasta que el tambucho se cierra al tope.
– mando de bajada: El motor hace bajar el toldo 3 segundos y luego invierte la marcha y cierra el toldo al tope contra el tambucho.

Nota – El cierre del tambucho se produce con el nivel de reducción del par de tracción seleccionado anteriormente.

3 INSTALACIÓN DEL MOTOR Y DE LOS ACCESORIOS

3.1 - Controles previos a la instalación y límites de utilización

- Compruebe la integridad del producto inmediatamente después de desembalarlo.
- Este producto está disponible en varias versiones y cada una de ellas incorpora un par motor específico. Además, cada versión está diseñada para manipular toldos con dimensiones y pesos determinados; por tanto, antes de proceder a la instalación, asegúrese de que los parámetros del par motor, la velocidad de rotación y el tiempo de funcionamiento de este producto sean adecuados para automatizar el toldo (consulte la "Guía de selección" que se encuentra en el catálogo de productos de Nice, disponible en www.niceforyou.com). Concretamente, **no instale el producto si el par motor es mayor que el necesario para mover el toldo.**
- Compruebe el diámetro del cilindro de enrollamiento, ya que este debe elegirse en función del par motor. Para ello, es necesario tener en cuenta lo siguiente:

  – para los motores de talla "**M**" (Ø = 45 mm), con un par motor de hasta 35 Nm (incluido), el diámetro interior mínimo del cilindro de enrollamiento debe ser de 52 mm;
  – para los motores de talla "**M**" (Ø = 45 mm), con un par motor superior a 35 Nm, el diámetro interior mínimo del cilindro de enrollamiento debe ser de 60 mm.
- Antes de automatizar un toldo, asegúrese de que delante del mismo haya espacio libre suficiente para poder abrirlo completamente.
- En caso de realizar la instalación del motor en exteriores, asegúrese de garantizar una protección adecuada del motor frente a condiciones atmosféricas adversas.
- El cable de alimentación del motor es de PVC y es adecuado para el uso en ambientes interiores. Para el uso en otros ambientes proteger el cable en toda su longitud, introduciéndolo en un conducto específico para la protección de cables eléctricos.

En los capítulos 1, 2 y en la sección "Características técnicas" se especifican límites de utilización adicionales.

3.2 - Montaje e instalación del motor tubular

¡ATENCIÓN! - Antes de continuar, lea atentamente las advertencias contenidas en los apartados 1.1 y 3.1. Una instalación incorrecta puede causar graves lesiones.

Para montar e instalar el motor, consulte la **fig. 4**. Además, puede consultar el catálogo de productos de Nice o visitar el sitio www.niceforyou.com para seleccionar la corona del tope (**fig. 4-a**), la rueda motriz (**fig. 4-b**) y la brida de soporte del motor (**fig. 4-f**). **¡ATENCIÓN!** - No coloque tornillos en el cilindro de enrollamiento en el tramo atravesado internamente por el motor, ya que estos podrían dañar el motor.

3.3 - Instalación de los accesorios

Después de instalar el motor, también es necesario instalar los accesorios en caso de que estén disponibles. Para saber cuáles son compatibles y a fin de elegir los modelos deseados, consulte el catálogo de productos de Nice, que se encuentra también en el sitio www.niceforyou.com. En la **fig. 3** se indican los tipos de accesorios compatibles y su conexión al motor (todos son opcionales y, por tanto, no se suministran con el sistema).

4 CONEXIONES ELÉCTRICAS Y PRIMER ENCENDIDO

Las conexiones eléctricas se deben realizar después de haber instalado el motor y los accesorios compatibles previstos.
El interior del cable eléctrico del motor contiene los siguientes cables (**fig. 3**):

Cable	Color	Conexión	
1	**Marrón**	Fase de alimentación	ac ~
2	**Azul**	Neutro	
3	**Amarillo-verde**	Tierra	

4.1 - Conexión del motor a la red eléctrica

Utilice los cables 1, 2, 3 (**fig. 3**) para conectar el motor a la red eléctrica, pero ha de respetar las siguientes **advertencias**:
– Una conexión incorrecta puede provocar daños o situaciones peligrosas.
– Respete de forma estricta las conexiones indicadas en el presente manual.
– En la red de alimentación del motor es preciso instalar un dispositivo de desconexión de red que tenga una distancia de apertura de los contactos que permita la desconexión total frente a las condiciones englobadas en la categoría de sobretensión III, de conformidad con las normas de instalación (el dispositivo de desconexión no se suministra con el producto).

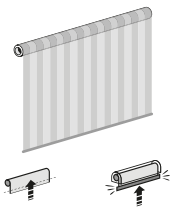
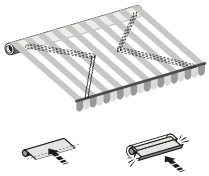
4.2 - Conexión de los accesorios al motor: sólo accesorios que se conectan a través de la radio (transmisores portátiles y cualquier modelo de sensor climático)

Memorícelos en el motor durante las fases de programación; para ello, consulte los procedimientos descritos en este manual y en los manuales de los dispositivos.

5 PROGRAMACIÓN Y AJUSTES

5.1 - Transmisores que se deben utilizar para los procedimientos de programación

- **Los procedimientos de programación solo pueden realizarse con un transmisor Nice dotado al menos de los pulsadores ▲, ■ y ▼.**
- Los procedimientos de programación deben realizarse exclusivamente con un transmisor memorizado en "Modo I" (apartado 5.5 o 5.9.1).
- Si el transmisor utilizado para la programación controla varios grupos de sistemas de automatización, durante el procedimiento, antes de enviar un comando, es preciso seleccionar el "grupo" al que pertenece el sistema de automatización que se está programando.

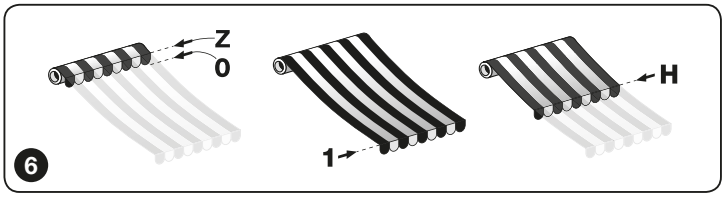
Tabla A			
Tipos de aplicaciones y necesidades operativas			**Programación recomendada**
Toldo vertical enrollable 	**Programación de topes:**	• con parada automática en la posición del tope alto “0” (con cajón)	Programación de forma semiautomática (apartado 5.7)
		• sin límites mecánicos de contención en el tope alto “0”	Programación de forma manual (apartado 5.6)
	Funciones disponibles ...	... si es necesario reducir la fuerza de impacto al cerrar	Ajuste de la fuerza de tracción del motor (función “RDC”; apartado 5.11)
Toldo de brazos 	**Programación de topes:**	• con parada automática en la posición del tope alto “0” (con cajón)	Programación de forma semiautomática (apartado 5.7)
		• sin límites mecánicos de contención (barra cuadrada o similar)	Programación de forma manual (apartado 5.6)
	Funciones disponibles ...	... para tensar la lona: función “FRT”	Programación de la función “FRT” (apartado 5.12)
		... si es necesario reducir la fuerza de impacto al cerrar	Ajuste de la fuerza de tracción del motor (función “RDC”; apartado 5.11)

ES

5.2 - Posiciones en las que el toldo se detiene automáticamente

El sistema electrónico que controla en todo momento el movimiento del toldo puede detener el toldo automáticamente cuando este llega a una posición determinada programada previamente por el instalador. Las posiciones programables son (**fig. 6**):

– posición “0” = tope alto: toldo totalmente enrollado;
– posición “1” = tope bajo: toldo totalmente desenrollado;
– posición “H” = posición intermedia: toldo parcialmente abierto;
– posición “Z” = es el punto donde el toldo impacta contra su estructura, al final de cierre total, cuando los topes no hay todavía almacenan.



Si los topes aún no están programados, el toldo solo se puede mover manualmente, es decir, pulsando el botón de mando durante el tiempo necesario hasta que el toldo llegue a la posición deseada, y este dejará de moverse en cuanto el usuario suelte el botón. Sin embargo, después de programar los topes, bastará con presionar una sola vez el botón deseado para que el toldo empiece a moverse, y este se parará automáticamente cuando alcance la posición prevista.

Existen varios procedimientos para ajustar las cotas “**0**” y “**1**”; la elección del procedimiento adecuado dependerá de cómo sea la estructura que soporte el toldo (véase la **Tabla A** de resumen).

¡ATENCIÓN! – Si desea volver a ajustar las cotas de los topes que ya se han regulado previamente, debe tener en cuenta que:
– Si desea realizar los ajustes con un procedimiento alternativo al utilizado anteriormente, PRIMERO debe borrar las cotas siguiendo el procedimiento descrito en el apartado 5.13.
– Si desea realizar los ajustes con el mismo procedimiento que ha utilizado anteriormente, no es necesario borrar nada.

La programación de los topes también asocia simultáneamente las dos direcciones de giro del motor con los dos pulsadores correspondientes de subida (▲) y bajada (▼) del dispositivo de mando (en principio, cuando los topes aún no están programados, la asociación es casual y, por tanto, es posible que, al pulsar el botón ▲, el toldo se baje en lugar de subirse, y viceversa).

5.3 - Advertencias generales

- Los ajustes de los topes deben realizarse después de haber instalado el motor en el toldo y de haberlo conectado a la fuente de alimentación.
- En los procesos de instalación en que hay varios motores y/o más receptores, antes de proceder a la programación, es necesario desconectar la fuente de alimentación de los motores y receptores que no desea programar.
- Respete de forma estricta los límites de tiempo establecidos en los procedimientos: desde que se suelta un botón, tiene 60 segundos para pulsar el siguiente botón previsto en el procedimiento. Cuando transcurre este tiempo, el motor efectúa 6 movimientos para comunicar la anulación del procedimiento en curso.
- Durante la programación, el motor realiza un número determinado de movimientos breves, como “respuesta” al comando ejecutado por el instalador. Es importante contar el número de movimientos sin tener en cuenta la dirección en la que se efectúan.
- El motor efectúa 2 movimientos cada vez que recibe alimentación en caso de que en el mismo no estén memorizados al menos un transmisor y las cotas de los topes.

5.4 - Descripción general de los transmisores

5.4.1 - Transmisores compatibles

Consulte el catálogo de productos de Nice o visite el sitio www.niceforyou.com para conocer los dispositivos de mando de Nice compatibles con el receptor de radio integrado en el motor.

5.4.2 - Jerarquía en la memorización de los transmisores

En general, un transmisor se puede memorizar como PRIMER o SEGUNDO transmisor (o bien como tercero, cuarto, etc.).

A - Primer transmisor
Un transmisor se puede memorizar como primer transmisor solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor. Siga el procedimiento descrito en el punto 5.5 para realizar esta memorización (de esta forma, se memoriza el transmisor en “Modo I”).

B - Segundo dispositivo transmisor (o tercero, cuarto, etc.)
Un transmisor portátil (o un sensor climático por radio) se puede memorizar como segundo dispositivo transmisor (o tercero, cuarto, etc.) solo si en el motor ya está memorizado el primer transmisor. Siga el procedimiento descrito en el apartado 5.9 para efectuar esta memorización.

5.4.3 - Dos modos de memorización de los botones de un transmisor

Para memorizar los botones de un transmisor, se pueden utilizar las dos modalidades “Modo I” y “Modo II”, que se pueden alternar entre sí.

- “**MODO I**” – Este modo transmite automáticamente y al mismo tiempo los distintos comandos disponibles en el motor, a través de los distintos botones disponibles en el transmisor. Con este modo, el instalador no tiene la posibilidad de modificar la asociación entre los comandos y los botones. Al finalizar el procedimiento, cada botón se asociará a un comando determinado, en función del siguiente esquema:
  - botón ▲ (o bien el botón **1**): se asociará con el comando de **Subida**
  - botón ■ (o bien el botón **2**): se asociará con el comando de **Parada**
  - botón ▼ (o bien el botón **3**): se asociará con el comando de **Bajada**

  (si en el transmisor existe un cuarto botón...)
  - botón **4**: se asociará con el comando de **Parada**

Nota – Si los botones del transmisor no tienen símbolos ni números, consulte la **fig. 2** para identificarlos.

- “**MODO II**” – Este modo permite asociar manualmente uno de los comandos disponibles en el motor con uno de los botones del transmisor, de forma que el instalador puede seleccionar el comando y el botón deseados. Al finalizar el procedimiento, será necesario repetirlo para memorizar otro botón asociado a otro comando deseado.
  ¡Atención! – Cada sistema de automatización dispone de una lista propia de comandos memorizables en Modo II; en el caso de este motor, la lista de los comandos disponibles se encuentra en el procedimiento descrito en el punto 5.9.2.

5.4.4 - Número de transmisores memorizables

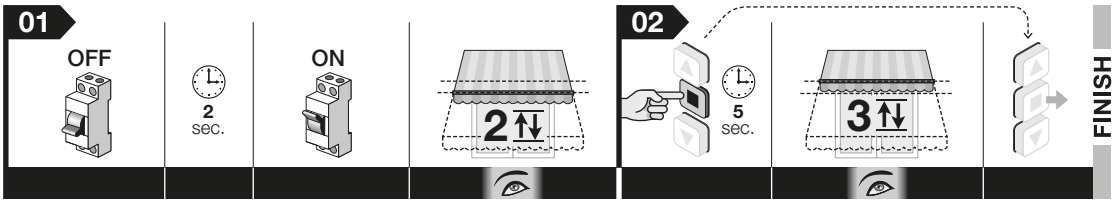
Se pueden memorizar 30 transmisores (incluidos posibles sensores climáticos por radio), siempre que todos se memoricen en “Modo I”, o bien se pueden memorizar 30 comandos exclusivamente (botones), si todos se memorizan en “Modo II”. Los dos modos pueden combinarse hasta alcanzar el límite máximo de 30 unidades memorizadas.

ES

5.5 - Memorización del PRIMER transmisor

Advertencia – El motor efectúa 2 movimientos cada vez que recibe alimentación en caso de que en el mismo no estén memorizados al menos un transmisor y las cotas de los topes.

01. Desconecte la alimentación eléctrica del motor; espere 2 segundos y vuelva a conectar la alimentación: el motor efectúa 2 movimientos y permanece en estado de espera sin ningún límite de tiempo.
02. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



Nota – Después de la memorización, las direcciones de Subida y Bajada del toldo aún no están asociadas a los botones correspondientes ▲ y ▼ del transmisor. No obstante, esta asociación se realizará automáticamente durante el ajuste de los topes "**0**" y "**1**"; por otra parte, el toldo se moverá "manualmente" hasta que se ajusten los topes.

5.6 - Ajuste manual de las cotas de los topes Alto ("Z", "0") y Bajo ("1")

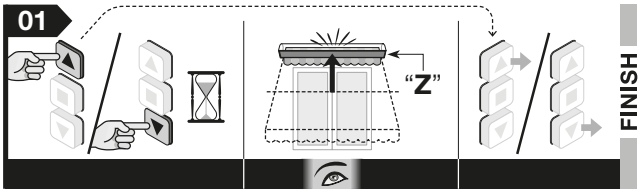
Advertencias • Estos procedimientos están destinados a los toldos que tienen el cajón cerca del cilindro de enrollamiento. **Para toldos sin el cajón:** antes de realizar estos procedimientos, debe comprobar la resistencia de la lona durante el impacto de los brazos del toldo contra el tubo del rodillo, después de que el **cierre total (el punto "Z")**. • El procedimiento 5.6.2 (o 5.6.3) sobrescribe las cotas que se hayan podido regular anteriormente con este mismo procedimiento, con las nuevas cotas. • El motor efectúa 2 movimientos cada vez que recibe alimentación en caso de que en el mismo no estén memorizados al menos un transmisor y las cotas de los topes.

5.6.1 - Aprender la cota "Z"

La cota "Z" es el punto donde el toldo impacta contra su estructura, al final de cierre total, cuando los topes no hay todavía almacenan. La estructura puede ser el cajón (recomendado) o la lona envuelta en el rodillo de enrollamiento (no se recomienda).

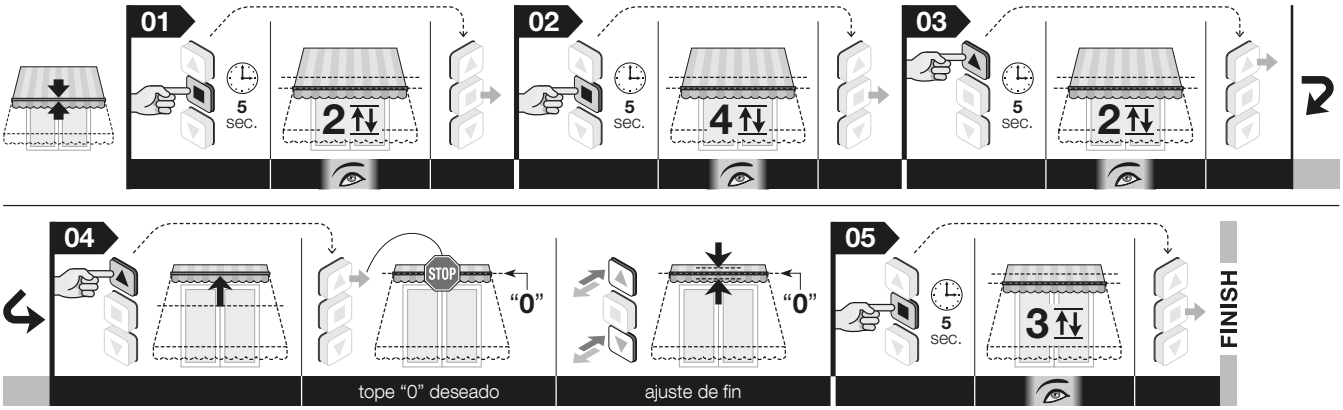
¡ATENCIÓN! – Este procedimiento se combina con los procedimientos 5.6.2 y 5.6.3. Por lo que se debe hacer ANTES DE ALMACENAR UN TOPE ("0" o "1"), Y ÚNICAMENTE SI EL MOTOR HA NINGÚN TOPES EN LA MEMORIA (por ejemplo, cuando el motor está siendo virgen o después de eliminar todos los topes).

01. Accione una maniobra de **Subida**; para ello, mantenga pulsado el botón ▲ (o ▼) y espere a que el sistema pare el toldo automáticamente al entrar en contacto con la estructura (= punto "Z"). Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



5.6.2 - Para ajustar el tope ALTO ("0")

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.
01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsado de nuevo el botón ■ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. Mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
04. Ajuste de la posición: mantenga pulsado el botón ▲ (o ▼) hasta que el toldo llegue a la cota "0" deseada. **Nota**: para ajustar la cota de forma precisa, pulse varias veces los botones ▲ y ▼ (cada vez que se pulsa el botón, el toldo se mueve unos milímetros).
05. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón. **¡ATENCIÓN! – Si el motor realiza 6 movimientos, debe realizar el procedimiento 5.6.1. Por último, repita el procedimiento 5.6.2.**

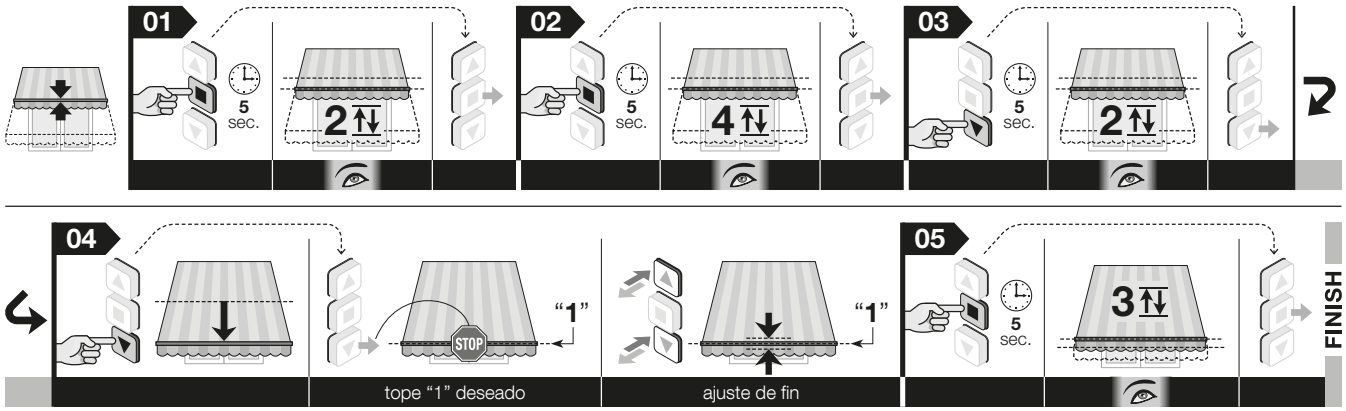


Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

5.6.3 - Para ajustar el tope BAJO ("1")

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.

01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsado de nuevo el botón ■ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. Mantenga pulsado el botón ▼ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
04. Ajuste de la posición: mantenga pulsado el botón ▼ (o ▲) hasta que el toldo llegue a la cota "1" deseada. **Nota**: para ajustar la cota de forma precisa, pulse varias veces los botones ▲ y ▼ (cada vez que se pulsa el botón, el toldo se mueve unos milímetros).
05. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón. **¡ATENCIÓN! – Si el motor realiza 6 movimientos, debe realizar el procedimiento 5.6.1. Por último, repita el procedimiento 5.6.3.**



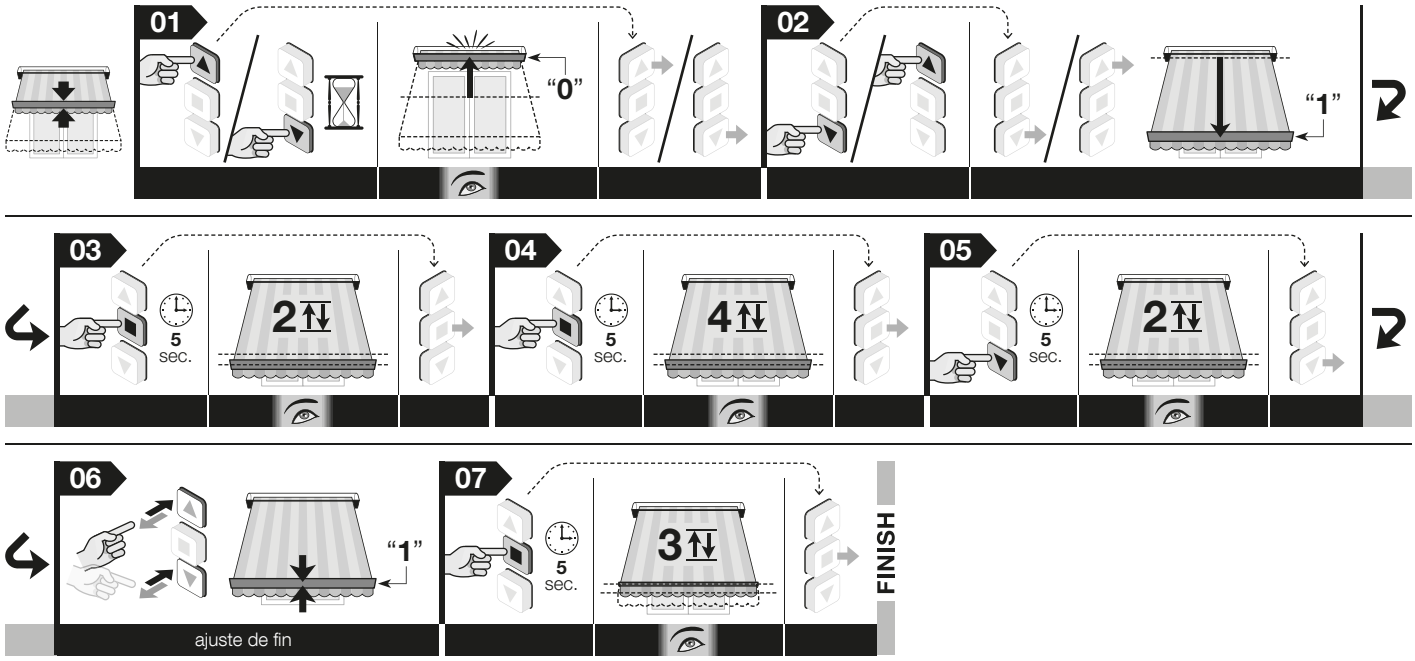
Notas • Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos. • Tras realizar el ajuste, el botón ▲ accionará la maniobra de Subida y el botón ▼ accionará la maniobra de Bajada. El toldo se moverá dentro de los límites comprendidos entre las dos cotas de los topes.

5.7 - <u>Programación semiautomática</u> de los topes

¡ATENCIÓN! – Esta programación está pensada para los toldos con cajón que, por lo tanto, se recogen hasta el tope Alto "0". No obstante, se aplica el mismo procedimiento cuando se abate hasta en el tope Bajo "1".

Advertencias • El primer tope que se ha de regular debe ser obligatoriamente el de recogida contra la estructura: el procedimiento descrito a continuación se corresponde con un ejemplo de programación para un toldo con cajón. • Este procedimiento sobrescribe las cotas que se hayan podido regular anteriormente <u>con este mismo procedimiento</u> con las nuevas cotas. • Si se memorizan los topes con este procedimiento, las dos cotas se controlarán y actualizarán constantemente mediante la función de "actualización automática de los topes" (consulte el apartado 7.2). • El motor efectúa 2 movimientos cada vez que recibe alimentación en caso de que en el mismo no estén memorizados al menos un transmisor y las cotas de los topes.

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.
01. Accione una maniobra de Subida; para ello, mantenga pulsado el botón ▲ (o ▼) y espere a que el sistema pare el toldo automáticamente al entrar en contacto con la estructura (= tope alto "0"). Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Accione una maniobra de **Bajada**; para ello, mantenga pulsado el botón ▼ (o ▲) y suelte el botón cuando el toldo esté cerca del tope bajo "1" deseado.
03. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
04. Mantenga pulsado de nuevo el botón ■ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
05. Mantenga pulsado el botón ▼ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
06. Ajuste de fin de posición: pulse varias veces los botones ▼ y ▲ hasta que el toldo llegue a la cota "1" deseada (cada vez que se pulsa el botón, el toldo se mueve unos milímetros).
07. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



Notas • Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos. • Tras realizar esta programación, el botón ▲ accionará la maniobra de Subida y el botón ▼ accionará la maniobra de Bajada. Durante la maniobra de Subida, el sistema detendrá el toldo cuando este entre en contacto con los bloqueos mecánicos incorporados en la estructura (= tope alto "0"), mientras que, durante la Bajada, el toldo se parará en el tope bajo ("1") establecido por el instalador.

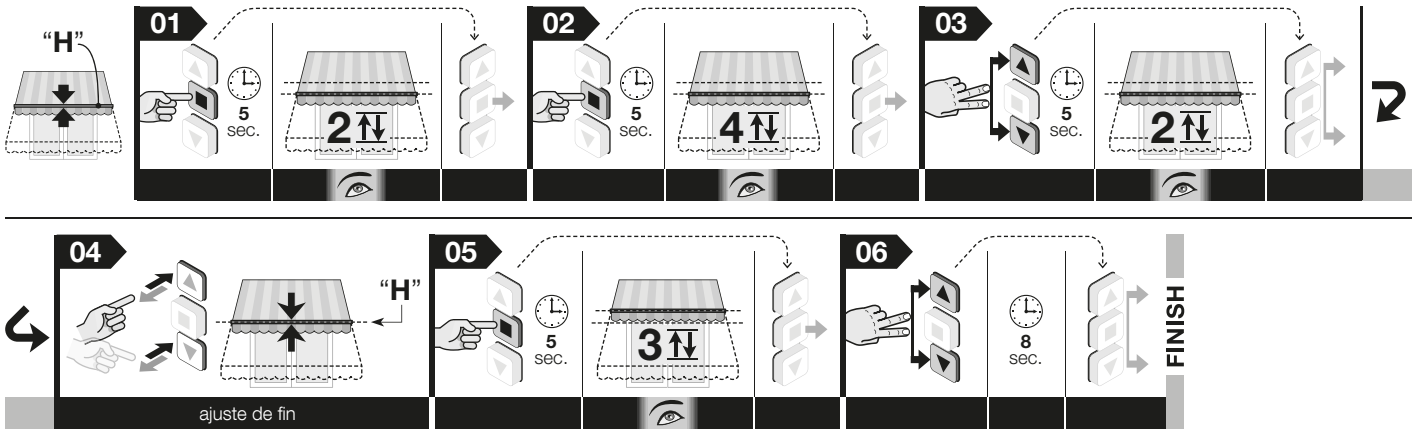
5.8 - Ajuste de la cota (“H”) para la apertura y el cierre parciales

El motor tiene la posibilidad de gestionar hasta 30 maniobras de apertura/cierre, cada una de ellas denominadas “cota H”. Estas cotas pueden regularse solo después de haber regulado los topes “0” y “1”. El siguiente procedimiento permite regular una sola cota “H” a la vez.

Advertencia – Si desea modificar la posición de una cota “H” que ya esté memorizada, repita este procedimiento; para ello, pulse en el punto 06 el botón al que está asociada la cota.

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la cota “H” que desea memorizar.

01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsado de nuevo el botón ■ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. Mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.
04. **Ajuste de fin de posición**: pulse varias veces los botones ▲ y ▼ hasta que el toldo llegue a la cota parcial deseada (cada vez que se pulsa el botón, el toldo se mueve unos milímetros).
05. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
06. • **Para memorizar la PRIMERA cota “H”**: en el transmisor que se está utilizando para este procedimiento, mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.
• **Para memorizar la cota “H” SUCESIVA**: en un nuevo transmisor no memorizado, mantenga pulsado el botón deseado y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

5.9 - Memorización de un SEGUNDO transmisor (o tercero, cuarto, etc.)

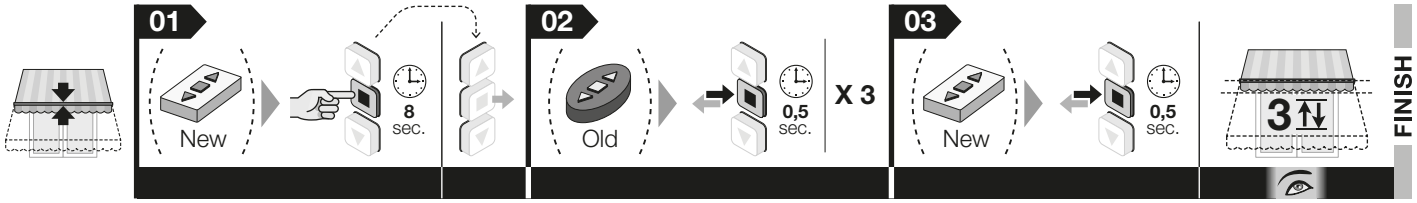
Para llevar a cabo los procedimientos, es necesario que ya haya un transmisor memorizado (“anterior”).

5.9.1 - Memorización de un segundo transmisor en “Modo I”

¡Atención! – El procedimiento memoriza el nuevo transmisor en “Modo I”, independientemente del modo en que se haya memorizado el transmisor anterior.

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.

01. (en el nuevo transmisor) Mantenga pulsado el botón ■ durante 8 segundos y, a continuación, suéltelo (en este caso, el motor no efectúa ningún movimiento).
02. (en el transmisor anterior) Pulse 3 veces el botón ■ que esté memorizado.
03. (en el nuevo transmisor) Pulse 1 vez el botón ■. Después de un breve período de tiempo, el motor efectúa 3 movimientos para confirmar la memorización. **¡Atención!** Si el motor efectúa 6 movimientos, significa que la memoria está llena.



Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

5.9.2 - Memorización de un segundo transmisor en “Modo II”

¡Atención! – El procedimiento memoriza un botón del nuevo transmisor en “Modo II”, independientemente del modo en que se haya memorizado el botón que se pulsa en el transmisor anterior.

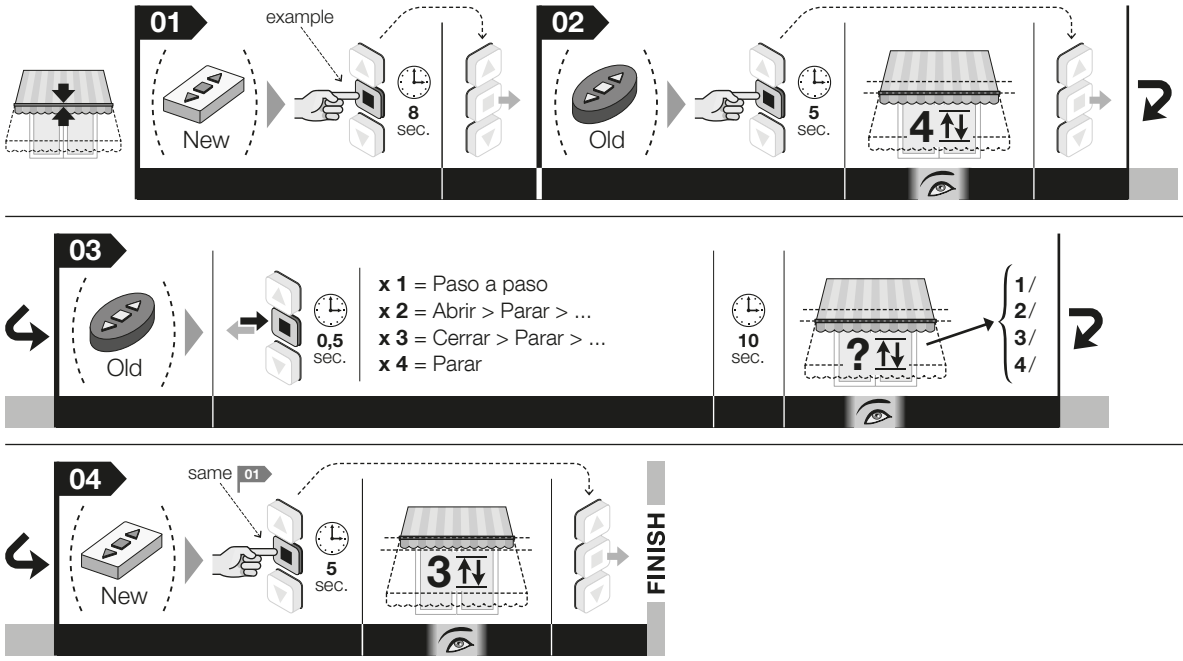
Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.

01. (en el nuevo transmisor) Mantenga pulsado durante 8 segundos el botón que desea memorizar (por ejemplo: el botón ■) y, a continuación, suéltelo (en este caso, el motor no efectúa ningún movimiento).
02. (en el transmisor anterior) Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. (en el transmisor anterior) Pulse durante un momento el botón ■ un determinado número de veces, en función del comando que desea memorizar:

1 pulsación = comando paso a paso
2 pulsaciones = comando Abrir > Parar > Abrir > Parar > ...
3 pulsaciones = comando Cerrar > Parar > Cerrar > Parar > ...
4 pulsaciones = comando Parar

Después de 10 segundos aproximadamente, el motor efectúa una serie de movimientos que coinciden con el número de pulsaciones que se realicen en el transmisor.

04. (en el nuevo transmisor) Mantenga pulsado el mismo botón que ha pulsado en el punto 01 y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón. **¡Atención!** Si el motor efectúa 6 movimientos, significa que la memoria está llena.



Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

5.10 - Memorización de un sensor climático conectado por radio

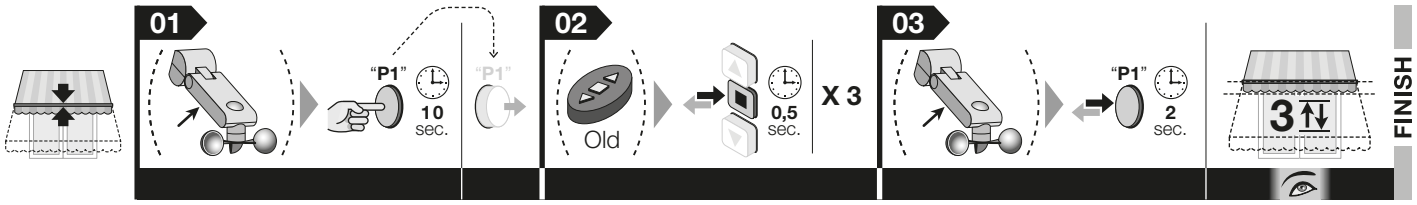
Para llevar a cabo el procedimiento, es necesario que ya haya un transmisor memorizado en "Modo I" ("anterior").

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.

01. (en el sensor climático) Mantenga pulsado el botón amarillo durante 10 segundos y, a continuación, suéltelo (en este caso, el motor no efectúa ningún movimiento).

02. (en el transmisor anterior) Pulse 3 veces el botón ■ que esté memorizado.

03. (en el sensor climático) Mantenga pulsado el botón amarillo durante 2 segundos: el motor efectúa 3 movimientos para confirmar la memorización. **¡Atención!** Si el motor efectúa 6 movimientos, significa que la memoria está llena.



Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

5.11 - Función “RDC”: ajuste de la fuerza de tracción del motor al cerrar

Esta función permite evitar que la lona produzca una fuerza de tracción excesiva al final de la maniobra de cierre. Durante la fase final de esta maniobra, esta función reduce automáticamente el par de tracción del motor, en función del valor configurado de fábrica o conforme al ajuste definido por el instalador mediante el siguiente procedimiento.

¡Atención! – Esta función viene activada de fábrica, pero no se aplica si los topes se programan con el procedimiento manual (apartado 5.6).

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.

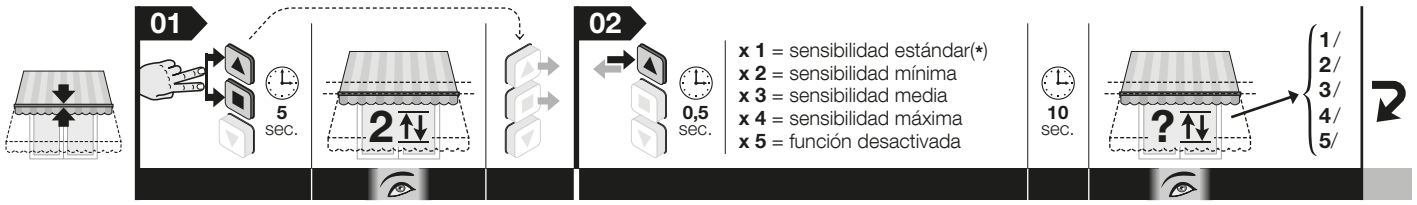
01. Mantenga pulsados simultáneamente los botones ■ y ▲ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.

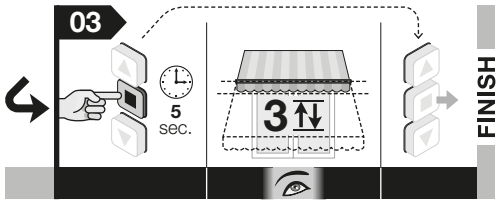
02. Pulse durante un momento el botón ▲ un número determinado de veces, en función del nivel de sensibilidad del motor que desee establecer:

1 pulsación = nivel 1, sensibilidad estándar (configuración de fábrica)(*)
2 pulsaciones = nivel 2, sensibilidad mínima
3 pulsaciones = nivel 3, sensibilidad media
4 pulsaciones = nivel 4, sensibilidad máxima
5 pulsaciones = nivel 5, función desactivada

Después de 10 segundos, el motor efectúa una serie de movimientos que coinciden con el número del nivel elegido. **Nota** – De no ser así, anule el procedimiento. De este modo, el ajuste termina sin cambiar el nivel configurado de fábrica.

03. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.





Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

5.12 - Función “FRT”: tensado automático de la lona en la maniobra de apertura para los toldos que no están provistos de ningún mecanismo para bloquear el toldo al abrirlo

Esta función resulta de utilidad para eliminar los abombamientos antiestéticos que pueden formarse en la lona cuando el toldo está abierto. La función se activa mediante la programación de una posición “2” cerca del tope “1”. La función puede utilizarse exclusivamente en los toldos que NO disponen de ningún mecanismo para bloquear la lona en la posición de apertura. Cuando la función está activada, durante la utilización del sistema de automatización, el toldo baja hasta el tope bajo “1” y, a continuación, vuelve a subir hasta la posición “2” (la que se programa mediante el procedimiento que se detalla a continuación), de forma que se ejerce tensión sobre la lona. La función se activa también cuando se ejecuta una maniobra de apertura/cierre parcial. En estos casos, el toldo se detiene según corresponda en función de la programación de la cota “H” y, a continuación, empieza a moverse de nuevo hasta que se tensa la lona.

¡Atención! • La función “FRT” puede programarse únicamente después de haber programado las cotas de los topes “0” y “1”. • La posición “2” debe ser un punto comprendido entre el tope “1” y el “0”.

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.

01. Pulse una vez el botón ▼ y espere a que el motor abra el toldo hasta llegar al tope “1”.

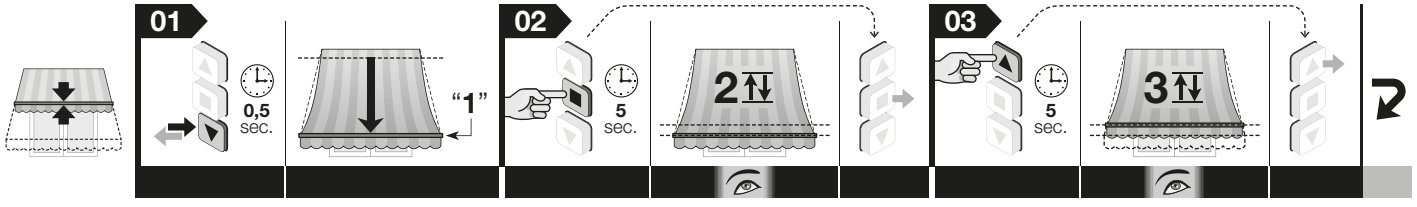
02. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.

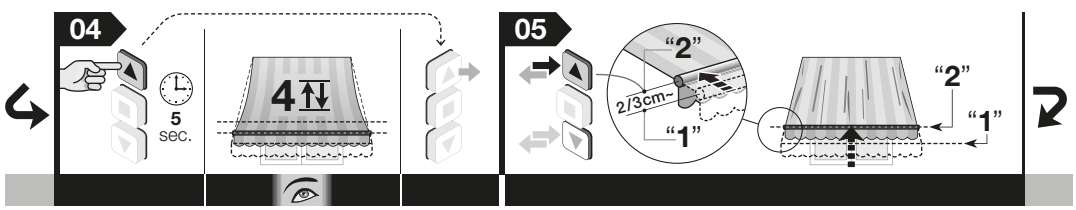
03. Mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.

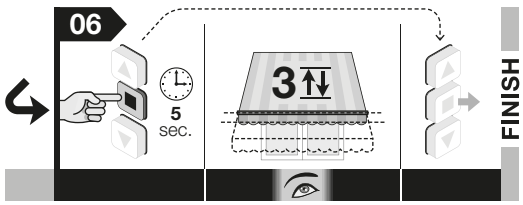
04. Mantenga pulsado de nuevo el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.

05. A continuación, pulse el botón ▲ tantas veces como sea necesario para tensar la lona(cada vez que se pulsa el botón, el toldo se mueve unos milímetros; si mantiene pulsado el botón, el toldo se moverá de forma manual. Utilice también el botón ▼ para ajustar el fin). **Nota** – La posición con la lona tensada se corresponde con la posición “2”.

06. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.







Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

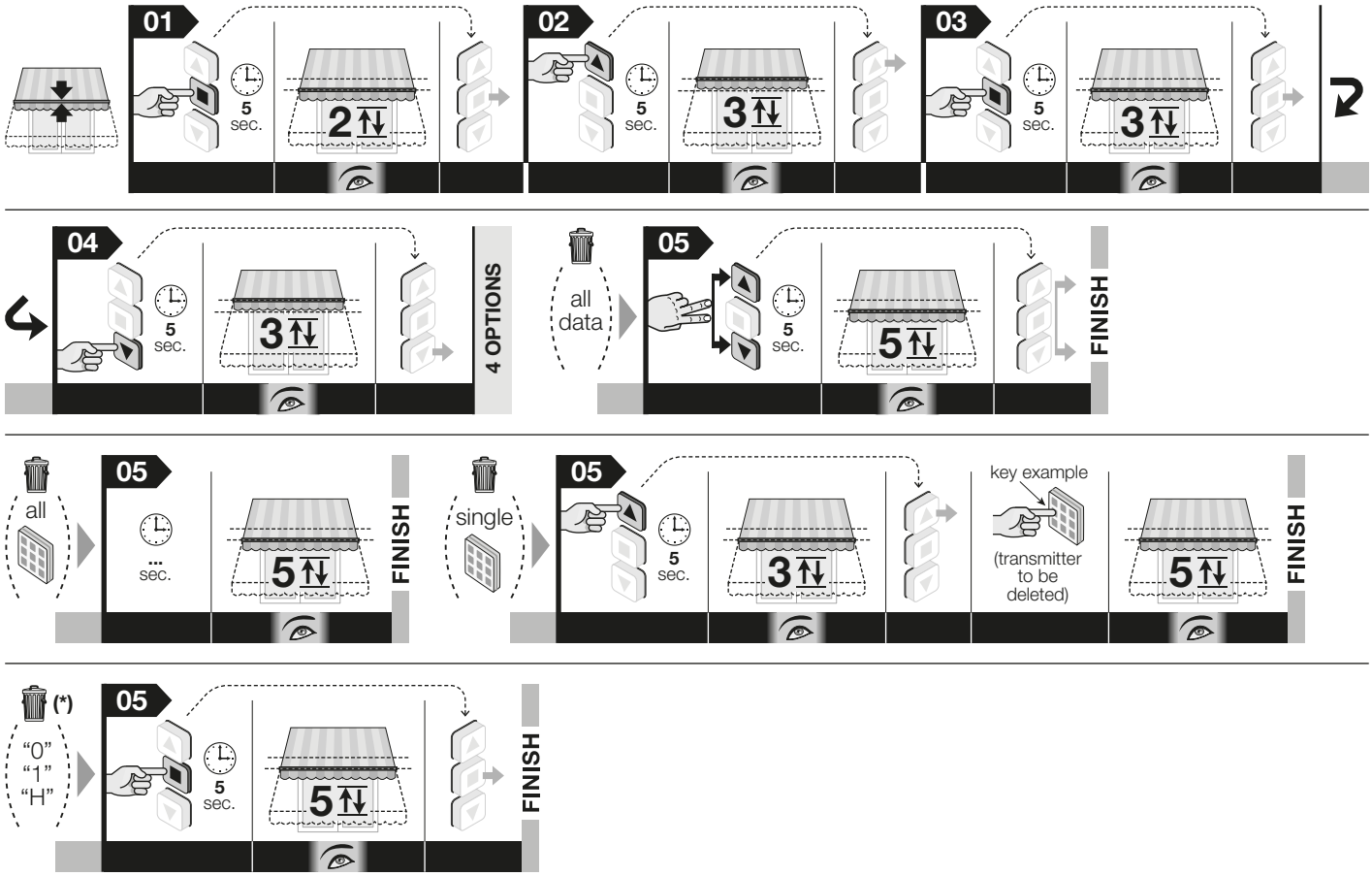
5.13 - Borrado total o parcial de la memoria

Este procedimiento permite seleccionar en el punto 05 los datos que desea borrar.

5.13.1 - Procedimiento desarrollado con un transmisor memorizado en “Modo I”

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.

01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
04. Mantenga pulsado el botón ▼ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
05. • **Para borrar toda la memoria:** mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 5 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.
• **Para borrar todos los transmisores memorizados:** no pulse ningún botón y espere a que el motor efectúe 5 movimientos.
• **Para borrar un solo transmisor memorizado:** mantener pulsada la tecla ▲ y esperar hasta que el motor ejecute 3 movimientos. Soltar la tecla. Por último, pulsar la tecla del transmisor que se desea borrar: el motor ejecuta 5 movimientos.
• **Para borrar solo las cotas de los topes (“0”, “1”, “2” y “S”) y las intermedias (“H”): ¡ATENCIÓN! – Este borrado solo debe realizarse si se desea ajustar de nuevo la cota de los topes, utilizando para ello un procedimiento distinto al que se haya utilizado anteriormente.** Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 5 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.

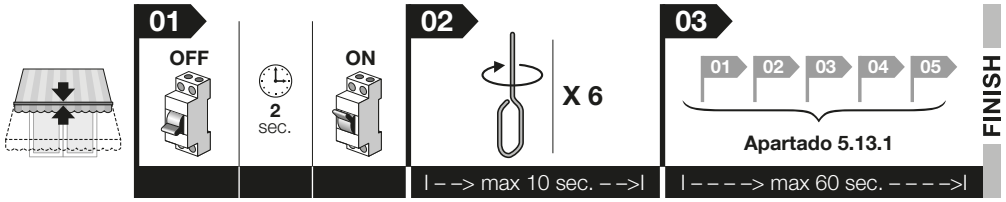


Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

5.13.2 - Procedimiento desarrollado con un transmisor no memorizado

Para poder borrar la memoria utilizando un mando a distancia no memorizado, es necesario ejecutar el siguiente procedimiento:

01. Desconectar la alimentación eléctrica y esperar 2 segundos.
02. Reconectar la alimentación eléctrica y, en un plazo de 10 segundos, dar al menos 6 vueltas al dispositivo de maniobra de auxilio.
03. En un plazo de 1 minuto será posible borrar la memoria ejecutando el procedimiento descrito en el punto 5.13.1 con cualquier transmisor, aun no memorizado.

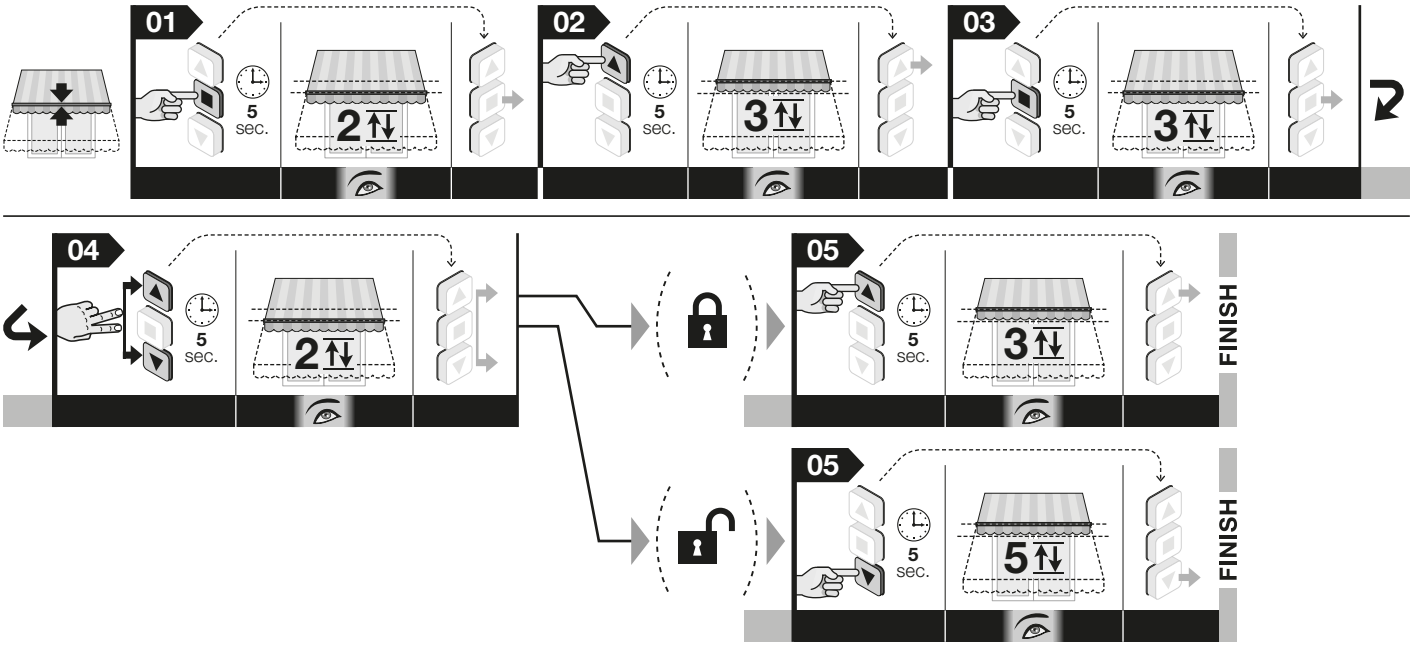


5.14 - Bloqueo y desbloqueo de la memoria

Este procedimiento permite bloquear o desbloquear la memoria del motor para impedir la memorización accidental de otros transmisores no previstos en el sistema.

Antes de iniciar el procedimiento, mueva el toldo hasta la mitad de su recorrido.

01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
04. Mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.
05. • **Para bloquear la memoria:** mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
• **Para desbloquear la memoria:** mantenga pulsado el botón ▼ y espere a que el motor efectúe 5 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

6 SENSORES CLIMÁTICOS DE VIENTO, SOL Y LLUVIA

Los sensores climáticos de la serie NEMO y VOLO permiten mover el toldo de forma automática, en función de cuáles sean las condiciones climáticas.

Advertencias:

- Para todos los modelos de la serie NEMO y los modelos Volo SR y Volo ST: los umbrales de intervención "sol" y "viento" se pueden regular únicamente en el sensor climático. Consulte el manual de instrucciones del sensor.
- Los sensores climáticos no deben considerarse como dispositivos destinados a aumentar la seguridad del toldo frente a condiciones climáticas de lluvia o viento fuerte. Nice declina cualquier responsabilidad por daños materiales verificados a causa de condiciones atmosféricas no detectadas por los sensores.

6.1 - Definiciones y convenciones

- **Comando manual "Sol activado"** = permite que el motor reciba los comandos automáticos transmitidos por el sensor "Sol", en caso de que esté instalado. En el período durante el cual está habilitada la recepción, el usuario puede enviar comandos manuales en cualquier momento: estos prevalecen sobre el funcionamiento automático del sistema de automatización.
- **Comando manual "Sol desactivado"** = impide que el motor reciba los comandos automáticos transmitidos por el sensor "Sol", en caso de que esté instalado. En el período durante el cual está deshabilitada la recepción, el sistema de automatización funciona exclusivamente con los comandos manuales enviados por el usuario. Los sensores "Viento" y "Lluvia" no pueden deshabilitarse porque sirven para proteger el sistema de automatización frente a situaciones de viento y lluvia.
- **Intensidad "Superior al umbral" de sol/viento** = condición en que la intensidad del fenómeno atmosférico se estaciona en los valores superiores al umbral establecido.
- **Intensidad "Inferior al umbral" de sol/viento** = condición en que la intensidad del fenómeno atmosférico se estaciona en los valores de cero a la mitad del valor configurado como umbral.
- **"Protección viento"** = condición en que el sistema deshabilita todos los comandos de apertura del toldo a causa de una intensidad del viento superior al umbral.
- **"Presencia lluvia"** = condición en que el sistema advierte de la lluvia, frente a la condición anterior de "ausencia de lluvia".
- **"Comando manual"** = comando de Subida, Bajada o Parada enviado por el usuario a través de un transmisor.

6.2 - Comportamiento del motor cuando existen sensores climáticos

6.2.1 - Comportamiento del motor con el sensor "Sol" (fig. 7)

Cuando la intensidad de la luz solar supera el umbral, después de 2 minutos a partir del momento en que se produce esta condición, el motor ejecuta una maniobra de bajada de forma automática. Cuando la intensidad de la luz solar es inferior al umbral, después de 15 minutos a partir del momento en que se produce esta condición, el motor ejecuta una maniobra de subida de forma automática. **Nota** – No se detecta la reducción momentánea de la intensidad solar cuya duración sea inferior a 15 minutos. Los comandos manuales del usuario siempre permanecen activos y se suman a los que el sistema genera automáticamente.

6.2.2 - Comportamiento del motor con el sensor "Lluvia" (fig. 8)

El sensor de lluvia reconoce dos estados: "ausencia de lluvia" y "presencia de lluvia". Cuando el motor recibe la información de "presencia de lluvia", se activa el comando programado en el motor para este estado (por ejemplo, cerrar el toldo). El sensor de lluvia se desactiva después de que haya verificado la ausencia de lluvia durante al menos 15 minutos.
Los comandos manuales del usuario siempre permanecen activos y se suman a los que el sistema genera automáticamente. Por tanto, en el caso en que se envíe un comando manual contrario al comando automático anterior, el sistema efectúa la maniobra y activa, al mismo tiempo, un temporizador de 15 minutos que regenera el comando automático programado cuando transcurre este tiempo (por ejemplo, cerrar el toldo).

Ejemplo:

1. El toldo está abierto.
2. Empieza a llover...
3. El sistema cierra el toldo automáticamente.
4. Después de unos minutos (sigue lloviendo...), el usuario ejecuta el comando de apertura del toldo.
5. Transcurridos 15 minutos desde que se abre el toldo (sigue lloviendo...), el sistema cierra el toldo automáticamente.
6. Deja de llover.
7. No llueve más durante al menos 15 minutos: el usuario ejecuta de nuevo la apertura del toldo.
8. El toldo se queda abierto.

6.2.3 - Comportamiento del motor con el sensor "Viento" (fig. 9)

Cuando la intensidad del viento es superior al umbral, el sistema activa el modo "protección viento" y cierra el toldo automáticamente. Con el modo "protección viento" activado, los comandos manuales se desactivan y no se puede abrir el toldo. Al final el período de prohibición, los comandos manuales se reactivan y, después de 15 minutos, se restablece el funcionamiento automático.

6.3 - Prioridad entre las condiciones atmosféricas y prioridad de funcionamiento entre los sensores "Sol", "Lluvia" y "Viento"

El orden de prioridad entre las condiciones atmosféricas es el siguiente: 1) - viento, 2) - lluvia y 3) - sol. El viento es el fenómeno con mayor prioridad con respecto a los demás. Un fenómeno con prioridad mayor restablece el estado del fenómeno en curso si este tiene menor prioridad.

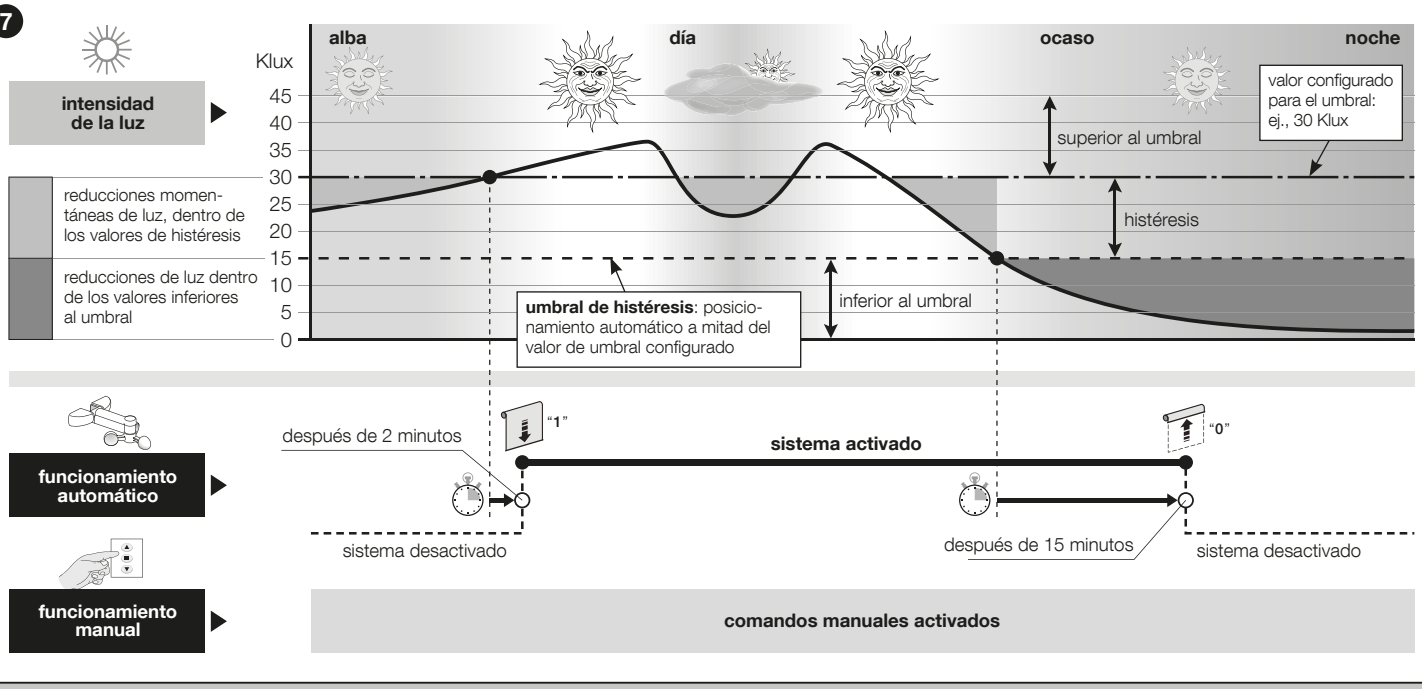
Ejemplo:

1. En un hermoso día soleado, la intensidad de la luz supera el umbral y el sensor abre el toldo automáticamente.
2. El sensor detecta lluvia, el sistema restablece la condición existente de sol y ejecuta la maniobra prevista para la nueva condición de lluvia.
3. Aumenta la intensidad del viento y supera el umbral; el motor desactiva la secuencia automática prevista para el fenómeno de lluvia y ejecuta una maniobra de subida (el sistema bloqueará el toldo en la posición "0" de cierre mientras la intensidad del viento se mantenga por encima del umbral).
4. Deja de soplar el viento y ahora es inferior al umbral establecido; después de unos 10 minutos, cesa la condición de alarma por viento; a continuación, si todavía existe la condición "presencia de lluvia", se vuelve a activar el sensor de lluvia y se ejecuta la maniobra predefinida.
5. Cuando el sensor detecta la condición "ausencia de lluvia", se reactiva el sensor "sol" y, si la intensidad de la luz supera el umbral, el sistema abre el toldo.
6. Cuando la intensidad de la luz es inferior al umbral, se ejecuta la maniobra de subida después de 15 minutos.

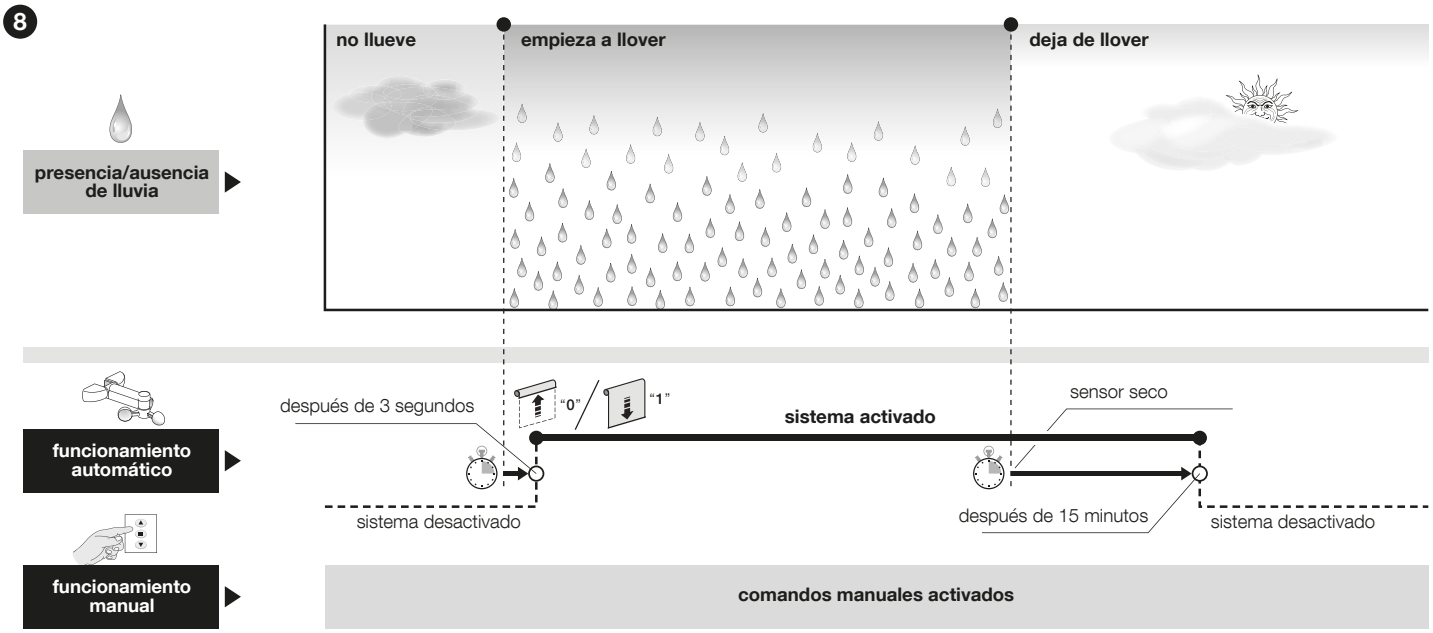
6.4 - Comandos "Sol activado" y "Sol desactivado" ejecutados por el usuario

El usuario puede habilitar (comando "Sol activado") o deshabilitar (comando "Sol desactivado") la recepción de los comandos automáticos que los sensores climáticos existentes en la instalación transmiten al motor. Si el comando "Sol activado" se envía en un momento en que la intensidad de la luz solar es superior al umbral, el sistema ejecuta la maniobra de apertura del toldo; por el contrario, si el sensor ya está activado en ese mismo momento, el sistema restablece y vuelve a habilitar el sensor con efecto inmediato, de forma que los algoritmos vuelven a ejecutarse desde cero.
Si el comando "Sol activado" se envía en el momento en que no está prevista ninguna maniobra, el motor ejecuta 2 movimientos para informar de la recepción del comando. Si, en ese mismo momento, la intensidad de la luz solar es inferior al umbral y no permite abrir el toldo, el motor ejecutará la maniobra de cierre del toldo, según la condición existente. En el caso de que no existan las condiciones para realizar una maniobra (por ejemplo, por el hecho de que el toldo esté cerrado y no haya sol) al recibir el comando "Sol activado", el motor efectuará 2 movimientos para informar de la recepción del comando. Al enviar el comando "Sol desactivado", se inhibe el movimiento automático del toldo asociado al fenómeno del sol. En este caso, el sistema de automatización funcionará únicamente de forma manual. **Advertencia** – Los sensores "viento" y "lluvia" no se pueden desactivar.

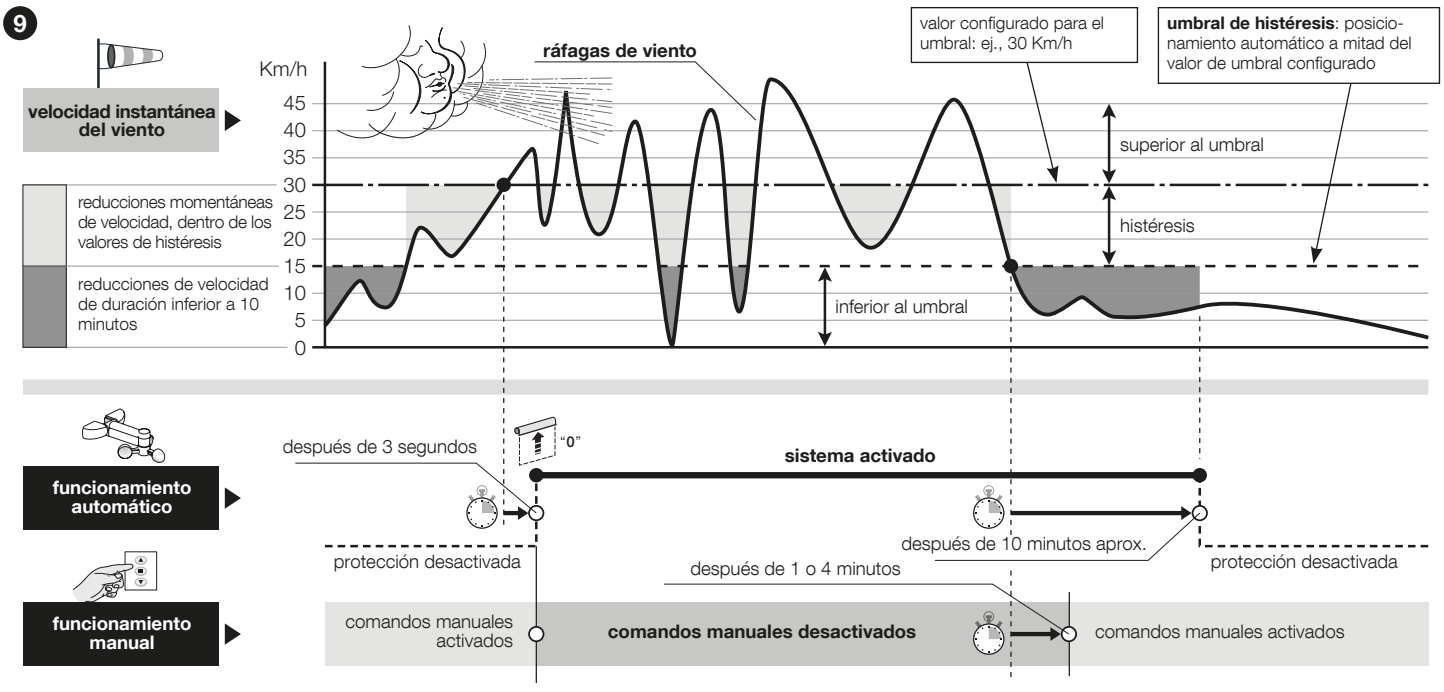
7


intensidad de la luz
Klux
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
alba
día
ocaso
noche
valor configurado para el umbral: ej., 30 Klux
superior al umbral
histéresis
inferior al umbral
reducciones momentáneas de luz, dentro de los valores de histéresis
reducciones de luz dentro de los valores inferiores al umbral
umbral de histéresis: posicionamiento automático a mitad del valor de umbral configurado
funcionamiento automático
después de 2 minutos
"1"
sistema activado
"0"
sistema desactivado
después de 15 minutos
sistema desactivado
funcionamiento manual
comandos manuales activados

8


presencia/ausencia de lluvia
no llueve
empieza a llover
deja de llover
funcionamiento automático
después de 3 segundos
"0" / "1"
sistema activado
sensor seco
sistema desactivado
después de 15 minutos
sistema desactivado
funcionamiento manual
comandos manuales activados

9


velocidad instantánea del viento
Km/h
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
ráfagas de viento
valor configurado para el umbral: ej., 30 Km/h
umbral de histéresis: posicionamiento automático a mitad del valor de umbral configurado
superior al umbral
histéresis
inferior al umbral
reducciones momentáneas de velocidad, dentro de los valores de histéresis
reducciones de velocidad de duración inferior a 10 minutos
funcionamiento automático
después de 3 segundos
"0"
sistema activado
después de 10 minutos aprox.
protección desactivada
protección desactivada
después de 1 o 4 minutos
funcionamiento manual
comandos manuales activados
comandos manuales desactivados
comandos manuales activados

7 ADVERTENCIAS PARA USO DIARIO DEL SISTEMA DE AUTOMATIZACIÓN

7.1 - Ciclo máximo de trabajo constante

En general, los motores de la serie "Era" están destinados para uso residencial y, por tanto, para un uso intermitente. Garantizan un tiempo de utilización constante de 4 minutos como máximo y, en los casos de sobrecalentamiento (por ejemplo, por el accionamiento constante y prolongado), interviene automáticamente un "protector térmico" de seguridad que interrumpe la alimentación eléctrica y la restablece cuando la temperatura alcanza valores normales.

7.2 - Función de "actualización automática de los topes"

Los topes regulados a través del impacto del cajón integrado en la estructura o de otros bloqueos mecánicos se verifican mediante la función "actualización automática de los topes" cada vez que el toldo efectúa una maniobra y entra en contacto con dichos topes. Esto permite que la función mida los nuevos valores de tope para actualizar los existentes, recuperando así los desajustes eventuales que se pueden crear con el tiempo, por el efecto del desgaste y de los cambios de temperatura a los que están expuestas las partes de la estructura. La actualización constante de las cotas permite que el toldo llegue al tope siempre con la máxima precisión.
La función no se activa cuando el recorrido del toldo dura menos de 2,5 segundos y, por tanto, no llega al tope.

7.3 - Accionamiento de apertura y cierre parciales del toldo (cota "H")

En general, para accionar una apertura o un cierre parcial del toldo, pulse el botón que se ha asociado a la cota parcial durante su programación (para obtener información adicional, consulte el punto 06 del procedimiento descrito en el apartado 5.9). Si el transmisor solo tiene tres botones y solo hay una cota "H" memorizada, pulse simultáneamente los botones ▲ y ▼ para accionar esta cota.

Cómo proceder si... (orientación para la solución de problemas)

❑ **Suministrando alimentación a una fase eléctrica, el motor no se mueve:**
Excluyendo la posibilidad de que la protección térmica esté activada, para lo que basta con esperar a que el motor se enfríe, compruebe que la tensión de red se corresponda con los datos indicados en las características técnicas de este manual, midiendo la energía entre el conductor "común" y el de la fase eléctrica alimentada. Por último, pruebe a alimentar la fase eléctrica opuesta.

❑ **Enviando un comando de Subida, el motor no se acciona**:
Esto puede suceder si el toldo está cerca del tope alto ("0"). En este caso, primero hay que bajar el toldo un poco y, a continuación, enviar un nuevo comando de subida.

❑ **El sistema funciona en la condición de emergencia de hombre presente**:
– Compruebe si el motor ha sufrido algún choque eléctrico o mecánico de intensidad fuerte.
– Compruebe la integridad de todas las partes del motor.
– Aplique el procedimiento de borrado (apartado 5.16) y vuelva a ajustar los topes.

Desecho del producto

Al igual que con la instalación, incluso al finalizar la vida útil del producto en cuestión, las operaciones de eliminación deben realizarlas personas cualificadas a tal efecto. Este producto está fabricado con varios tipos de material: algunos se pueden reciclar y otros se deben desechar. Es preciso obtener información acerca de los sistemas de reciclaje y eliminación previstos en los reglamentos aplicables en su región para esta categoría de producto. **¡Atención!** – Algunos componentes del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, de liberarse al medio ambiente, podrían causar daños graves al medio ambiente y a la salud humana. Según indica el símbolo que aparece en el lateral, está prohibido desechar este producto en lugares habilitados para residuos domésticos. Por tanto, practique la recogida selectiva para su eliminación en función de los métodos estipulados en los reglamentos vigentes en su región. También puede devolver el producto al proveedor cuando vaya a adquirir un producto nuevo equivalente. **¡Atención!** – Los reglamentos aplicables a escala local pueden imponer fuertes sanciones en caso de que este producto se deseche de forma inadecuada.



El material de embalaje del producto debe eliminarse de conformidad con la normativa local.

Características técnicas

- **Tensión de alimentación:** consultar los datos de la placa del motor
- **Potencia absorbida en Stand-by:** 0,5 W
- **Resolución del codificador:** 2,7°
- **Tiempo de funcionamiento constante:** 4 minutos (máximo)
- **Temperatura mínima de funcionamiento:** -20 °C
- **Grado de protección:** IP 44

Notas:
– Todas las características técnicas indicadas se refieren a una temperatura ambiente de 20 °C (±5 °C).
– Nice S.p.A. se reserva el derecho de hacer cambios en el producto siempre que lo estime oportuno, pero manteniendo en todo momento la misma funcionalidad y el uso previsto del producto.

Declaración CE de conformidad

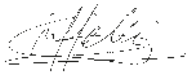
Número de declaración: 481/Era Fit (...)HT

Por la presente declaración, Nice S.p.A. declara que los productos:

- **E FIT MHT 1517**
- **E FIT MHT 1817**
- **E FIT MHT 3017**
- **E FIT MHT 4012**
- **E FIT MHT 5012**

cumplen los requisitos esenciales y otras disposiciones pertinentes contemplados en las directivas **1999/5/CE, 2014/35/UE, 2014/30/UE**. La declaración CE de conformidad puede consultarse e imprimirse desde el sitio web www.nice-service.com, o bien puede solicitarse directamente a Nice S.p.A.

Ing. **Roberto Griffa**
(Chief Executive Officer)



ES

Kurzanleitung

E FIT MHT (...)

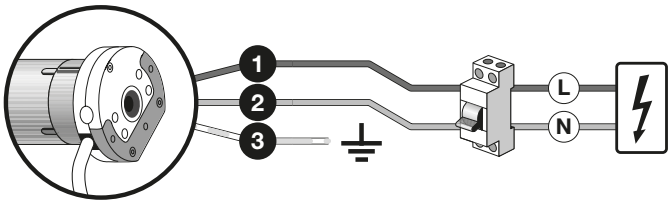
Rohrförmiger Motor
für Markisen

Hinweis • In dieser Schnellanleitung ist die Nummerierung der Abbildungen eigenständig und entspricht nicht der im Text des vollständigen Handbuchs aufgeführten Nummerierung. • Diese Schnellanleitung ersetzt nicht das ausführliche Handbuch.

Nice

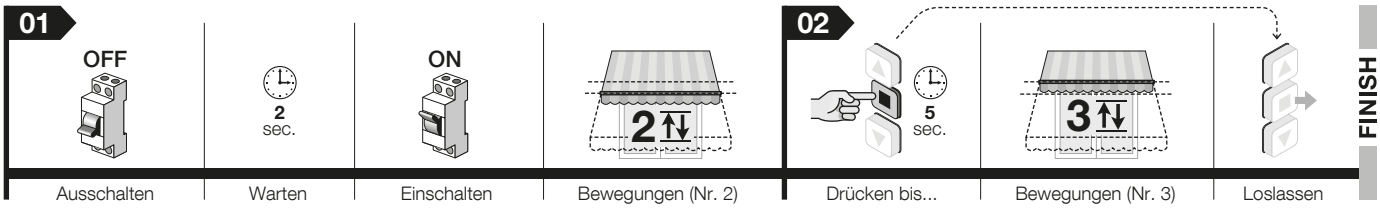
DEUTSCH

1 - Elektrische Anschlüsse - siehe Kapitel 4



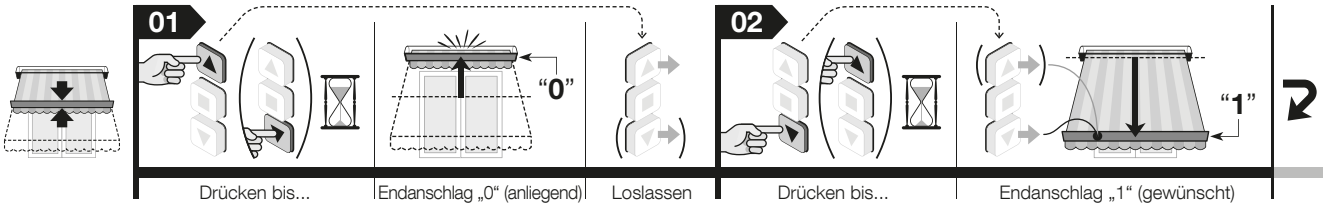
Kabel	Farbe	Anschluss	
1	**Braun**	Speisungsphase	ac ~
2	**Blau**	Nullleiter	
3	**Gelb-grün**	Erde	

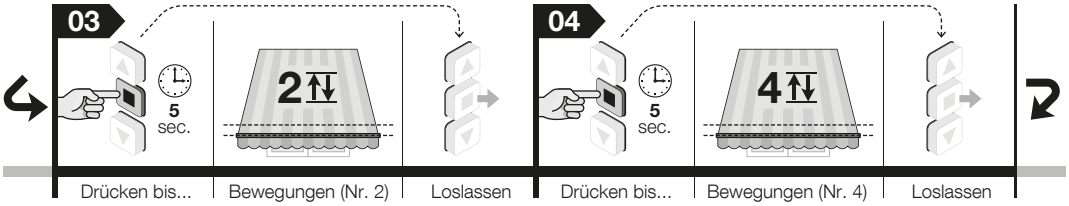
2 - Speichern des ERSTEN Senders - siehe Abschnitt 5.5

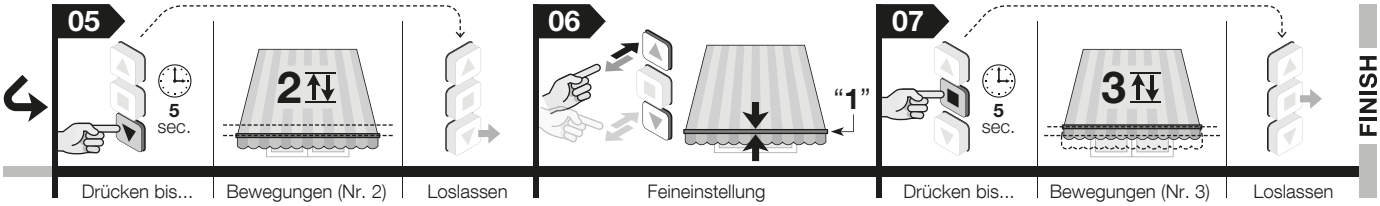


3 - Den Endschalter „0“ und „1“ auf den Modus HALBAUTOMATISCH einstellen - Bez. Abschnitt 5.7

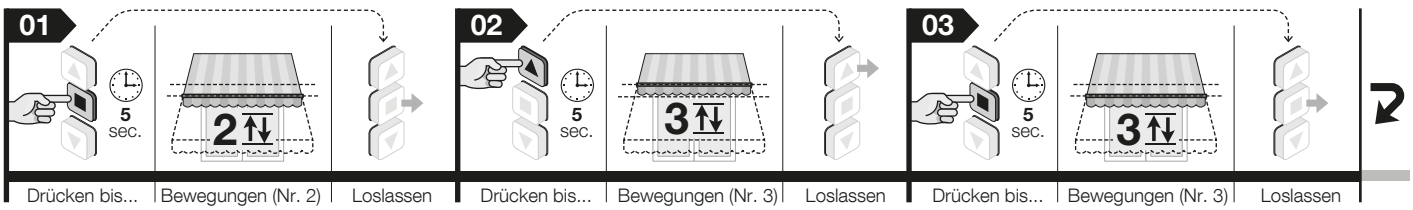
Hinweis – Der erste Endanschlag, der gespeichert werden muss, ist der mit dem Markisenanschlag an der Struktur (z.B. der Endanschlagkasten „0“).

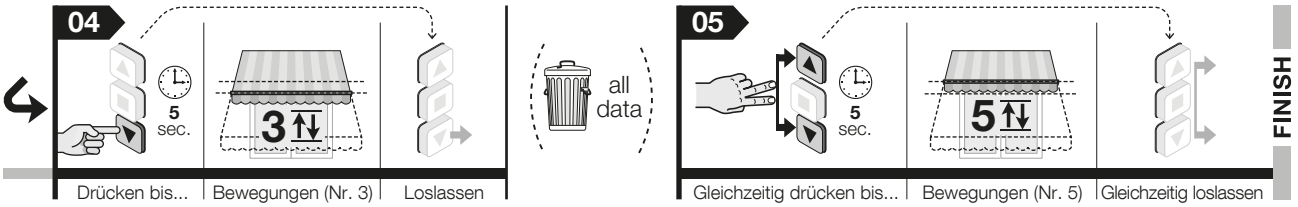






4 - Komplettes Löschen des Speichers - Bez. Abschnitt 5.16





DEUTSCH

Aus dem Italienischen übersetzte Anleitung

1 ALLGEMEINE HINWEISE: SICHERHEIT - INSTALLATION - BEDIENUNG

Die folgenden Hinweise wurden direkt aus den geltenden Normen übernommen und sind soweit möglich auf das betreffende Produkt anwendbar.

ACHTUNG Sicherheitsrelevante Anweisungen. Alle Anweisungen strikt einhalten. Unkorrekte Installationen können schwerwiegende Schäden verursachen

ACHTUNG Sicherheitsrelevante Anweisungen. Damit die Sicherheit von Personen gewährleistet ist, die folgenden Anweisungen einhalten. Die vorliegende Anleitung gut aufbewahren

- Bevor Sie mit der Installation beginnen, sollten Sie unbedingt die „Technischen Eigenschaften des Produkts“ in dieser Anleitung prüfen, insbesondere ob das vorliegende Produkt zur Automatisierung Ihres gesteuerten Tors oder Rollladens geeignet ist. Das Gerät NICHT installieren, wenn es nicht dafür geeignet ist
- Das Gerät darf erst verwendet werden, nachdem es wie im Abschnitt „Abnahme und Inbetriebnahme“ beschrieben in Betrieb genommen wurde

ACHTUNG Gemäß der neuesten europäischen Gesetzgebung muss die Realisierung einer Automatisierung unter Beachtung der von der geltenden Maschinenrichtlinie vorgesehenen harmonisierten Normen erfolgen, die es erlauben, eine Erklärung über die angenommene Konformität der Automatisierung auszustellen. Unter Beachtung dessen dürfen alle Arbeiten zum Anschluss an das Stromnetz, zur Abnahme, Inbetriebsetzung und Wartung der Vorrichtung nur von einem qualifizierten und kompetenten Fachmann ausgeführt werden

- Vor der Installation des Geräts ist sicherzustellen, dass das gesamte Material in technischem einwandfreiem Zustand und für den Einsatzzweck geeignet ist
- Das Produkt ist nicht dafür bestimmt, durch Personen (einschließlich Kinder) mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangels Erfahrung und/oder mangels Wissen benutzt zu werden
- Kinder dürfen nicht mit dem Gerät spielen
- Erlauben Sie es Kindern nicht, mit den Steuervorrichtungen dieses Produkts zu spielen. Die Fernbedienungen von Kindern fernhalten

ACHTUNG Um alle Gefahren im Zusammenhang mit einer unvorhergesehenen Rücksetzung der Temperatursicherung zu verhindern, darf dieses Gerät nicht über eine externe Schaltvorrichtung (z. B. eine Zeitschaltuhr) versorgt oder an einen Stromkreis angeschlossen werden, der regelmäßig ein- oder ausgeschaltet wird

- Die Stromversorgung der Anlage muss über eine Trennvorrichtung (nicht im Lieferumfang enthalten) ausgeführt sein, deren Öffnungsabstand der Kontakte eine vollständige Unterbrechung gemäß Überspannungskategorie III garantiert
- Das Produkt bei der Installation vorsichtig handhaben und Quetschungen, Stöße, Herunterfallen sowie den Kontakt mit Flüssigkeiten jeder Art vermeiden. Das Produkt nicht in der Nähe von Wärmequellen positionieren und es keinen offenen Flammen aussetzen. All diese Handlungen können das Produkt beschädigen oder Ursache für Störungen oder Gefahrensituationen sein. In diesen Fällen die Installation unverzüglich abbrechen und den Kundendienst einschalten
- Der Hersteller haftet nicht für Vermögens-, Personen- oder Sachschäden, die durch Nichtbeachtung der Montageanweisungen entstehen. In diesen Fällen ist die Garantie für Materialfehler ausgeschlossen
- Der A-bewertete Schalldruckpegel ist geringer als 70 dB(A)
- Kinder dürfen Reinigung- und Wartungsarbeiten, die dem Benutzer obliegen, nur dann ausüben, wenn sie von einer erwachsenen Person beaufsichtigt werden
- Das Produkt vor jeder Arbeit an der Anlage (Wartung, Reinigung) immer von der Stromversorgung abtrennen
- Prüfen Sie die Anlage regelmäßig auf eventuelle Ungleichgewichte, Abnutzungserscheinungen und Schäden insbesondere von Kabeln, Federn und Halterungen. Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn eine Reparatur oder Einstellung erforderlich ist, da eine unkorrekte Installation oder ein nicht ordnungsgemäßer Gewichtsausgleich der Automatisierung
- Das Verpackungsmaterial des Produkts muss entsprechend den einschlägigen Umweltschutzvorschriften entsorgt werden
- Zwischen angetriebenen Komponenten und fest stehenden Objekten muss ein Abstand von mindestens 0,4 m eingehalten werden
- Die Aufschrift auf den Rohrmotoren darf nach der Montage verdeckt sein
- Falls das Kabel schadhaft ist, muss das Gerät entsorgt werden. Das Anschlusskabel kann nicht ausgewechselt werden
- Achten Sie auf den sich bewegenden Rollladen und halten Sie ausreichenden Abstand, bis der Rollladen vollständig geschlossen ist
- Betätigen Sie die manuelle Entriegelungsvorrichtung stets vorsichtig, denn ein angehobener Rollladen kann herunterfallen, wenn die Federn ermüdet oder gebrochen sind
- Betätigen Sie die Markise nicht, wenn in der Nähe die Fenster geputzt oder sonstige Arbeiten durchgeführt werden
- Trennen Sie die Markise von der Stromversorgung, wenn in der Nähe Fenster geputzt oder sonstige Arbeiten durchgeführt werden. Hinweis für Markisen mit Automatiksteuerung

INSTALLATIONSHINWEISE

- Vor dem Einbau des Motors sämtliche überflüssigen Kabel entfernen und alle Geräte außer Betrieb setzen, die nicht für den elektromotorischen Antrieb benötigt werden
- Die Betätigungsvorrichtung für das manuelle Entriegeln in weniger als 1,8 m Höhe installieren.
  HINWEIS: Falls die Betätigungsvorrichtung abnehmbar ist, muss sie in der unmittelbaren Nähe des Tors positioniert werden
- Sicherstellen, dass die Antriebskomponenten einen ausreichenden Abstand zu den Bewegungsteilen haben und nicht die Sicht versperren. Falls kein Wahlschalter verwendet wird, müssen die Antriebskomponenten in einer Höhe von mindestens 1,5 m montiert werden und dürfen nicht zugänglich sein
- Fest stehende Befehlseinrichtungen sind so zu installieren, dass sie einwandfrei sichtbar sind
- Falls ein Antriebsmotor nach dem Einbau einen Zugriff auf ungeschützte Bewegungsteile ermöglicht, müssen diese Bauteile in mehr als 2,5 m Höhe über dem Fußboden bzw. in einer Höhe, in der kein Zugriff möglich ist, installiert sein

Vollständiges Handbuch

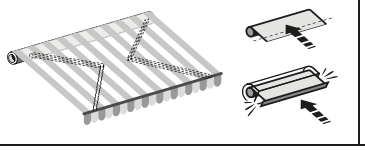
Hinweis zur Benutzung der Betriebsanleitung – Einige im Text genannte Abbildungen befinden sich am Ende des Handbuchs.

2 PRODUKTBESCHREIBUNG UND EINSATZ

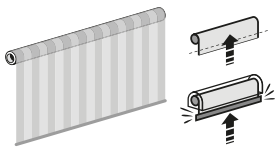
Era Fit MHT ist eine Familie von Rohrmotoren, die nur für die Automatisierung verschiedener Markisen bestimmt sind (siehe **Abb. 5**). **Jeder anderweitige Einsatz ist verboten! Der Hersteller haftet nicht für Schäden, die auf einen unsachgemäßen Gebrauch des Produkts im Vergleich zu der Beschreibung in diesem Handbuch zurückzuführen sind.**

Produktmerkmale: • wird vom Stromnetz gespeist; • wird in der Aufwickelrolle installiert; die herausragende Vorderseite wird im Innern des Kastens mit entsprechenden Halterungen oder Schrauben befestigt (nicht in der Verpackung enthalten); • enthält einen Funkempfänger und eine Steuerzentrale mit Encoder-Technologie, die die elektronische Kontrolle der Bewegung und die Genauigkeit der Endschalter gewährleistet; • ist kompatibel mit der gesamten Steuerelektronik Nice (Sender und Klimasensoren), die das Funksystem NRC anwendet; • kann über Funk mithilfe verschiedener optionaler Zubehörteile (nicht in der Packung enthalten) gesteuert werden (siehe **Abb. 3**); • kann über Funk mit einem tragbaren Transmitter oder mit Handprogrammiergeräten von Nice programmiert werden (Zubehör nicht im Lieferumfang enthalten); • kann die Markise nach oben und nach unten fahren und kann diese am oberen oder unteren Endschalter, sowie in Zwischenpositionen anhalten; • ist mit einem Wärmeschutzsystem ausgestattet, welches bei Überhitzung durch Einsatz der Automatisierung über die vorgesehenen Grenznutzungsbedingungen hinaus ausgelöst wird; in diesem Fall wird die Stromzufuhr automatisch unterbrochen und nach Wiederherstellung der normalen Betriebstemperatur wieder eingeschaltet; • erhältlich in verschiedenen Ausführungen, jede mit einem bestimmten Drehmoment (Leistung).

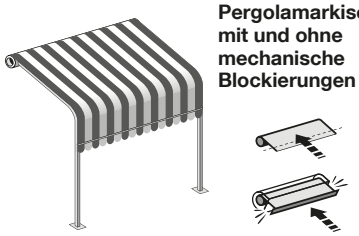
5 **Gelenkarmmarkise, mit und ohne Kasten**



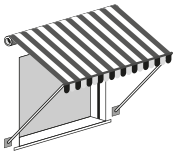
Senkrechte Rollenmarkise; mit und ohne Kasten



Pergolamarkise; mit und ohne mechanische Blockierungen



Markise mit geraden Armen



2.1 - Verwendung der Nothandkurbel (und nachfolgenden Automatische Neuausrichtung)

Die Rohrmotoren **Era Fit MHT** sind mit einer Nothandkurbel ausgestattet. Bei der Nothandkurbel handelt es sich um einen Mechanismus, mithilfe dessen die Markise von Hand bewegt werden kann, beispielsweise bei einem Stromausfall. Die Bedienung erfolgt über eine Stange im Motorkopf, die sich in die eine oder andere Richtung drehen lässt.
Bei Verwendung der Nothandkurbel oder wenn der Motor länger als 24 Stunden stromlos bleibt, verliert die Motorsteuerung den Wert der aktuellen Markisenposition. In einem solchen Fall ist eine Phase zur automatischen Neuausrichtung vorgesehen. Bei Empfang eines Befehls sind zwei verschiedene Reaktionen des Motors je nach ausgesendetem Befehl möglich:
– Befehl Hochfahren: Der Motor zieht die Markise hoch, bis sich die Kassette durch Anschlag schließt.
– Befehl Herunterfahren: Der Motor fährt die Markise 3 Sekunden lang aus, kehrt dann die Bewegungsrichtung um und schließt die Markise durch Anschlag an der Kassette.

Hinweis – Der Verschluss der Kassette erfolgt mit dem zuvor ausgewählten RDC-Wert (Funktion zur Drehmomentreduzierung).

3 INSTALLATION DES MOTORS UND DER ZUBEHÖRTEILE

3.1 - Kontrollen vor der Installation und Einsatzbeschränkungen

- Überprüfen Sie das Produkt sofort nach dem Auspacken auf seine Unversehrtheit.
- Dieses Produkt steht in mehreren Versionen zur Verfügung, jede mit einem spezifischen Motordrehmoment. Jede Version wurde entwickelt, um Markisen mit bestimmten Abmessungen und Gewicht zu bewegen. Deshalb vergewissern Sie sich vor der Installation, ob die Parameter des Drehmoments, der Drehgeschwindigkeit und der Betriebszeit des vorliegenden Produkts mit den Anforderungen für die Automatisierung Ihrer Markise geeignet sind (siehe „Leitfaden zur Wahl des Produkts“ im Produktkatalog Nice – www.niceforyou.com). Insbesondere **installieren Sie das Produkt nicht, wenn das Drehmoment des selbenüber dem für die Bewegung Ihrer Markise notwendigen Drehmoment liegt.**
- Überprüfen Sie den Durchmesser der Aufwickelrolle. Diese muss entsprechend dem Drehmoment des Motors folgendermaßen gewählt werden:

  – für die Motoren der Größe „**M**“ (Ø = 45 mm), mit einem Drehmoment von bis zu 35 Nm (einschließlich), muss der Innendurchmesser mindestens 52 mm betragen;
  – für die Motoren der Größe „**M**“ (Ø = 45 mm), mit einem größeres Drehmoment von 35 Nm, muss der Innendurchmesser mindestens 60 mm betragen.
- Bevor man eine Markise automatisiert, muss man prüfen, dass vor derselben genügend freier Platz vorhanden ist, um sie komplett öffnen zu können.
- Für die Installation des Motors auf der Außenseite, muss garantiert sein, dass der Motor auf geeignete Weise vor Wettereinflüssen geschützt wird.
- Das Stromkabel des Motors besteht aus PVC und eignet sich für den Einsatz in Innenräumen. Bei einer Verwendung in anderen Umgebungen muss das Kabel über seine gesamte Länge mit einer speziellen Schutzleitung für Stromkabel geschützt werden.

Weitere Einsatzbeschränkungen können Sie den Angaben den Kapiteln 1, 2 und den „Technischen Merkmalen” entnehmen.

3.2 - Zusammenbau und Installation des Rohrmotors

ACHTUNG! - Bevor Sie mit der Arbeit beginnen, lesen Sie die Hinweise in den Abschnitten 1.1 und 3.1 genau durch. Eine fehlerhafte Installation kann zu ernsthaften Verletzungen führen.

Für den Zusammenbau und die Installation des Motors, beziehen Sie sich auf die **Abb. 4**. Lesen Sie außerdem im Produktkatalog Nice oder auf der Webseite www.niceforyou.com nach, welchen Endschalterkranz (**Abb. 4-a**), welches Mitnehmerrad (**Abb. 4-b**) und welchen Motorbefestigungsbügel (**Abb. 4-f**) Sie benötigen. **ACHTUNG!** - Bei der Installation dürfen auf dem Streckenverlauf der Aufwickelrolle, die den Rohrmotor durchquert, keine Schrauben angebracht sein. Diese Schrauben könnten den Motor beschädigen.

3.3 - Installation der Zubehörteile

Nach der Installation des Motors müssen auch die Zubehörteile (falls vorgesehen) installiert werden. Für die Feststellung welche Zubehörteile kompatibel sind und um die gewünschten Modelle zu wählen, lesen Sie im Produktkatalog Nice auf der Webseite www.niceforyou.com nach. Auf der **Abb. 3** wird die Typologie der kompatiblen Zubehörteile und ihren Abschluss an den Motor aufgezeigt (alle diese Teile sind optional und nicht in der Verpackung enthalten).

4 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE VOR DEM EINSCHALTEN

Die elektrischen Anschlüsse dürfen erst nach Installation des Motors und der vorgesehenen kompatiblen Zubehörteile ausgeführt werden.
Das Stromkabel des Motors besteht aus den folgenden internen Kabeln (**Abb. 3**):

Kabel	Farbe	Anschluss	
1	**Braun**	Speisungsphase	ac ~
2	**Blau**	Nullleiter	
3	**Gelb-grün**	Erde	

4.1 - Anschluss des Motors an das Stromnetz

Die Kabel 1, 2, 3 (**Abb. 3**) für den Anschluss des Motors an das Stromnetz verwenden; dabei die folgenden **Hinweise**beachten:
– ein falscher Anschluss kann Defekte oder gefährliche Situationen auslösen;
– beachten Sie die in diesem Handbuch aufgeführten Anschlüsse genau;
– im Versorgungsnetz des Motors muss eine Netztrennvorrichtung installiert werden, die einen Öffnungsabstand der Kontakte aufweist, welcher eine vollständige Trennung vom Stromnetz unter den Bedingungen der Überspannungskategorie III und gemäß der Installationsregeln ermöglicht (die Trennungsvorrichtung ist nicht im Lieferumfang enthalten).

4.2 - Anschluss der Zubehörteile an den Motor: nur noch Zubehör, das über Funk verbinden (tragbare Sender und einige Modelle der Klimasensoren)

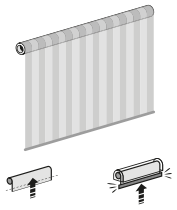
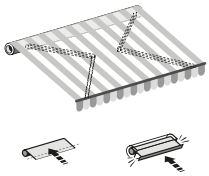
Speichern Sie dieses Zubehör während der Programmierungsphase im Motor; befolgen Sie dabei die in diesem Handbuch und in den Handbüchern der Zubehörteile aufgeführten Verfahren.

5 PROGRAMMIERUNGEN UND EINSTELLUNGEN

5.1 - Sender zum Einsatz für die Programmierungsverfahren

- **Die Programmierungsverfahren können nur mit einem Sender Nice ausgeführt werden, der mindestens über die Tasten ▲, ■, ▼ verfügt.**
- Die Programmierungsverfahren können nur mit einem im „Modus I“ gespeicherten Sender ausgeführt werden (Paragraph 5.5 oder 5.9.1).

Tabelle A

Art der Anwendungen und Betriebsanforderungen			Empfohlene Programmierungen
Senkrechte Markise auf Rolle 	**Programmierung Endschalter:**	• mit automatischem Stopp in der hohen Endschalterposition „0“ (mit Kasten)	Programmierung im halbautomatischen Modus (Kapitel 5.7)
		• ohne mechanische Halterungseinschränkungen am oberen Endschalter „0“	Programmierung im manuellen Modus (Kapitel 5.6)
	Verfügbare Funktionen ...	... ggf. die Aufschlagkraft beim Schließen verringern	Einstellung der Zugkraft des Motors (Funktion „RDC“ - Kapitel 5.11)
Armmarkise 	**Programmierung Endschalter:**	• mit automatischem Stopp in der hohen Endschalterposition „0“ (mit Kasten)	Programmierung im halbautomatischen Modus (Kapitel 5.7)
		• ohne mechanische Halteeinschränkungen (quadratischer Balken oder ähnlich)	Programmierung im manuellen Modus (Kapitel 5.6)
	Verfügbare Funktionen ...	... um die Markise zu spannen: Funktion “FRT”	Programmierung der Funktion „FRT“ (Kapitel 5.12)
		...ggf. die Aufschlagkraft beim Schließen verringern	Einstellung der Zugkraft des Motors (Funktion „RDC“ - Kapitel 5.11)

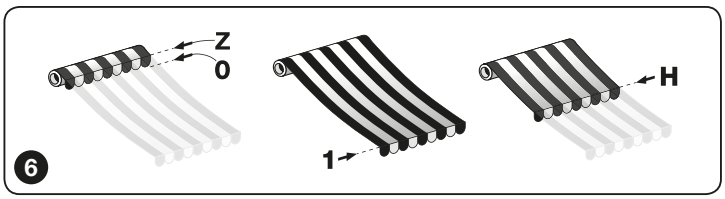
DE

• Wenn der für die Programmierung eingesetzte Sender mehr Automatisierungsgruppen steuert, muss während eines Verfahrens vor dem Absenden einer Steuerung die „Gruppe“ gewählt werden, zu der die zu programmierende Automatisierung gehört.

5.2 - Positionen, in denen die Markise automatisch anhält

Das elektronische System, das jeden Bewegungsmoment der Markise steuert, ist in der Lage, die Bewegung selbstständig anzuhalten, wenn die Markise eine vom Installateur festgelegte Position erreicht. Die programmierbaren Positionen sind (**Abb. 6**):

– Position „0” = Endschalter oben: Markise ganz aufgerollt;
– Position „1” = Endschalter unten: Markise ganz abgerollt;
– Position „H” = Zwischenposition: Markise teilweise geöffnet;
– Position „Z” = Ist der Punkt, an dem der Vorhang Auswirkungen gegen seine Struktur am Ende der völligen Schließung, wenn es nicht keine Fahrendschalter gespeichert wird.



Wenn die Endschalter noch nicht programmiert sind, kann die Bewegung der Markise nur über die Funktion „Bedienung vom Steuerpult” erfolgen, d.h. indem die Steuertaste für den gewünschten Zeitraum der Bewegung gedrückt gehalten wird; die Bewegung stoppt, sobald der Benutzer die Taste loslässt. Nach der Programmierung der Endschalter reicht dagegen ein einfacher Impuls auf die gewünschte Taste aus, um die Markise zu starten; die Bewegung endet selbstständig, sobald die Markise die vorgesehene Position erreicht hat.

Für die Einstellung der Höhen „**0**“ und „**1**“ stehen verschiedene Verfahren zur Verfügung; die Wahl des geeigneten Verfahrens hängt auch von der Struktur Ihrer Markise ab (siehe Zusammenfassung in der **Tabelle A**).

ACHTUNG! – Wenn man erneut die bereits vorher eingestellten Höhen der Endschalter ändern möchte, sollte man beachten dass:
– man bei Einstellung mit einem anderen Verfahren als dem vorher benutzten Verfahren ZUERST die Höhen mit den Verfahren 5.13. löschen muss.
– man bei Einstellung mit demselben Verfahren, welches man vorher angewendet hat, das Löschen der Höhen nicht notwendig ist.

Die Programmierung der Endschalter koppelt auch gleichzeitig die beiden Drehrichtungen des Motors mit den jeweiligen Tasten für das Hochfahren (▲) und Herunterfahren (▼) der Steuervorrichtung (zu Beginn, wenn die Endschalter noch nicht programmiert sind, erfolgt die Kopplung zufällig und es kann passieren, das beim Drücken der Taste ▲ der Rollladen anstatt nach oben nach unten fährt und umgekehrt).

5.3 - Allgemeine Warnhinweise

• Die Einstellung der Endschalter muss nach der Installation des Motors in der Markise und nach dem Anschluss ans Stromnetz erfolgen.
• Bei Installationen, bei denen mehrere Motoren und/oder mehrere Empfänger vorhanden sind, muss vor der Programmierungen der Strom von den Motoren und Empfängern abgeschaltet werden, die man nicht programmieren möchte.
• Beachten Sie genau die in den Verfahren aufgeführten Zeitlimits: Ab dem Loslassen der Taste hat man 60 Sekunden Zeit, um die nächste für das Verfahren vorgesehene Taste zu drücken; nach dem Ablaufen dieser Zeit führt der Motor 6 Bewegungen aus, um die Annullierung des laufenden Verfahrens mitzuteilen.
• Während der Programmierung führt der Motor eine bestimmte Anzahl kurzer Bewegungen aus, als „Antwort” auf den vom Installateur eingegebenen Befehl. Es ist wichtig, die Anzahl dieser Bewegungen zu zählen und nicht auf die Richtung zu achten, in die diese ausgeführt werden.
• Jedes Mal, wenn der Motor mit Strom versorgt wird und in seinem Speicher nicht mindestens ein Transmitter und die Höhen der Endschalter vorhanden sind, werden 2 Bewegungen ausgeführt.

5.4 - Übersicht der Sender

5.4.1 - Kompatible Sender

Lesen Sie im Katalog der Produkte Nice oder auf der Homepage www.niceforyou.com nach, welche Steuervorrichtungen Nice mit dem im Motor integrierten Funkempfänger kompatibel sind.

5.4.2 - Rangfolge bei der Speicherung der Sender

Im Allgemeine kann ein Sender als ERSTER oder als ZWEITER (oder dritter, vierter usw.) Sender gespeichert werden.

A - Erster Sender
Ein Sender kann nur dann als erster Sendergespeichert werden, wenn im Motor kein anderer Sender gespeichert ist. Für diese Speicherung das Verfahren 5.5 ausführen (dieses Verfahren speichert den Sender im „Modus I”).

B - Zweiter Sender (oder dritter, vierter, usw.)
Ein tragbarer Sender (oder ein Klimasensor über Funk) kann nur dann als zweiter (oder dritter, vierter, usw.) Sender gespeichert werden, wenn im Motor bereits der Erste Sender gespeichert ist. Für diese Speicherung führen Sie eines der Verfahren unter Abschnitt 5.9 aus.

5.4.3 - Zwei Modalitäten, um die Tasten eines Senders zu speichern

Für die Speicherung der Tasten eines Senders können zwei untereinander alternative Modalitäten verwendet werden; diese werden bezeichnet mit: „Modus I” und „Modus II”.

• „**MODUS I**” – Dieser Modus überträgt automatisch und auf einmal alle im Motor verfügbaren Befehle auf die auf dem Sender verfügbaren Tasten, ohne dem Installateur die Möglichkeit zu geben, die Zuordnung von Befehlen und Tasten zu verändern. Am Ende des Verfahrens ist jede Taste nach einem werkseitig bestimmtem Schema einem bestimmten Befehl zugeordnet:
- Taste ▲ (oder Taste **1**): Wird der Steuerung **Hochfahren** zugeordnet.
- Taste ■ (oder Taste **2**): Wird der Steuerung **Stopp** zugeordnet.
- Taste ▼ (oder Taste **3**): Wird der Steuerung **Herunterfahren** zugeordnet.
(wenn auf dem Sender eine vierte Taste vorhanden ist....)
- Taste **4**: Wird der Steuerung **Stopp** zugeordnet.

Anmerkung – Wenn die Tasten Ihres Senders nicht mit Symbolen und Nummern versehen sind, siehe **Abb. 2** für die Zuordnung derselben.

• „**MODUS II**” – Dieser Modus ermöglicht die manuelle Zuordnung eines der im Motor verfügbaren Befehle zu einer der Tasten des Senders, und ermöglicht dem Installateur dabei, den gewünschten Befehl und die gewünschte Taste auszuwählen. Am Ende des Verfahrens muss zur Speicherung der Zuordnung einer anderen Taste zu einem anderen Befehl das Verfahren wiederholt werden.
Achtung! – Jede Automatisierung hat eine eigene speicherbare Liste der Befehle in Modus II; im Falle des vorliegenden Motors befindet sich die Liste der verfügbaren Steuerungen im Verfahren 5.9.2.

5.4.4 - Anzahl der speicherbaren Sender

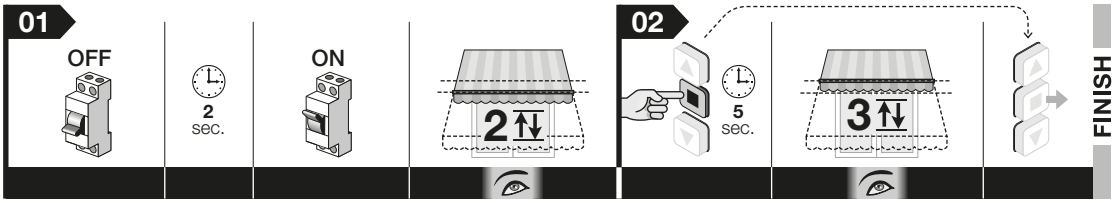
Es können bis zu 30 Sender (einschließlich eventuelle Klimasensoren über Funk) gespeichert werden, wenn diese alle im „Modus I” gespeichert werden, oder es können 30 einzelne Befehle (Tasten) gespeichert werden, wenn diese alle im „Modus II” gespeichert werden. Die beiden Modalitäten können bis zu einer Höchstgrenze von 30 gespeicherten Einheiten miteinander funktionieren.

DE

5.5 - Speicherung des ERSTEN Senders

Hinweis – Jedes Mal, wenn der Motor mit Strom versorgt wird und in seinem Speicher nicht mindestens ein Transmitter und die Höhen der Endschalter vorhanden sind, werden 2 Bewegungen ausgeführt.

01. Schalten Sie den Strom am Motor ab; warten Sie 2 Sekunden, und führen Sie dem Motor erneut Strom zu: der Motor führt 2 Bewegungen aus und bleibt ohne Zeitbegrenzung in Wartestellung.
02. Halten Sie die Taste ■ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



Anmerkung – Nach der Speicherung ist die An- und Abstiegsrichtung der Markise noch nicht den entsprechenden Tasten ▲ und ▼ des Senders zugeordnet. Diese Zuordnung erfolgt automatisch während der Einstellung der Endschalter „**0**“ und „**1**“; außerdem bewegt sich die Markise solange in der Funktion „Person anwesend“ bis die Endschalter eingestellt wurden.

5.6 - Manuelle Einstellung der Endschalterhöhen Oben („Z“, „0“) und Unten („1“)

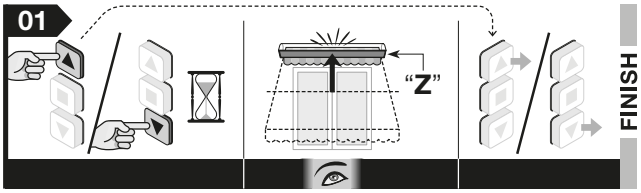
Hinweise • Diese Verfahren sind für Markisen gedacht, die haben die Mülltonne in der Nähe der Walzenrohr haben. **Für den Markisen ohne Kasten:** Bevor Sie diese Verfahren ausführen, müssen Sie den Widerstand des Leinwand überprüfen, während des Aufpralls der Markise Waffen gegen die Walzenrohr, nach der **totalen Schließung (der Punkt „Z“)**. • Das Verfahren 5.6.2 (oder 5.6.3) überschreibt die eventuell vorher mit demselben Verfahren eingestellten Höhen mit den neuen Höhen. • Jedes Mal, wenn der Motor mit Strom versorgt wird und in seinem Speicher nicht mindestens ein Transmitter und die Höhen der Endschalter vorhanden sind, werden 2 Bewegungen ausgeführt.

5.6.1 - Lernen die Höhe „Z“

Die Höhe „Z“ ist der Punkt, an dem der Vorhang Auswirkungen gegen seine Struktur am Ende der völligen Schließung, wenn es nicht keine Fahrendschalter gespeichert wird. Die Struktur kann die Box (empfohlen) oder der Vorhang auf dem Wickelrohr gewickelt sein (nicht empfohlen).

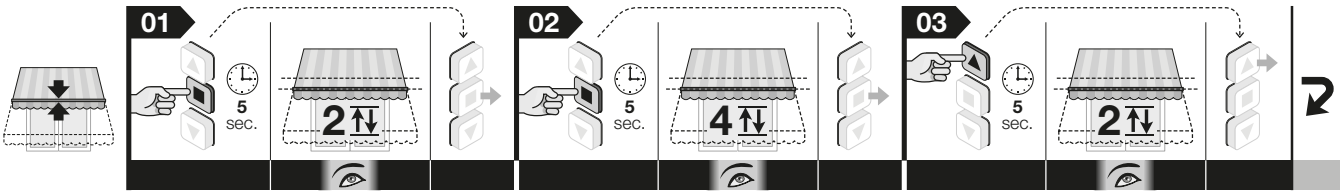
AKTUNG! – Dieses Verfahren wird mit den 5.6.2 und 5.6.3 Verfahren kombiniert. Daher, es muss durchgeführt werden BEVOR SIE EINE ENDSCHALTERS (“0” oder “1”) UND, ERST WENN DER MOTOR HAT NICHT KEINE ENDSCHALTERS GELAGERT (zum Beispiel, wenn der Motor noch Jungfrau oder nach der Löschung alle Endschalters ist).

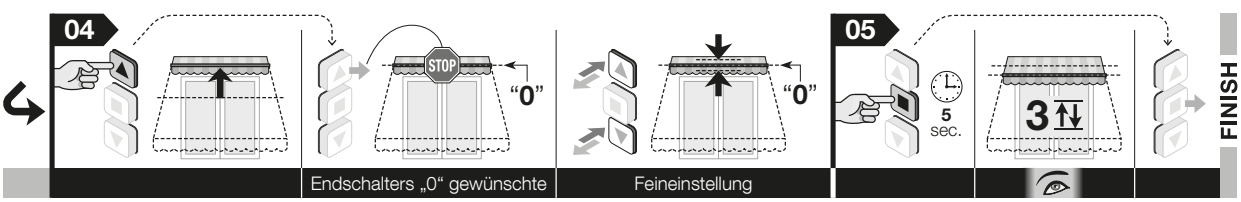
01. Fahren Sie die Markise **Nach oben**, indem Sie die Taste ▲ (oder ▼) gedrückt halten und warten Sie ab bis die Markise automatisch durch das Anstoßen gegen die Struktur angehalten wird (= punkt „Z“). Am Ende lassen Sie die Taste los.



5.6.2 - Für die Einstellung des Endschalters OBEN („0“)

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.
01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie erneut die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. Halten Sie die Taste ▲ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
04. **Einstellung der Position**: die Taste ▲ (oder ▼) gedrückt halten, bis die Markise die gewünschte Höhe „0“ erreicht hat. **Hinweis** – um die Höhe präzise einzustellen, mehrere Impulse an den Tasten ▲ und ▼ geben (bei jedem Impuls bewegt sich die Markise um wenige Millimeter).
05. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los. **AKTUNG! – Wenn der Motor ausführt 6 Bewegungen, ausführen die Prozedur 5.6.1. Am Ende, wiederholen Sie die Prozedur 5.6.2.**



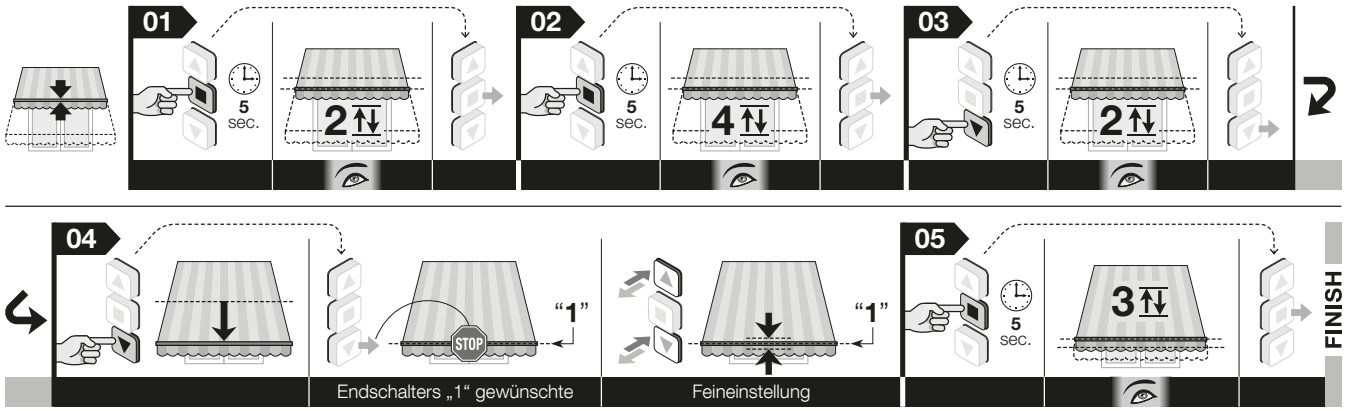


Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

5.6.3 - Für die Einstellung des Endschalters UNTEN („1“)

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.

01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie erneut die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. Halten Sie die Taste ▼ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
04. **Einstellung der Position**: die Taste ▼ (oder ▲) gedrückt halten, bis die Markise die gewünschte Höhe „1“ erreicht hat. **Hinweis** – um die Höhe präzise einzustellen, mehrere Impulse an den Tasten ▲ und ▼ geben (bei jedem Impuls bewegt sich die Markise um wenige Millimeter).
05. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los. **AKTUNG! – Wenn der Motor ausführt 6 Bewegungen, ausführen die Prozedur 5.6.1. Am Ende, wiederholen Sie die Prozedur 5.6.3.**



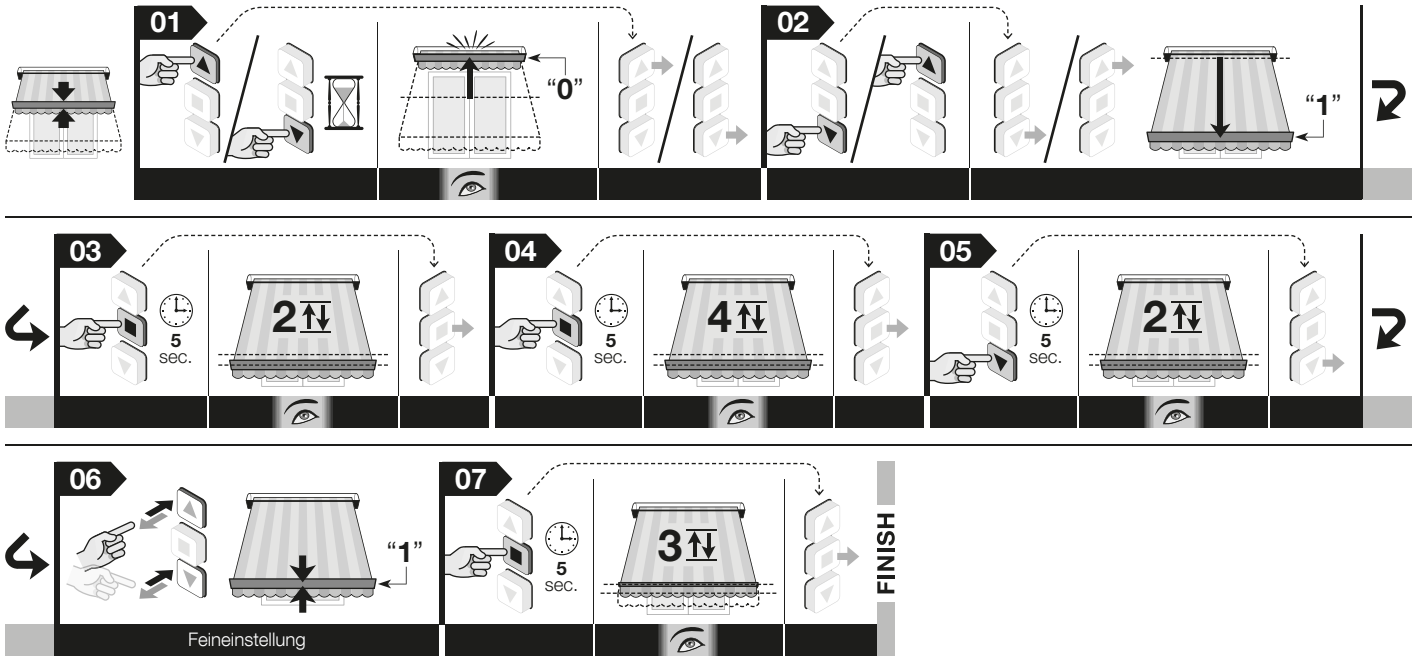
Anmerkungen • Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt. • Nach den Einstellungen steuert die Taste ▲ den Anstieg und die Taste ▼ den Abstieg des Rollladens. Die Markise bewegt sich innerhalb der von den Endschalter festgelegten Höhengrenzen.

5.7 - Halbautomatische Programmierung der Endschalter

ACHTUNG! – Diese Programmierung ist für Markisen mit Kasten, d.h. mit Anschlag am oberen Endschalter „0“ bestimmt. Dasselbe Verfahren kann auch angewendet werden, wenn der Anschlag am unteren Endschalter „1“ vorhanden ist.

Hinweise • Der Endschalter der zuerst eingestellt werden muss, muss immer der mit dem Anschlag gegen die Struktur sein: das nachstehende Verfahren ist ein Programmierungsbeispiel für eine Markise mit Kasten. • Dieses Verfahren überschreibt die eventuell vorher mit demselben Verfahren eingestellten Höhen mit den neuen Höhen. • Beim Speichern der Endschalter mit diesem Verfahren, werden die beiden Höhen ständig von der Funktion „automatische Aktualisierung der Endschalter“ kontrolliert und aktualisiert (siehe Kapitel 7.2). • Jedes Mal, wenn der Motor mit Strom versorgt wird und in seinem Speicher nicht mindestens ein Transmitter und die Höhen der Endschalter vorhanden sind, werden 2 Bewegungen ausgeführt.

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.
01. Fahren Sie die Markise nach oben, indem Sie die Taste ▲ (oder ▼) gedrückt halten und warten Sie ab bis die Markise automatisch durch das Anstoßen gegen die Struktur angehalten wird (= Endschalter oben „0“). Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Fahren Sie die Markise **nach unten**, indem Sie die Taste ▼ (oder ▲) drücken und lassen Sie die Taste los, sobald sich die Markise in der Nähe des gewünschten Endschalters unten „1“ befindet.
03. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
04. Halten Sie erneut die Taste ■ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
05. Halten Sie die Taste ▼ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
06. **Feineinstellung der Position**: Bewegen Sie die Markise mit Hilfe verschiedener Impulse auf den Tasten ▼ und ▲ bis auf die gewünschte Höhe „1“ (mit jedem Impuls bewegt sich die Markise um wenige Millimeter).
07. Halten Sie die Taste ■ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



Anmerkungen • Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt. • Nach der Programmierung steuert die Taste ▲ das Hochfahren und die Taste ▼ das Herunterfahren des Rollladens. Währen des Hochfahrens wird die Markise durch das Anstoßen der mechanischen Sperren gegen die Struktur (= Endschalter oben „0“) angehalten, während die Markise beim Herunterfahren am vom Installateur festgelegtem Endschalter unten („1“) anhält.

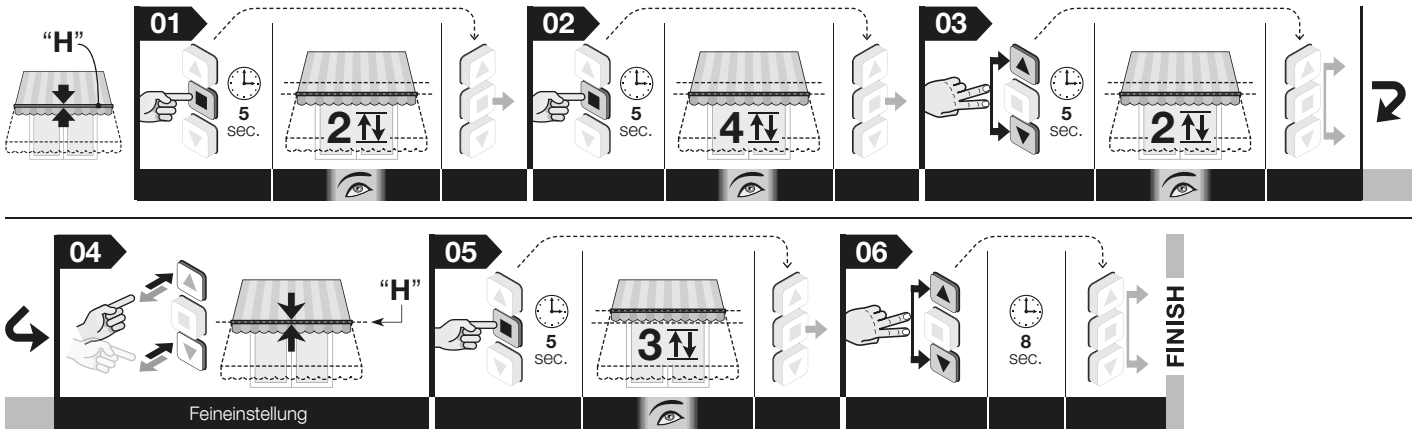
DE

5.8 - Einstellung der Höhe („H“) für das teilweise Öffnen/Verschließen

Der Motor ist in der Lage, bis zu 30 Teilöffnungen/-schließungen zu steuern, die jeweils als „Höhe H“ bezeichnet werden. Diese Höhen können nur nach der Einstellung der Endschalter „0“ und „1“ eingestellt werden. Das folgende Verfahren ermöglicht die Einstellung einer Höhe „H“ nach der anderen.

Hinweis – Wenn man die Position einer bereits gespeicherten „H“-Quote ändern möchte, muss man dieses Verfahren durch Drücken der Taste (der die Höhe zugeordnet ist) unter Punkt 06 wiederholen.

Vor Beginn des Verfahrens bewegen Sie den Rollladen auf die Quote „H“, die Sie speichern möchten.
01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie erneut die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
04. **Feineinstellung der Position**: Bewegen Sie die Markise mit Hilfe verschiedener Impulse auf den Tasten ▲ und ▼ bis auf die gewünschte Teilhöhe (mit jedem Impuls bewegt sich dieMarkise um wenige Millimeter).
05. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
06. • **Um die ERSTE Höhe „H“ zu speichern**: Am Sender, den man für dieses Verfahren verwendet, gleichzeitig die Tasten ▲ und ▼ gedrückt halten und warten, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
• **Um die NÄCHSTE Höhe „H“ zu speichern**: An einem neuen, nicht gespeicherten Sender die gewünschte Taste gedrückt halten und warten, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

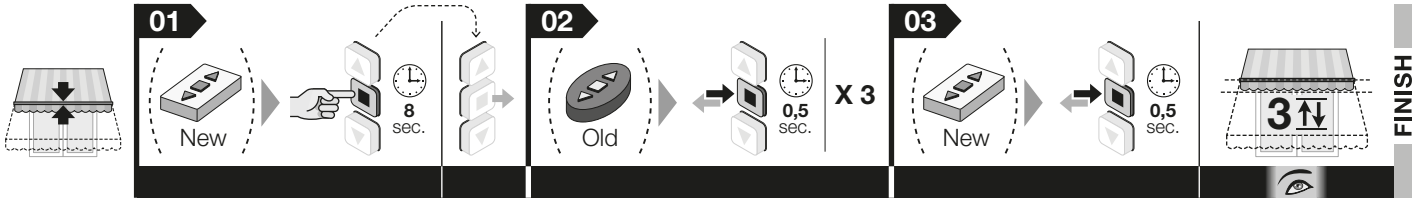
5.9 - Speichern eines ZWEITEN (dritten, vierten, usw.) Senders

Zur Ausführung der Verfahren muss ein bereits gespeicherter („alter“) Sender zur Verfügung stehen.

5.9.1 - Speichern eines zweiten Senders im „Modus I“

Achtung! – Das Verfahren speichert den neuen Sender im „Modus I“, unabhängig davon, in welchem Modus der alte Sender gespeichert wurde.

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.
01. (auf dem neuen Sender) Halten Sie die Taste ■ 8 Sekunden lang gedrückt und lassen Sie sie danach los (auf diese Weise führt der Motor keine Bewegung aus).
02. (auf dem alten Sender) Drücken Sie die Taste ■ 3 mal, bereits gespeicherte beliebige Taste.
03. (auf dem neuen Sender) Drücken Sie die Taste ■ 1 Mal, um das Verfahren zu beenden. Nach einem Moment führt der Motor 3 Bewegungen aus, um die Speicherung zu bestätigen. **Achtung!** – Führt der Motor 6 Bewegungen aus, bedeutet das, dass der Speicher voll ist.



Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

5.9.2 - Speichern eines zweiten Senders im „Modus II“

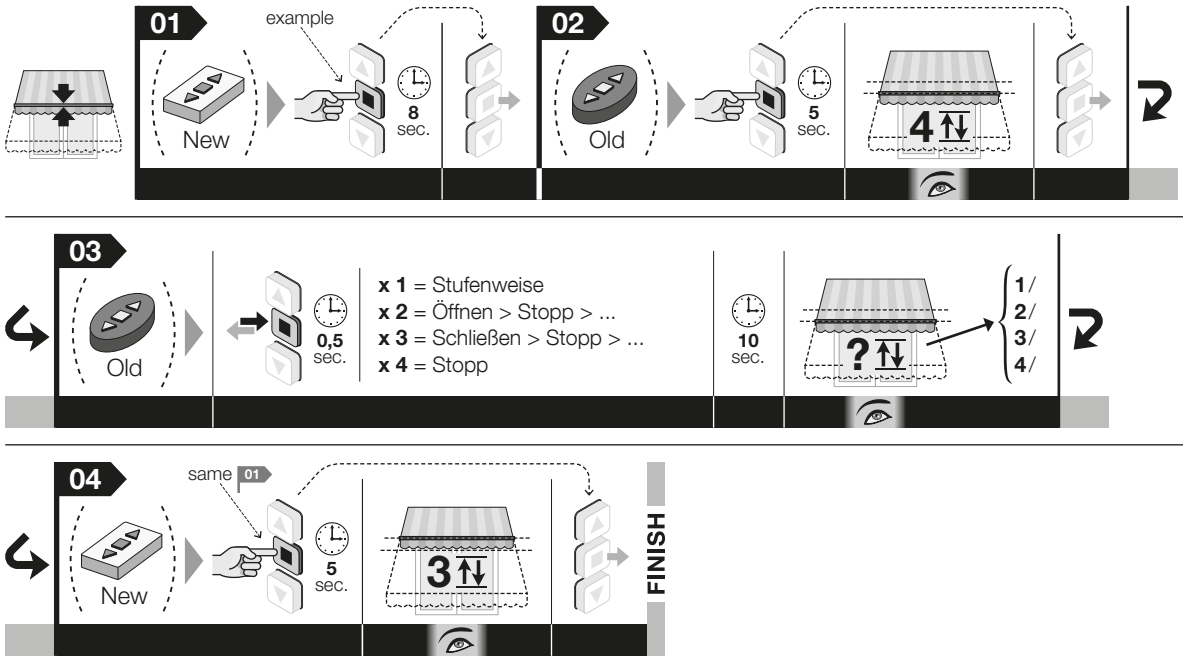
Achtung! – Das Verfahren speichert eine Taste des neuen Senders im „Modus II“, unabhängig davon, in welchem Modus die Taste gespeichert wurde, die man auf dem alten Sender drückt.

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.
01. (auf dem neuen Sender) Halten Sie 8 Sekunden lang die Taste gedrückt, die Sie speichern möchten (Beispiel: Taste ■) und dann loslassen (auf diese Weise führt der Motor keine Bewegung aus).
02. (auf dem alten Sender) Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. (auf dem alten Sender) Drücken Sie die Taste ■ kurz mehrmals hintereinander, je nachdem, welche Steuerung Sie speichern möchten:

1 Impuls = stufenweise Steuerung
2 Impulse = Steuerung Öffnen > Stopp > Öffnen > Stopp > ...
3 Impulse = Steuerung Schließen > Stopp > Schließen > Stopp > ...
4 Impulse = Steuerung Stopp

Nach etwa 10 Sekunden führt der Motor eine Anzahl an Bewegungen aus, die der Anzahl der mit dem Sender gegebenen Impulse entspricht.

04. (auf dem neuen Sender) Halten Sie die gleiche Taste, die Sie unter Punkt 01 gedrückt haben, gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los. **Achtung!** – Führt der Motor 6 Bewegungen aus, bedeutet das, dass der Speicher voll ist.



Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

DE

5.10 - Speicherung eines über Funk angeschlossenen Klimasensors

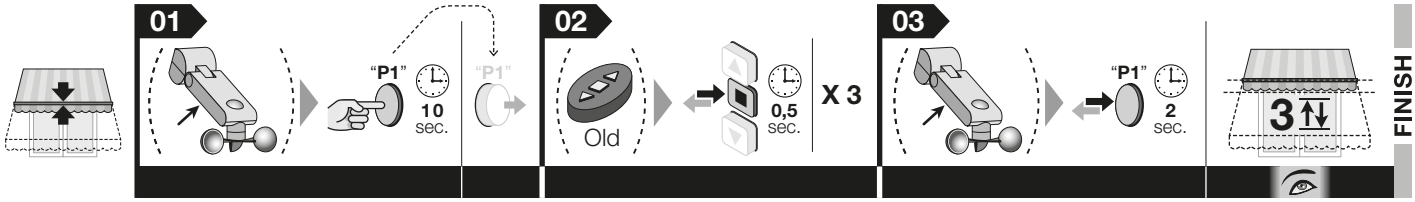
Zur Ausführung des Verfahrens muss ein bereits im „Modus I" gespeicherter Sender zur Verfügung stehen.

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.

01. (am Klimasensor) Halten Sie die gelbe Taste für 10 Sekunden gedrückt und lassen Sie sie danach los (auf diese Weise führt der Motor keine Bewegung aus).

02. (auf dem alten Sender) Drücken Sie die Taste ■ 3 mal, bereits gespeicherte beliebige Taste.

03. (am Klimasensor) Halten Sie die gelbe Taste für 2 Sekunden gedrückt: der Motor führt 3 Bewegungen aus, um die Speicherung zu bestätigen. **Achtung!** – Führt der Motor 6 Bewegungen aus, bedeutet das, dass der Speicher voll ist.



Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

5.11 - Funktion „RDC“: Einstellung der Zugkraft des Motors beim Schließen

Diese Funktion erlaubt zu vermeiden, dass der Stoff beim Schließen zu sehr gespannt wird. Während der Endphase dieses Manövers verringert diese Funktion automatisch das Zugdrehmoment des Motors, je nach werkseitig oder vom Installateur eingestellten Wert mit folgendem Verfahren.

Achtung! – Diese Funktion ist werkseitig aktiv, kann jedoch nicht angewendet werden, wenn die Endschalter manuell programmiert werden (Kapitel 5.6).

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.

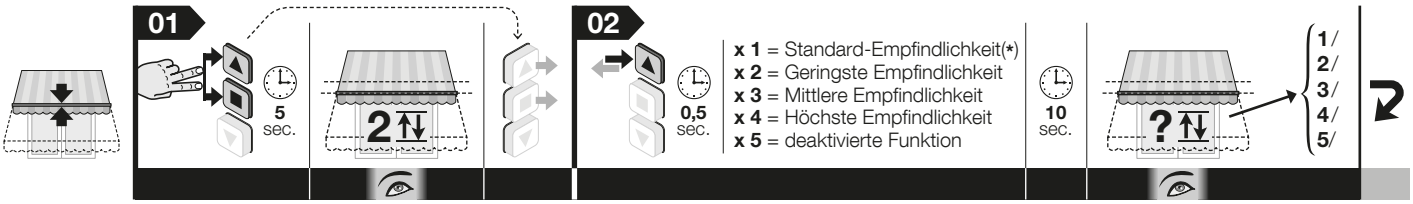
01. Halten Sie die Tasten ■ und ▲ gleichzeitig gedrückt und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.

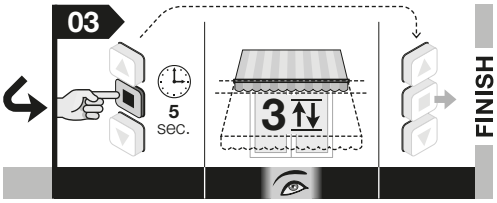
02. Drücken Sie die Taste ▲ kurz mehrere Male hintereinander, je nach dem Niveau, welches Sie für die Empfindlichkeit des Motors einstellen möchten:

1 Impuls = Stufe 1, Standard-Empfindlichkeit (werkseitige Einstellung)(*)
2 Impulse = Stufe 2, Geringste Empfindlichkeit
3 Impulse = Stufe 3, Mittlere Empfindlichkeit
4 Impulse = Stufe 4, Höchste Empfindlichkeit
5 Impulse = Stufe 5, deaktivierte Funktion

Nach circa 10 Sekunden führt der Motor eine Anzahl von Bewegungen aus, die der Zahl der gewählten Stufe entsprechen. **Anmerkung** – Wenn dies nicht erfolgt, annullieren Sie das Verfahren. Auf diese Weise endet die Einstellung ohne die werkseitig eingestellte Stufe zu verändern.

03. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.





Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

5.12 - Funktion „FRT“: Automatische Spannung des Stoffes beim Öffnen für Markisen, die nicht mit einem Mechanismus versehen sind, um die offene Markise zu blockieren.

Diese Funktion ist nützlich, um unästhetische Wellen des Stoffes zu verhindern, die bei offener Markise auftreten können. Sie wird aktiviert, indem man eine Position „2“ in der Nähe des Endschalters „1“ programmiert. Die Funktion kann nur für Markisen benutzt werden, die KEINEN Mechanismus besitzen, um den Stoff in geöffneter Position zu blockieren. Wenn die Funktion aktiv ist, sinkt die Markise beim Öffnen bis zum unteren Endschalter „1“ und steigt dann automatisch in die Position „2“ an (die mit nachstehendem Verfahren programmiert wurde) und spannt so den Stoff. Die Funktion wird auch aktiviert, wenn man eine Teilöffnung/Teilschließung steuert. In diesen Fällen hält die Markise auf der programmierten Höhe „H“ an und steigt dann automatisch an, bis der Stoff gespannt ist.

Achtung! • Die Funktion “FRT” kann erst programmiert werden, nachdem die Höhen der Endschalter „0“ und „1“ programmiert wurden. • Die Position „2“ muss ein Punkt zwischen dem Endschalter „1“ und dem Endschalter „0“ sein.

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.

01. Die Taste ▼ ein Mal drücken und warten, bis der Motor die Markise bis zum Endschalter „1“ geöffnet hat.

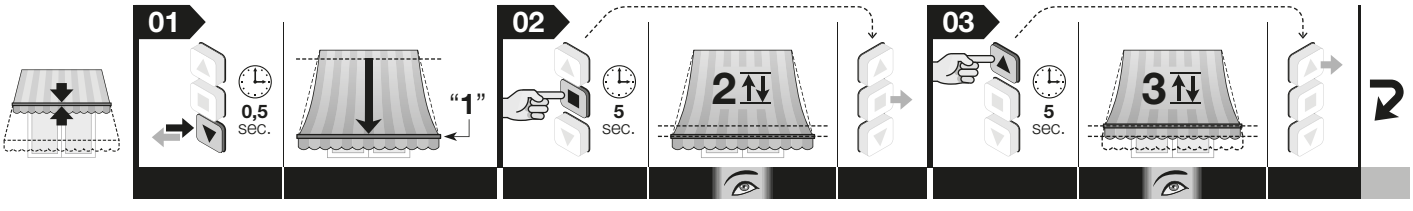
02. Halten Sie die Taste ■ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.

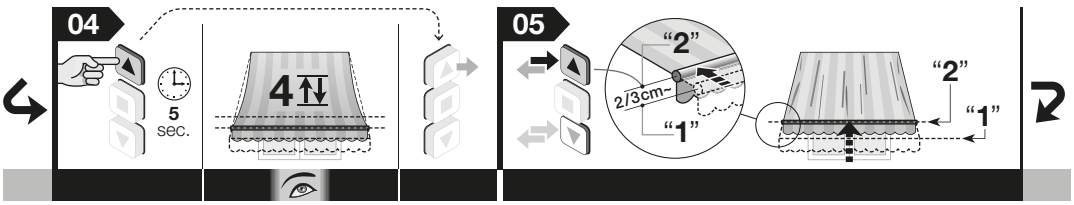
03. Halten Sie die Taste ▲ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.

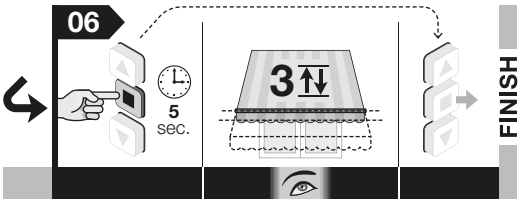
04. Halten Sie erneut die Taste ▲ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.

05. Jetzt die Markise spannen, indem man die Taste ▲ so oft wie notwendig drückt (bei jedem Drücken bewegt sich die Markise um wenige Millimeter; hält man die Taste gedrückt, bewegt sich die Markise im Modus „Person anwesend“. Für eine Feineinstellung benutzt man auch die Taste ▼). **Hinweis** – Die Position mit gespanntem Stoff ist die Position „2“.

06. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.







Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

DE

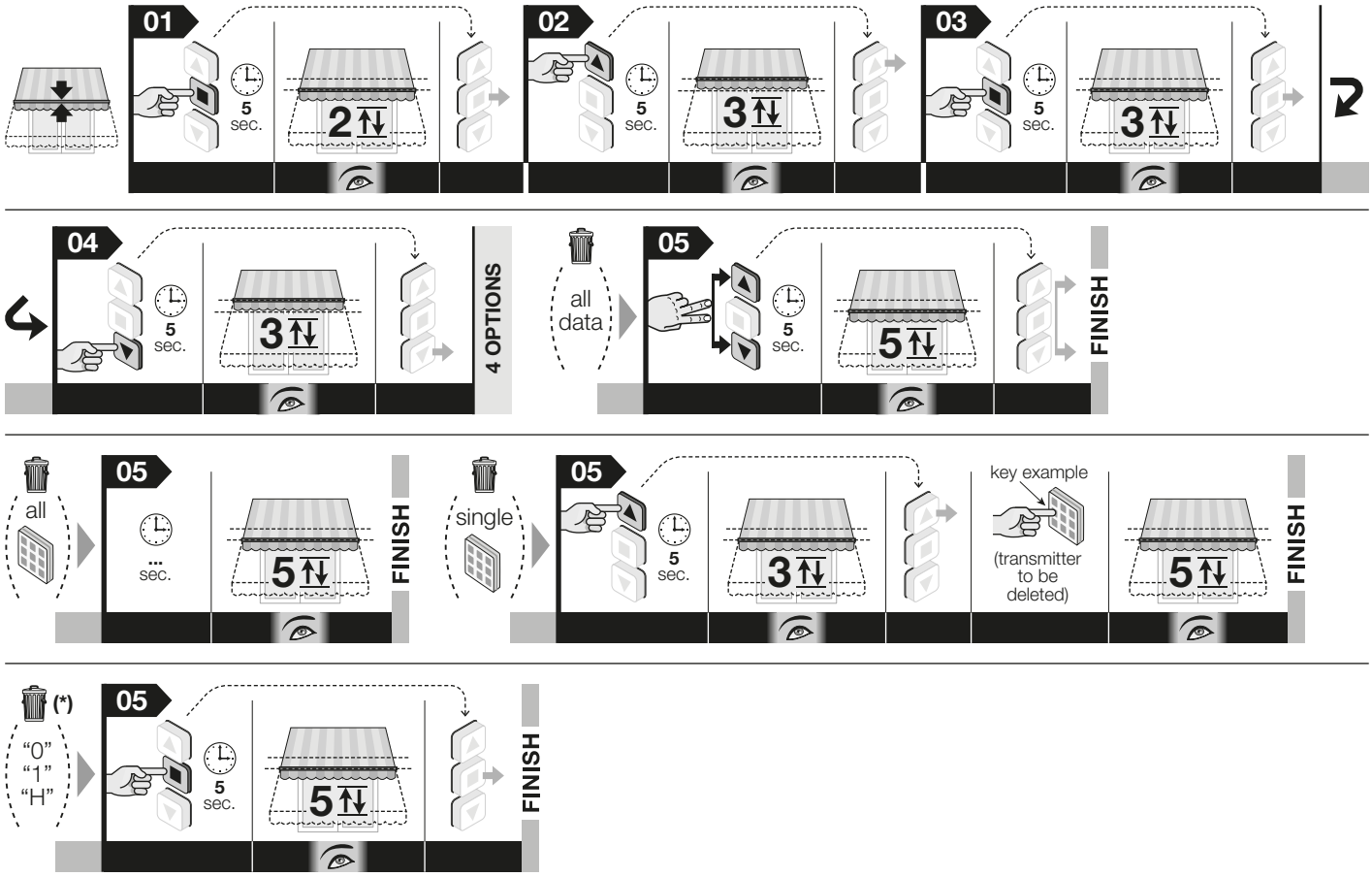
5.13 - Teilweises oder vollständiges Löschen des Speichers

Dieses Verfahren ermöglicht, unter Punkt 05 die Daten auszuwählen, die man löschen möchte.

5.13.1 - Ausführung des Verfahrens mit einem im „Modus I“ gespeicherten Sender

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.

01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie die Taste ▲ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
04. Halten Sie die Taste ▼ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
05. • **Um den gesamten Speicher zu löschen:** Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
• **Um alle gespeicherten Sender zu löschen:** Drücken Sie keine Taste, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt.
• **Um einen einzigen gespeicherten Sender zu löschen:** Halten Sie die Taste ▲ gedrückt und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Die Taste dann wieder loslassen. Abschließend die Taste jenes Senders drücken, der gelöscht werden soll: Der Motor führt 5 Bewegungen aus.
• **Um nur die Höhen der Endschalter („0“, „1“, „2“, „S“) und die Zwischenhöhen („H“) zu löschen: ACHTUNG! – Dieser Löschvorgang darf nur ausgeführt werden, wenn man die Höhen der Endschalter erneut einstellen und ein anderes Verfahren als das zuvor angewendete anwenden möchte.** Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.

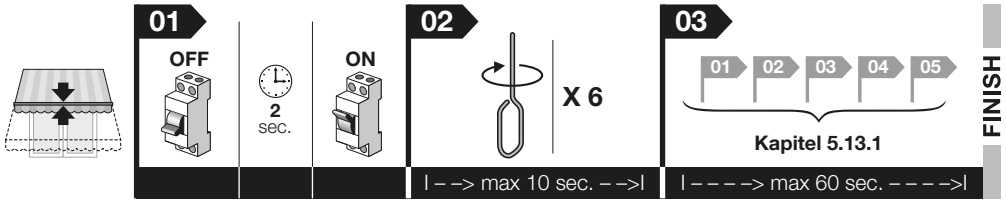


Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

5.13.2 - Ausführung des Verfahrens mit einem nicht gespeicherten Sender

Zum Löschen des Speichers mit einer nicht gespeicherten Fernbedienung ist wie folgt vorzugehen:

01. Die Stromversorgung mindestens 2 Sekunden lang ausschalten.
02. Die Stromversorgung wieder einschalten und innerhalb von 10 Sekunden die Nothandkurbel um mindestens 6 Umdrehungen drehen.
03. Jetzt kann innerhalb von 1 Minute die Löschung des Speichers wie unter Punkt 5.13.1 beschrieben durchgeführt werden. Hierzu kann ein beliebiger Sender – auch ein nicht eingespeicherter – verwendet werden.



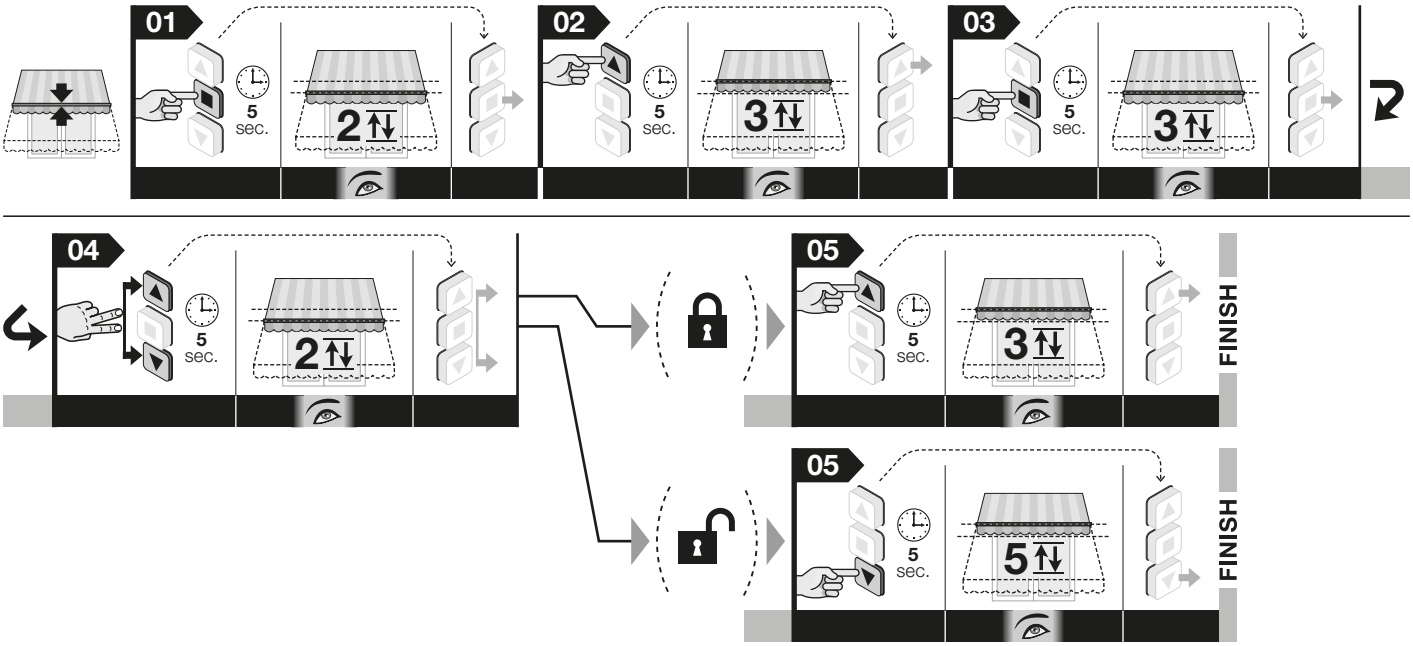
DE

5.14 - Sperre oder Freigabe des Speichers

Dieses Verfahren erlaubt den Speicher des Motors zu blockieren bzw. freizugeben, um eine zufällige Speicherung von anderen nicht für die Anlage vorgesehenen Sender zu vermeiden.

Vor Beginn des Verfahrens die Markise auf halber Höhe positionieren.

01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie die Taste ▲ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
04. Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
05. • **Um den Speicher zu sperren:** Halten Sie die Taste ▲ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
• **Um den Speicher freizugeben:** Halten Sie die Taste ▼ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



Anmerkung – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

6 KLIMASENSOREN FÜR WIND, SONNE, REGEN

Die Klimasensoren der Serie NEMO und VOLO erlauben, die Markise auf der Basis der Klimabedingungen automatisch zu bewegen.

Hinweise:

- Für alle Modelle der Serie NEMO und die Modelle Volo SR und Volo ST: Die Grenzen für die Auslösung „Sonne" und „Wind" können nur im Klimasensor eingestellt werden. Beziehen Sie sich dazu auf die Anleitungen des Sensors.
- Die Klimasensoren sind keine Vorrichtungen, um die Sicherheit der Markise bei Regen oder starken Wind zu erhöhen. Nice entzieht sich jeglicher Haftung bei Materialschäden, die auf nicht von den Sensoren erfasste Witterungsereignisse zurückzuführen sind.

6.1 - Definitionen und Konventionen

- **Manuelle Steuerung „Sonne On"** = erlaubt den Empfang der automatischen vom „Sonnensensor" (falls vorhanden) übertragenen Steuerungen seitens des Motors. Während des Zeitraums, in dem der Empfang freigegeben ist, kann der Benutzer jederzeit manuelle Steuerungen ausführen: Diese überlagern sich mit der automatischen Funktion der Automatisierung.
- **Manuelle Steuerung „Sonne Off"** = schaltet den Empfang der automatischen vom „Sonnensensor" (falls vorhanden) übertragenen Steuerungen seitens des Motors ab. Während des Zeitraums, in dem der Empfang abgeschaltet ist, funktioniert die Automatisierung nur mit den vom Benutzer gesandten manuellen Steuerungen. Die Sensoren „Wind" und „Regen" können nicht abgeschaltet werden, da sie dem Schutz der Automatisierung gegen Auswirkungen von Wind und Regen dienen.
- **Intensität „oberhalb des Grenzwerts" der Sonne/des Winds** = Bedingung bei der das Witterungsphänomen hohen Werten entspricht, die über den eingestellten Grenzwerten liegen.
- **Intensität „unterhalb des Grenzwerts" der Sonne/des Winds** = Bedingung bei der das Witterungsphänomen von keinen bis hälftigen Werten entspricht, die unter den eingestellten Grenzwerten liegen.
- **„Windschutz"** = Bedingung unter der das System alle Öffnungssteuerungen der Markise aufgrund der Windintensität „oberhalb des Grenzwerts" verhindert.
- **„Regen"** = Bedingung bei der das System die Gegenwart vom Regen erfasst, im Vergleich zu der vorherigen Bedingung „Kein Regen".
- **„Manuelle Steuerung"** = Steuerung des Hochfahrens, Herunterfahrens oder Stopps, die vom Benutzer über einen Sender gesandt werden.

6.2 - Verhalten des Motors, wenn Klimasensoren vorhanden sind

6.2.1 - Verhalten des Motors, wenn der „Sonnensensor" vorhanden ist (Abb. 7)

Wenn die Intensität des Sonnenlichtes über dem Grenzwert liegt, führt der Motor, 2 Minuten nach Beginn dieser Situation, von selbst das Absenkmanöver durch. Wenn die Intensität des Sonnenlichtes unter dem Grenzwert liegt, führt der Motor, 15 Minuten nach Beginn dieser Situation, von selbst das Anstiegsmanöver durch. **Hinweis** – Momentane Verringerungen der Sonneintensität, die weniger als 15 Minuten dauern, werden nicht erfasst. Die manuellen Bedienungen sind immer aktiv und summieren sich zu denen, die automatisch vom System erzeugt werden.

6.2.2 - Verhalten des Motors, wenn der „Regensensor" vorhanden ist (Abb. 8)

Der Regensensor erkennt zwei Zustände: „kein Regen" und „Regen". Wenn der Sensor die Information „Regen" erfasst, aktiviert er den im Motor programmierten Befehl für diesen Zustand (z.B. Markise schließen). Der Regensensor wird deaktiviert nachdem für mindestens 15 Minuten kein Regen mehr erfasst wird.
Die manuellen Bedienungen sind immer aktiv und summieren sich zu denen, die automatisch vom System erzeugt werden. Wenn ein zum vorherigen automatischen Befehl gegensätzlicher manueller Befehl erteilt wird, führt das System den Befehl aus und startet gleichzeitig einen Timer von 15 Minuten, der den programmierten automatischen Befehl bei Ablauf dieser Zeit wieder erzeugt (z.B. das Schließen der Markise).

Beispiel:

1. Die Markise ist offen.
2. Es beginnt zu regnen...
3. Die Markise wird automatisch vom System geschlossen.
4. Nach einigen Minuten (es regnet weiter...) befiehlt der Benutzer das Öffnen der Markise.
5. 15 Minuten nach dem Öffnen (es regnet noch immer...) wird die Markise automatisch vom System geschlossen.
6. Es hört auf zu regnen...
7. Es regnet seit mehr als 15 Minuten nicht mehr: Der Benutzer befiehlt die Öffnung der Markise.
8. Die Markise bleibt offen.

6.2.3 - Verhalten des Motors, wenn der „Windsensor" vorhanden ist (Abb. 9)

Wenn die Windintensität über den Grenzwert steigt, aktiviert das System den Windschutz und schließt automatisch die Markise. Bei eingeschaltetem Windschutz werden die manuellen Bedienungen deaktiviert und die Markise kann nicht geöffnet werden. Nach der Sperrzeit werden die manuellen Bedienungen wieder aktiviert und nach 15 Minuten wird die automatische Funktion wieder aufgenommen.

6.3 - Priorität der Wetterbedingungen und Priorität bei der Funktion der Sensoren „Sonne", „Regen" und „Wind"

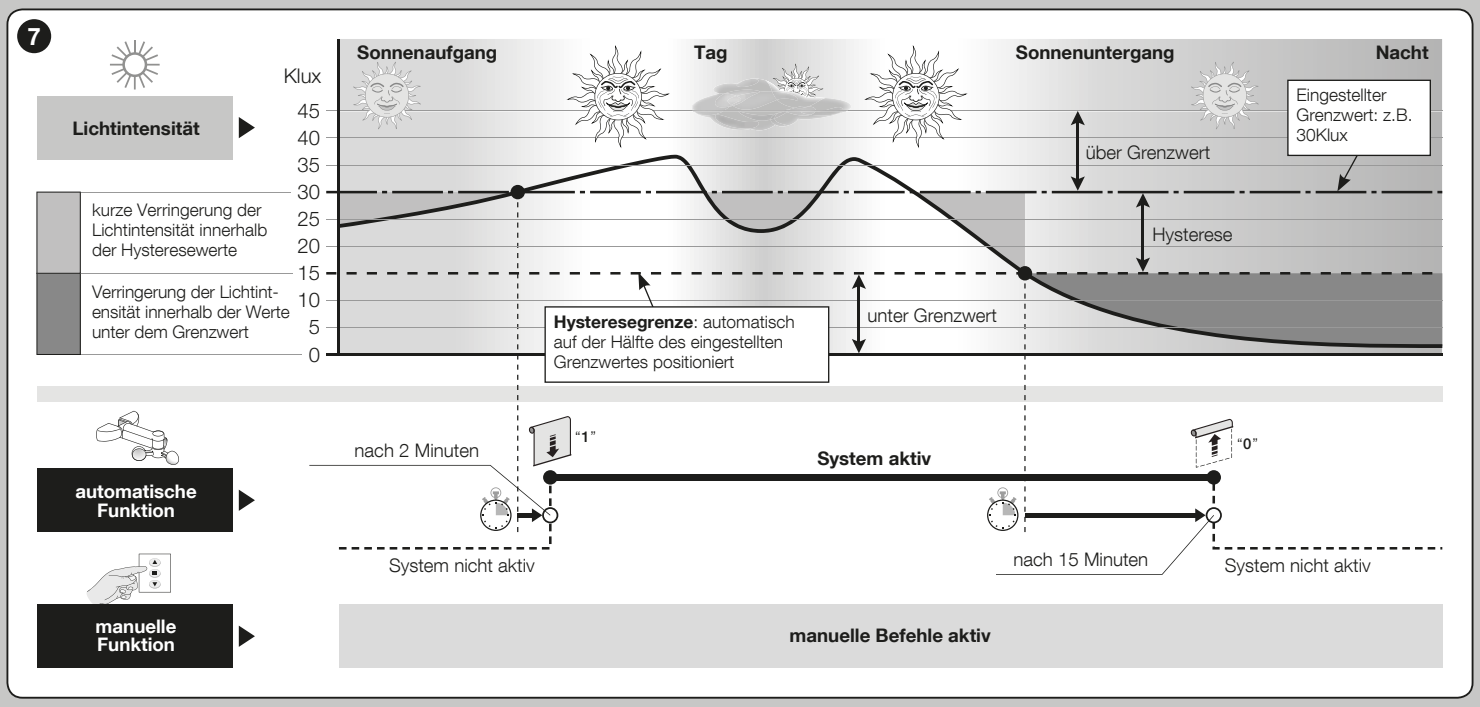
Die Prioritätsskala der Wetterbedingungen ist folgende: 1) - Wind, 2) - Regen, 3) - Sonne. Der Wind ist das Phänomen mit der größten Priorität. Ein Phänomen mit höherer Priorität setzt den Zustand des aktuellen Phänomens zurück, wenn dieses eine niedrigere Priorität hat.

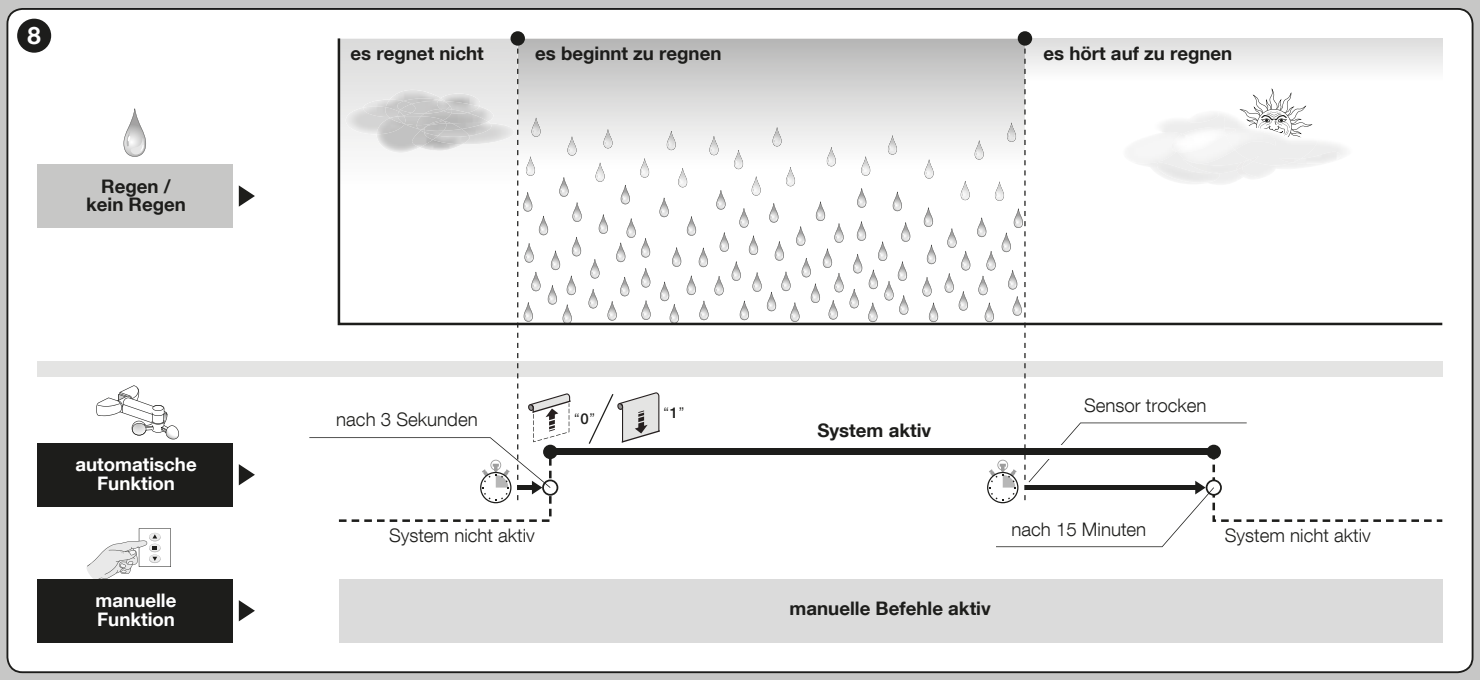
Beispiel:

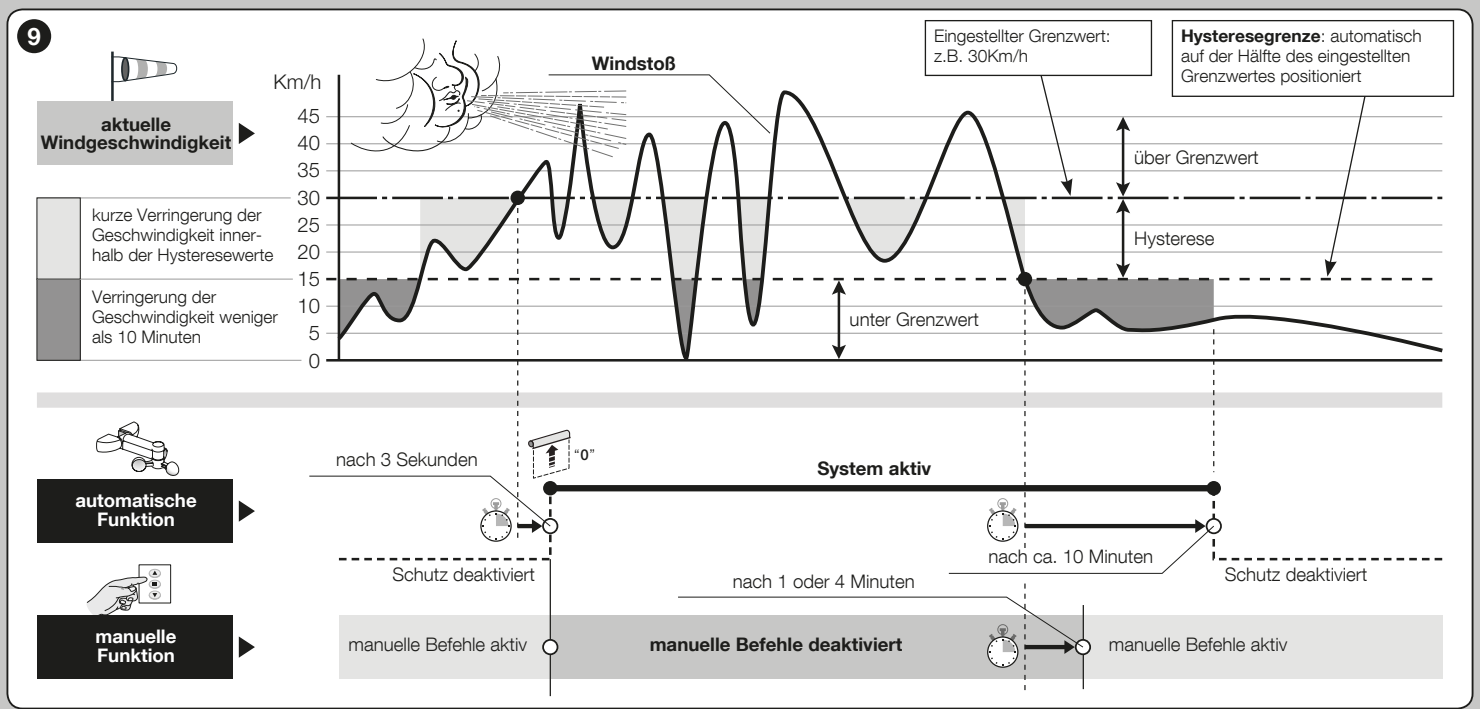
1. An einem schönen Sonnentag; die Lichtintensität liegt über dem Grenzwert; der Sensor öffnet die Markise automatisch.
2. Es regnet auf den Sensor; das System setzt den aktuellen Zustand „Sonne" zurück und befiehlt das Manöver, das für Regen vorgesehen ist.
3. Die Windintensität steigt und geht über den Grenzwert; der Motor deaktiviert die automatische Reihenfolge, die für den Regen vorgesehen ist und steuert ein Anstiegsmanöver an (die Markise wird vom System in der Schließposition „0" so lange blockiert, wie die Windintensität über dem Grenzwert liegt).
4. Der Wind hört auf und die Intensität sinkt unter den Grenzwert; nach ca. 10 Minuten hört der Windaalarm auf; jetzt, wenn immer noch die Bedingung „Regen" vorhanden ist, wird der Regensensor wieder aktiviert und steuert das vorprogrammierte Manöver an.
5. Wenn der Sensor die Bedingung „kein Regen" erfasst, wird der Sonnensensor wieder aktiviert und das System öffnet die Markise, wenn die Lichtintensität über dem Grenzwert liegt.
6. Wenn die Lichtintensität unter den Grenzwert sinkt, wird nach ca. 15 Minuten ein Anstiegsmanöver gesteuert.

6.4 - Befehle „Sonne-On" und „Sonne-Off" vom Benutzer

Der Benutzer kann den Empfang der automatischen Befehle der installierten Klimasensoren von Seiten des Motors aktivieren (Befehl „Sonne-On") oder deaktivieren (Befehl „Sonne Off"). Wenn in dem Moment, in dem der Befehl „Sonne-On" gesendet wird, die Lichtintensität über dem Grenzwert liegt, steuert das System das Öffnen der Markise an; wenn der Sensor jedoch schon aktiv ist, wird das System zurückgesetzt und aktiviert den Sensor wieder, wodurch die Algorithmen von vorne beginnen und sofortige Wirkung haben.
Wenn in dem Moment, in dem der Befehl „Sonne-On" gesendet wird, kein Manöver vorgesehen ist, signalisiert der Motor den Empfang des Befehls, indem er 2 Bewegungen ausführt. Wenn die Lichtintensität im gleichen Moment unter dem Grenzwert liegt und das Öffnen der Markise nicht erlaubt wird, steuert der Motor, entsprechend der aktuellen Bedingung, das Schließen der Markise an. Wenn die Bedingungen nicht bestehen, um ein Manöver auszuführen (z.B. weil die Markise geschlossen ist und keine Sonne am Himmel steht), führt der Motor bei Empfang des Befehls „Sonne-On" 2 Bewegungen aus, um den Empfang des Befehls zu bestätigen. Sendet man den Befehl „Sonne-Off" aus, wird die automatische Bewegung der Markise, die mit dem Phänomen Sonne verbunden ist, verhindert. Somit funktioniert die Automatisierung nur manuell. **Hinweis** – Die Sensoren „Wind" und „Regen" können nicht deaktiviert werden.


7
Lichtintensität
Klux
Sonnenaufgang
Tag
Sonnenuntergang
Nacht
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
Eingestellter Grenzwert: z.B. 30Klux
über Grenzwert
Hysterese
unter Grenzwert
kurze Verringerung der Lichtintensität innerhalb der Hysteresewerte
Verringerung der Lichtintensität innerhalb der Werte unter dem Grenzwert
Hysteresegrenze: automatisch auf der Hälfte des eingestellten Grenzwertes positioniert
automatische Funktion
nach 2 Minuten
"1"
System aktiv
"0"
System nicht aktiv
nach 15 Minuten
System nicht aktiv
manuelle Funktion
manuelle Befehle aktiv


8
es regnet nicht
es beginnt zu regnen
es hört auf zu regnen
Regen / kein Regen
automatische Funktion
nach 3 Sekunden
"0" / "1"
System aktiv
Sensor trocken
System nicht aktiv
nach 15 Minuten
System nicht aktiv
manuelle Funktion
manuelle Befehle aktiv


9
aktuelle Windgeschwindigkeit
Km/h
Windstoß
Eingestellter Grenzwert: z.B. 30Km/h
Hysteresegrenze: automatisch auf der Hälfte des eingestellten Grenzwertes positioniert
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
über Grenzwert
Hysterese
unter Grenzwert
kurze Verringerung der Geschwindigkeit innerhalb der Hysteresewerte
Verringerung der Geschwindigkeit weniger als 10 Minuten
automatische Funktion
nach 3 Sekunden
"0"
System aktiv
nach ca. 10 Minuten
Schutz deaktiviert
Schutz deaktiviert
nach 1 oder 4 Minuten
manuelle Funktion
manuelle Befehle aktiv
manuelle Befehle deaktiviert
manuelle Befehle aktiv

7 HINWEISE FÜR DEN TÄGLICHEN GEBRAUCH DES AUTOMATISMUS

7.1 - Höchster Dauerbetriebszyklus

Im Allgemeinen werden die Motoren der Serie „Era“ für den Einsatz an Wohngebäuden entworfen und folglich für einen unregelmäßigen Einsatz. Sie garantieren eine kontinuierliche Einsatzdauer von maximal 4 Minuten und im Falle der Überhitzung (zum Beispiel bei einem Dauer- oder verlängertem Einsatz) greift automatisch ein „Wärmeschutzschalter” ein, der die Stromversorgung unterbricht und wieder einschaltet, sobald die Temperatur wieder ihre Normwerte erreicht hat.

7.2 - Funktion der „selbstständigen Aktualisierung der Endschalter“

Die Endschalter, die durch den Aufschlag des Kastens gegen die Struktur oder andere mechanische Blockierungen eingestellt wurden, werden von der Funktion „Selbst-Aktualisierung der Endschalter“ jedes Mal geprüft, wenn die Markise ein Manöver ausführt und an diesen Endschaltern anschlägt. Dies erlaubt der Funktion die neuen Werte des Endschalters zu messen und die bereits existierenden Werte zu aktualisieren, und somit eventuelle Spielräume, die sich mit der Zeit gebildet haben, aufzufangen; diese können sich durch Abnutzung und/oder Temperaturunterschiede bilden, denen die Strukturteile des Motors ausgesetzt sind. Die konstante Aktualisierung der Quoten erlaubt der Markise den Endschalter immer mit höchster Präzision zu erreichen.
Die Funktion aktiviert sich nicht, wenn der Weg der Markise weniger als 2,5 Sekunden andauert und den Endschalter nicht erreicht.

7.3 - Steuern der teilweisen Öffnung/Schließung der Markise (Höhe „H“)

Im Allgemeinen drückt man für das teilweise Öffnen/Schließen der Markise eine Taste, die der teilweisen Höhe während ihrer Programmierung zugeordnet wurde (für weiter Informationen lesen Sie Punkt 06 des Verfahren 5.9). Wenn der Sender nur drei Tasten hat und nur eine Höhe „H“ gespeichert ist, drücken Sie gleichzeitig die Tasten ▲ und ▼, um diese Höhe aufzurufen.

Was tun, wenn... (Hinweise zur Problemlösung)

❑ **Bei Speisung einer Stromphase bewegt sich der Motor nicht:**
Schließt man das Auslösen eines Wärmeschutzschalters aus, für den man auf das Abkühlen des Motors warten muss, empfiehlt es sich zu überprüfen, ob die Netzspannung mit den in diesem Handbuch aufgeführten Daten der technischen Merkmale übereinstimmt und den Strom zwischen dem „gemeinsamen“ Leiter und dem der gespeisten Stromphase zu messen. Schließlich versuchen Sie die gegenüberliegende Stromphase zu messen.

❑ **Beim Befehl des Hochfahrens startet der Motor nicht**:
Dies kann passieren wenn sich die Markise in der Nähe des Endschalters Oben („0“) befindet. In diesem Fall muss man erst die Markise für ein kurzes Stück herunterfahren und dann erneut den Befehl für das Hochfahren geben.

❑ **Das System arbeitet nur unter der Notfallbedingung mit Bedienung vom Steuerpult**:
– Überprüfen Sie, ob der Motor einen starken elektrischen oder mechanischen Schock erfahren hat.
– Überprüfen Sie, ob der Motor in allen seinen Teilen noch unversehrt ist.
– Führen Sie das Löschverfahren (Kapitel 5.16) aus und stellen Sie erneut die Endschalter ein.

Entsorgung des Produkts

Wie die Installationsarbeiten muss auch die Abrüstung am Ende der Lebensdauer dieses Produktes von Fachpersonal ausgeführt werden.
Dieses Produkt besteht aus verschiedenen Materialarten: Einige davon können recycelt werden, andere hingegen müssen entsorgt werden. Informieren Sie sich über die Recycling- oder Entsorgungssysteme für dieses Produkt, die von den auf Ihrem Gebiet gültigen Verordnungen vorgesehen sind. **Achtung!**– Einige Teile des Produkts können umweltschädliche oder gefährliche Stoffe enthalten, die, wenn sie in der Umwelt entsorgt werden, schädliche Auswirkungen auf die Umwelt selbst und die Gesundheit des Menschen haben können. Wie durch das Symbol seitlich angegeben, ist es verboten, dieses Produkt im Haushaltsmüll zu entsorgen. Halten Sie sich bitte daher an die „Mülltrennung“ für die Entsorgung, die von den geltenden Vorschriften auf Ihrem Gebiet vorgesehen ist, oder geben Sie das Produkt an Ihren Verkäufer zurück, wenn sie ein gleichwertiges neues Produkt kaufen. **Achtung!** – Die örtlich geltenden Vorschriften können schwere Strafen vorsehen, wenn dieses Produkt unsachgemäß entsorgt wird.



Das Verpackungsmaterial des Produkts muss unter Beachtung der örtlichen Vorschriften entsorgt werden.

DE

Technische Eigenschaften

- **Versorgungsspannung:** siehe Daten auf dem Motorkennschild
- **Leistungsaufnahme im Stand-by:** 0,5 W
- **Auflösung des Encoders:** 2,7°
- **Zeit des Dauerbetriebs:** 4 Minuten (Höchstens)
- **Mindest-Betriebstemperatur:** -20 °C
- **Schutzgrad:** IP 44

Anmerkungen:
– Alle angegebenen technischen Merkmale beziehen sich auf eine Umgebungstemperatur von 20°C (±5°C).
– Für eine Verbesserung der Produkte behält sich NICE S.p.A. das Recht vor, die technischen Merkmale jederzeit und ohne vorherige Benachrichtigung zu ändern, wobei die vorgesehenen Funktionalitäten und Einsätze erhalten bleiben.

CE-Konformitätserklärung

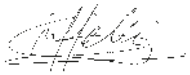
Nummer der Erklärung: 481/Era Fit (...)HT

Hiermit erklärt Nice S.p.A., dass die Produkte:

- **E FIT MHT 1517**
- **E FIT MHT 1817**
- **E FIT MHT 3017**
- **E FIT MHT 4012**
- **E FIT MHT 5012**

mit den wesentlichen Anforderungen und den weiteren zugehörigen von den Richtlinien **1999/5/CE, 2014/35/UE, 2014/30/UE** festgelegten Anordnungen konform sind. Die EG-Konformitätserklärung kann auf der Webseite www.nice-service.com eingesehen und ausgedruckt, oder direkt bei der Firma Nice S.p.A angefordert werden.

Ing. **Roberto Griffa**
(Chief Executive Officer)



Instrukcja skrócona

E FIT MHT (...)

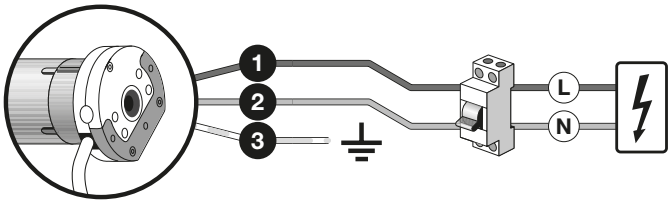
silnik rurowy do markiz

Uwaga dotycząca korzystania z instrukcji • Numeracja rysunków zamieszczonych w niniejszej instrukcji nie jest taka sama jak numeracja rysunków zamieszczonych w kompletnej instrukcji obsługi. • Niniejsza instrukcja nie zastępuje kompletnej instrukcji obsługi.

Nice

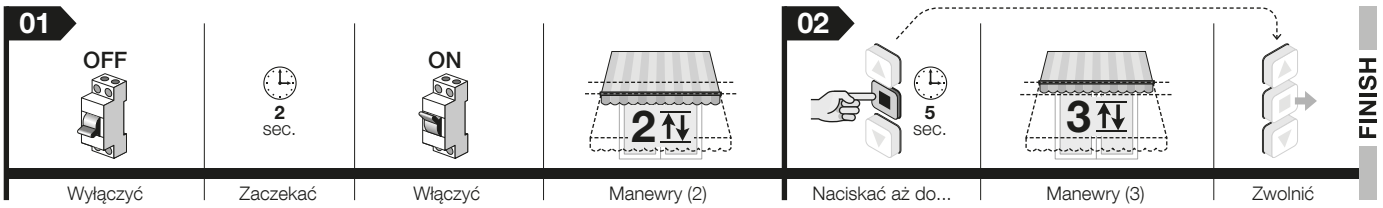
POLSKI

1 - Podłączenia elektryczne - patrz rozdział 4



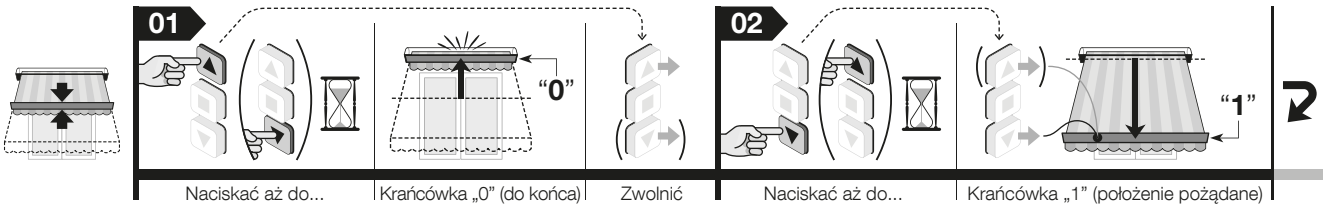
Przewód	Kolor	Połączenie	
1	**Brązowy**	Faza zasilania	ac ~
2	**Niebieski**	Zero zasilania	
3	**Żółto-zielony**	Uziemienie	

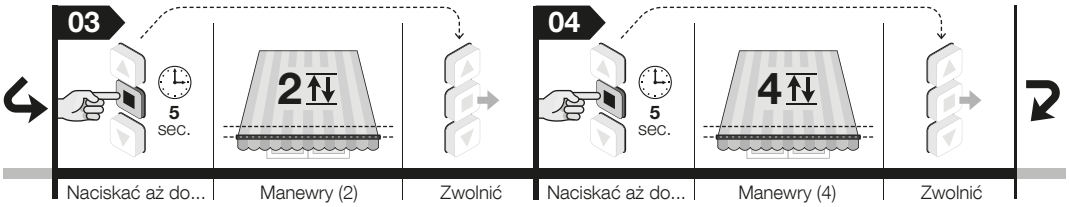
2 - Konfiguracja PIERWSZEGO nadajnika - patrz punkt 5.5

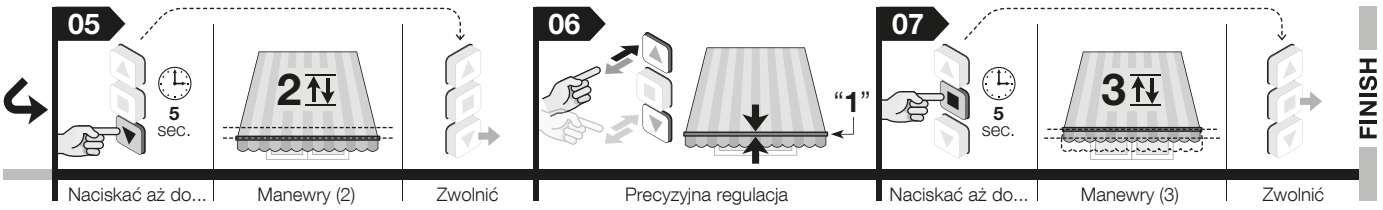


3 - Regulacja krańcówek „0” i „1” w trybie PÓŁAUTOMATYCZNYM - patrz punkt 5.7

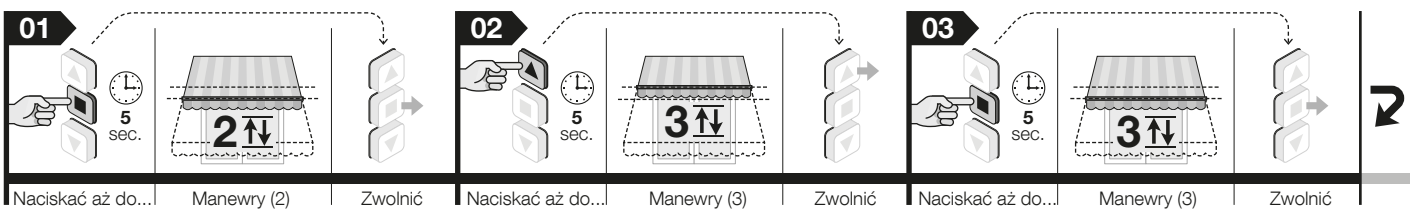
Ostrzeżenie: Jako pierwszą należy skonfigurować krańcówkę, która wynika z zamknięcia markizy (zwinięcia jej). Jest to krańcówka górna - „0”.

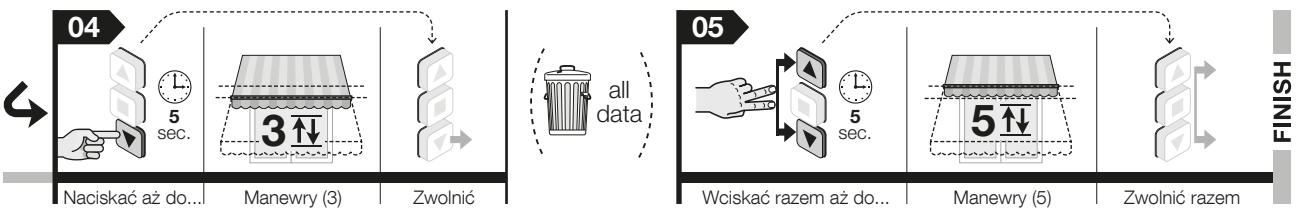






4 - Całkowite kasowanie pamięci - patrz punkt 5.16





POLSKI

Instrukcja przetłumaczona z języka włoskiego

1 OGÓLNE OSTRZEŻENIA: BEZPIECZEŃSTWO - INSTALACJA - OBSŁUGA

Poniższe ostrzeżenia zostały skopiowane bezpośrednio z Przepisów i, jeśli jest to możliwe, należy je stosować do niniejszego produktu.

UWAGA Ważne instrukcje bezpieczeństwa. Należy przestrzegać wszystkich instrukcji, ponieważ nieprawidłowy montaż może być przyczyną poważnych uszkodzeń.

UWAGA Ważne instrukcje bezpieczeństwa. W celu zapewnienia bezpieczeństwa osób, należy przestrzegać niniejszych instrukcji. Należy zachować niniejszą instrukcję

- Przed rozpoczęciem montażu należy sprawdzić informacje na temat „Parametrów technicznych produktu" (zawartych w niniejszej instrukcji), a w szczególności, czy urządzenie jest przystosowane do zautomatyzowania posiadanej przez Państwa sterowanej części. Jeżeli produkt nie jest odpowiedni, NIE należy przystępować do instalacji
- Nie używać urządzenia, jeśli nie została przeprowadzona procedura oddania do eksploatacji, opisana w rozdziale „Odbiór i przekazanie do eksploatacji"

UWAGA Według najnowszych, obowiązujących przepisów europejskich, wykonanie drzwi lub bramy automatycznej musi być zgodne z obowiązującą Dyrektywą Maszynową, umożliwiającą deklarację zgodności automatyki. W związku z tym, wszystkie czynności podłączenie do sieci elektrycznej, odbioru technicznego, przekazania do eksploatacji i konserwacji urządzenia, muszą być wykonywane wyłącznie przez wykwalifikowanego i kompetentnego technika!

- Przed przystąpieniem do instalacji produktu, należy sprawdzić, czy wszystkie elementy i materiały przeznaczone do użycia znajdują się w idealnym stanie i są odpowiednie do użycia
- Urządzenie nie jest przeznaczone do użytku przez osoby (również dzieci), których zdolności fizyczne, czuciowe lub umysłowe są ograniczone. Z urządzenia nie mogą również korzystać osoby bez doświadczenia i stosownej wiedzy.
- Nie zezwalać dzieciom na zabawę urządzeniem
- Nie zezwalać dzieciom na zabawę urządzeniami sterowniczymi produktu. Przechowywać piloty w miejscu niedostępnym dla dzieci

UWAGA W celu uniknięcia jakiegokolwiek zagrożenia na skutek przypadkowego uzbrojenia termicznego urządzenia odłączającego, nie należy zasilać tego urządzenia przy użyciu zewnętrznego urządzenia, takiego jak na przykład zegar lub podłączać go do obwodu charakteryzującego się regularnym podłączaniem lub odłączaniem zasilania

- W sieci zasilającej instalację należy przygotować urządzenie odłączające (nieznajdujące się na wyposażeniu), którego odległość pomiędzy stykami podczas otwarcia zapewnia całkowite odłączenie w warunkach określonych przez III kategorię przepięciową
- Podczas montażu, należy ostrożnie obchodzić się z urządzeniem, chroniąc je przed zgnieceniem, uderzeniem, upadkiem lub kontaktem z jakiegokolwiek rodzaju płynami. Nie umieszczać urządzenia w pobliżu źródeł ciepła i nie wystawiać go na działanie otwartego ognia. Opisane powyżej sytuacje mogą doprowadzić do uszkodzenia urządzenia, być przyczyną nieprawidłowego działania lub zagrożeń. Jeżeli doszłoby do którejś z opisanych sytuacji, należy natychmiast przerwać instalację i zwrócić się o pomoc do Serwisu Technicznego
- Producent nie ponosi odpowiedzialności za szkody materialne lub osobowe powstałe w wyniku nieprzestrzegania instrukcji montażu. W takich przypadkach, nie ma zastosowania gwarancja na wady materialne
- Poziom ciśnienia akustycznego emisji skorygowanego charakterystyką częstotliwościową A nie przekracza 70 dB(A)
- Czyszczenie i konserwacja, za którą jest odpowiedzialny użytkownik, nie powinna być wykonywana przez dzieci pozbawione opieki
- Przed wykonaniem interwencji na instalacji (konserwacja, czyszczenie), należy zawsze odłączyć produkt od sieci zasilającej
- Należy wykonywać okresowe przeglądy instalacji, a w szczególności przewodów, sprężyn i wsporników, celem wykrycia ewentualnego braku wyważenia lub oznak zużycia, czy uszkodzeń. W razie konieczności naprawy lub regulacji, nie należy używać urządzenia, ponieważ obecność usterek lub niewłaściwe wyważenie automatyki może prowadzić do poważnych obrażeń
- Materiał opakowaniowy podlega utylizacji zgodnie z lokalnymi przepisami
- Między częściami napędzanymi a przedmiotami stałymi należy zapewnić odległość wynoszącą przynajmniej 0,4 m
- Po zakończeniu montażu napis na silnikach rurowych może zostać zakryty
- W razie uszkodzenia przewodu zasilającego, urządzenie musi zostać zezłomowane. Przewód zasilający nie może zostać wymieniony
- Zachować ostrożność podczas ruchu rolety i stać w bezpiecznej odległości dopóki nie obniży się ona całkowicie
- Zachować ostrożność podczas aktywacji urządzenia do zwolnienia ręcznego, ponieważ uniesiona roleta może niespodziewanie opaść na skutek osłabionych lub uszkodzonych sprężyn
- Nie uruchamiać markiz zewnętrznych, jeśli w pobliżu prowadzone są prace, takie jak np. mycie okien
- Odłączyć markizy zewnętrzne od zasilania, jeśli w pobliżu prowadzone są prace, takie jak np. mycie okien. Ostrzeżenie dotyczące „markizy ze sterowaniem automatycznym"

OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE MONTAŻU

- Przed zamontowaniem silnika, usunąć wszystkie niepotrzebne przewody i wyłączyć wszelkie urządzenia, które nie są konieczne do działania z użyciem napędu
- Zamontować część manewrową do zwolnienia ręcznego na wysokości poniżej 1,8 m
  ZANOTUJ: jeśli jest ona zdejmowana, część manewrową należy przechowywać w pobliżu bramy
- Należy upewnić się, że elementy sterownicze znajdują się z dala od części w ruchu, umożliwiając w każdym razie ich bezpośrednią widoczność. W razie niestosowania przełącznika, elementy sterownicze należy montować w miejscu niedostępnym i na minimalnej wysokości 1,5 m
- Stałe urządzenia sterownicze muszą być zainstalowane tak, aby były widoczne
- W przypadku silników umożliwiających dostęp do niezabezpieczonych części w ruchu, należy obowiązkowo zainstalować te części na wysokości powyżej 2,5 m od podłoża lub od innego poziomu umożliwiającego do nich dostęp

PL

Kompletna instrukcja obsługi

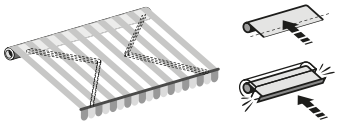
Uwaga dotycząca korzystania z instrukcji: – Niektóre rysunki przywołane w instrukcji znajdują się na końcu niniejszego podręcznika.

2 OPIS PRODUKTU ORAZ JEGO PRZEZNACZENIE

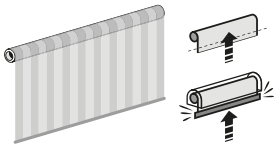
Era Fit MHT to rodzina silników rurowych przeznaczonych wyłącznie do automatyzacji różnego typu markiz (patrz: **rys. 5**). **Każde inne zastosowanie jest zabronione! Producent nie odpowiada za szkody wynikające z niewłaściwego używania urządzenia, niezgodnego z przeznaczeniem określonym w niniejszej instrukcji.**

Charakterystyka funkcjonalna urządzenia: • zasilanie z sieci elektrycznej; • instalacja w rurze nawojowej; wystająca część mocowana jest w skrzynce śrubami oraz specjalnymi obejmami (nieznajdującymi się na wyposażeniu); • w urządzeniu znajduje się odbiornik radiowy oraz centrala sterująca współpracująca z enkoderem, który zapewnia elektroniczne sterowanie manewrami i precyzję działania ograniczników położenia; • jest kompatybilne z całym elektronicznym sprzętem sterującym firmy Nice (nadajniki i czujniki klimatyczne), w których zastosowany został system łączności radiowej NRC; • może być sterowane radiowo, przy użyciu różnego rodzaju akcesoriów opcjonalnych, których nie zawarto w zestawie (patrz **rys. 3**); • może zostać zaprogramowane drogą radiową, za pomocą przenośnego nadajnika lub ręcznych programatorów firmy Nice (urządzenia nie znajdują się w zestawie); • może być wykorzystywane do podnoszenia i opuszczania markizy oraz zatrzymywania jej w górnym lub dolnym położeniu granicznym, a także w poszczególnych pozycjach pośrednich; • wyposażone jest w termiczny system zabezpieczający, który w przypadku przegrzania spowodowanego użytkowaniem automatyki wykraczającym poza przewidziane ograniczeniami, powoduje automatyczne odłączenie zasilania elektrycznego i załącza je ponownie dopiero wtedy, gdy temperatura powróci do normalnych wartości; • jest dostępne w różnych wersjach, każda z nich posiada określony moment obrotowy (moc).

5 **Markiza pozioma z ramionami bez węzłów; ze skrzynką lub bez**

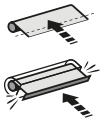


Roleta pionowa rolkowa; ze skrzynką lub bez

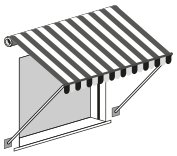




Markiza typu pergola (trattoria) zwijana; z blokami mechanicznymi i bez



Markiza z ramionami prostymi



2.1 - Wykorzystanie manewr pomocniczy (i ponownego wyrównywania późniejsze automatyczne)

Silniki rurowe **Era Fit MHT** są wyposażone w manewr pomocniczy. Manewr pomocy to mechanizm umożliwiający ręczne przesuwanie markizy, na przykład w razie braku energii elektrycznej. Jest on wykonywany przy użyciu drążka umieszczonego w głowicy silnika, obracając go w jedną lub drugą stronę.
Gdy używany jest manewr pomocniczy lub gdy silnik pozostaje bez energii elektrycznej ponad 24 h, centrala sterownicza silnika traci wartość bieżącego położenia markizy. W tej sytuacji przewidziana jest faza wyrównania automatycznego; po odbiorze polecenia, w zależności od otrzymanego polecenia, możliwe są dwa zachowania silnika.
– polecenie podnoszenia: Silnik podniesie markizę aż do domknięcia skrzynki.
– polecenie opuszczania: Silnik będzie opuszczał markizę przez 3 sekundy, następnie zmieni kierunek ruchu, zamykając markizę i umieszczając ją na styk ze skrzynką.

Uwaga – Zamknięcie skrzynki odbędzie się z wybranym poprzednio poziomem RDC (zmniejszenie mocy).

3 MONTAŻ SILNIKA I URZĄDZEŃ DODATKOWYCH

3.1 - Kontrole wstępne przez wykonaniem instalacji i ograniczenia w użytkowaniu

- Zaraz po rozpakowaniu urządzenia należy sprawdzić, czy obecne są wszystkie jego elementy.
- Niniejsze urządzenie dostępne jest w różnych wersjach, a każda z nich posiada specyficzny moment obrotowy. Każda z wersji zaprogramowana jest w celu manewrowania markizami o określonych wymiarach i masie. W związku z tym przed wykonaniem montażu należy upewnić się, że wartość momentu obrotowego, prędkość obrotowa i czas działania urządzenia zapewniają zautomatyzowane działanie Państwa markizy (należy posłużyć się „Przewodnikiem" znajdującym się w katalogu produktów firmy Nice – www.niceforyou.com). W szczególności, **nie należy instalować urządzenia, gdy jego moment obrotowy jest większy niż moment niezbędny do napędu Państwa markizy.**
- Sprawdzić średnicę rury nawojowej. Rurę tę należy dobrać na podstawie momentu napędowego silnika, zgodnie z poniższymi zaleceniami:

  – dla silników o rozmiarze „**M**" (Ø = 45 mm), momencie obrotowym aż do 35 Nm (włącznie), minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 52 mm;
  – dla silników o rozmiarze „**M**" (Ø = 45 mm), momencie obrotowym większym niż 35 Nm, minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 60 mm.
- Przed zastosowaniem urządzeń automatyzujących pracę markizy, należy sprawdzić, czy przed markizą znajduje się dość miejsca na całkowite rozwinięcie markizy.
- Przed zamontowaniem silnika na zewnątrz należy zapewnić jego ochronę przed czynnikami atmosferycznymi.
- Kabel zasilający silnika jest wykonany z PCV i nadaje się do montażu w środowisku wewnętrznym. Jeśli urządzenie jest instalowane w innym środowisku, należy zabezpieczyć na całej długości jego przewód zasilający, umieszczając go w rurze osłonowej, przeznaczonej do zabezpieczania kabli elektrycznych.

Dodatkowe ograniczenia w stosowaniu urządzenia przedstawione zostały w rozdziałach 1 i 2 oraz w „Parametrach technicznych".

3.2 - Montaż i podłączenie silnika rurowego

UWAGA! - Przed wykonaniem jakichkolwiek czynności należy uważnie zapoznać się z zaleceniami przedstawionymi w punktach 1.1 i 3.1. Nieprawidłowy montaż silnika może być przyczyną poważnego uszkodzenia ciała.

W celu wykonania montażu i podłączenia silnika należy posłużyć się **rys. 4**. Ponadto należy zapoznać się z katalogiem produktów firmy Nice lub stroną www.niceforyou.com, w celu dobrania adaptera (**rys. 4-a**), zabieraka (**rys. 4-b**) oraz obejmy silnika (**rys. 4-f**). **UWAGA!** - Nie stosować śrub na rurze nawojowej w miejscu, w którym przechodzi silnik. Mogłyby one spowodować uszkodzenie silnika.

3.3 - Montaż urządzeń dodatkowych

Po zainstalowaniu silnika należy zamontować także urządzenia dodatkowe, jeżeli takowe są przewidziane. W celu ustalenia, które urządzenia są kompatybilne z silnikiem i dobrania stosownych modeli, należy posłużyć się katalogiem produktów firmy Nice, znajdującym się również na stronie www.niceforyou.com. Na **rys. 3** przedstawione są typy kompatybilnych urządzeń dodatkowych i ich podłączenie do silnika (wszystkie te urządzenia są akcesoriami opcjonalnymi i nie znajdują się w zestawie).

4 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE PIERWSZE URUCHOMIENIE

Podłączenia elektryczne należy wykonywać dopiero po zamontowaniu silnika i przewidzianych urządzeń dodatkowych.
Kabel elektryczny silnika składa się z następujących przewodów wewnętrznych (**rys. 3**):

Przewód	Kolor	Połączenie	
1	**Brązowy**	Faza zasilania	ac ~
2	**Niebieski**	Zero zasilania	
3	**Żółto-zielony**	Uziemienie	

4.1 - Podłączenie silnika do sieci elektrycznej

Wykorzystać przewody 1, 2, 3 (**rys. 3**) do podłączenia silnika do sieci elektrycznej, stosując się do następujących **zaleceń**:
– nieprawidłowe podłączenie może spowodować uszkodzenia lub sytuacje zagrożenia;
– należy skrupulatnie przestrzegać połączeń wskazanych w niniejszej instrukcji;
– na linii zasilania silnika należy zainstalować wyłącznik sieciowy, którego odległość pomiędzy stykami będzie gwarantowała całkowite rozłączenie w warunkach III kategorii przepięcia, zgodnie z zaleceniami dotyczącymi montażu (wyłącznik nie jest dostarczany wraz z automatem).

4.2 - Podłączenie urządzeń dodatkowych do silnika: tylko akcesoria, które łączą się drogą radiową

(nadajniki przenośne i niektóre modele czujników klimatycznych)

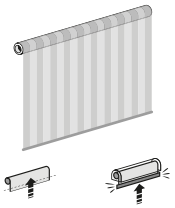
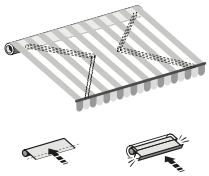
Skonfigurować te urządzenia dla silnika podczas fazy programowania, odwołując się do procedur przedstawionych w niniejszej instrukcji oraz w instrukcjach poszczególnych urządzeń.

5 PROGRAMOWANIE I REGULACJE

5.1 - Nadajnik, który należy wykorzystać do procedury programowania

- **Procedury programowania mogą być wykonywane wyłącznie przy użyciu nadajnika Nice, wyposażonego w przynajmniej przyciski ▲, ■, ▼.**
- Procedury programowania należy wykonywać wyłącznie przy użyciu nadajnika skonfigurowanego w „Trybie I" (punkt 5.5 lub 5.9.1).
- Jeżeli nadajnik wykorzystywany do programowania steruje kilkoma zespołami automatyki, podczas wykonywania procedury – przed uruchomieniem polecenia –

PL

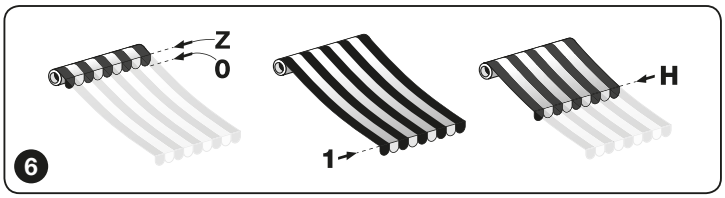
Tabela A			
Typologie zastosowań i wymagań operacyjnych			**Zalecane programowanie**
Roleta pionowa rolkowa 	**Programowanie krańcówek:**	• z automatycznym zatrzymaniem w wysokim położeniu krańcówki „0” (ze skrzynką)	Programowanie półautomatyczne (paragraf 5.7)
		• bez mechanicznych ograniczeń zakresu krańcówek w wysokim położeniu „0”	Programowanie ręczne (paragraf 5.6)
	Dostępne funkcje ...	... jeżeli konieczne jest zmniejszenie siły uderzeniowej podczas zamknięcia	Regulacja mocy silnika przy nawijaniu (funkcja „RDC” – paragraf 5.11)
Markiza z ramionami 	**Programowanie krańcówek:**	• z automatycznym zatrzymaniem w wysokim położeniu krańcówki „0” (ze skrzynką)	Programowanie półautomatyczne (paragraf 5.7)
		• bez mechanicznych ograniczeń zakresu (szyna kwadratowa lub podobne rozwiązanie)	Programowanie ręczne (paragraf 5.6)
	Dostępne funkcje ...	... aby naciągnąć tkaninę: funkcja „FRT”	Programowanie funkcji „FRT” (paragraf 5.12)
		... jeżeli konieczne jest zmniejszenie siły uderzeniowej podczas zamknięcia	Regulacja mocy silnika przy nawijaniu (funkcja „RDC” – paragraf 5.11)

należy zaznaczyć „zespół”, do którego należy programowany siłownik.

5.2 - Pozycje, w których markiza zatrzymuje się automatycznie

System elektroniczny, kontrolujący w każdym momencie ruch markizy, automatycznie zatrzymuje ją, kiedy osiągnie ona określoną, zaprogramowaną przez instalatora pozycję. Możliwe jest zaprogramowanie następujących pozycji (**rys. 6**):

– pozycja „0” = górna krańcówka: całkowicie zwinięta markiza;
– pozycja „1” = dolna krańcówka: całkowicie rozwinięta markiza;
– pozycja „H” = pozycja pośrednia: markiza częściowo rozwinięta;
– pozycja „Z” = jest punkt, w którym markiza kurtyna uderzają przeciw jego struktury, pod koniec całkowitego zamknięcia, gdy nie ma przechowywana krańcówki.



Kiedy krańcówki nie są jeszcze zaprogramowane, ruchy markizy mogą odbywać się wyłącznie w trybie „manualnym”, czyli poprzez wciśnięcie i przytrzymanie przycisku na czas niezbędny do wykonania manewru; ruch ten zostaje zatrzymany natychmiast po zwolnieniu przez użytkownika przycisku. Kiedy natomiast krańcówki zostały już zaprogramowane, krótkie wciśnięcie danego przycisku wystarczy, aby uruchomić markizę. Posuw markizy zakończy się automatycznie, gdy tylko osiągnie ona żądaną pozycję.

Do regulacji wartości „**0**” i „**1**” służy kilka procedur. Wybór odpowiedniej procedury powinien być uzależniony od struktury nośnej Państwa markizy (patrz: zestawienie w **Tabeli A**).

UWAGA! – Aby wyregulować ponownie wysokości wcześniej wyregulowanych krańcówek, należy wziąć pod uwagę:
– aby wyregulować je przy użyciu innej procedury niż ta, która została wykorzystana wcześniej, należy W PIERWSZEJ KOLEJNOŚCI skasować ich wartości, wykorzystując procedurę 5.13.
– aby wyregulować je przy użyciu tej samej procedury, która została wykorzystana wcześniej, nie należy ich kasować.

Procedura programowania krańcówek powoduje jednoczesne przypisanie również obu kierunków obrotów silnika do poszczególnych przycisków podnoszenia (▲) i opuszczania (▼) znajdujących się na urządzeniu sterującym (początkowo, kiedy krańcówki nie są jeszcze zaprogramowane, przypisanie takie odbywa się przypadkowo i może zdarzyć się, że wciśnięcie przycisku ▲ spowoduje opuszczanie markizy zamiast jej podnoszenia i odwrotnie).

5.3 - Ogólne zalecenia

- Regulację krańcówek należy wykonywać po zainstalowaniu silnika na rolecie i podłączeniu go do zasilania.
- Jeśli w instalacjach zastosowano więcej niż jeden silnik i/lub odbiornik, przed rozpoczęciem programowania należy odłączyć od zasilania elektrycznego silniki i odbiorniki, które nie mają być programowane.
- Należy ściśle przestrzegać ograniczeń czasowych podanych w poszczególnych procedurach: od momentu zwolnienia przycisku do wciśnięcia kolejnego przycisku przewidzianego w procedurze nie może upłynąć więcej niż 60 sekund. W przeciwnym wypadku, po upływie tego czasu silnik wykona 6 manewrów informujących o anulowaniu wykonywanej procedury.
- Podczas programowania silnik wykonuje określoną liczbę krótkich manewrów, stanowiących „odpowiedź” na polecenie wydane przez instalatora. Należy pamiętać, aby zliczać te manewry nie biorąc pod uwagę kierunku, w którym są wykonywane.
- Za każdym razem kiedy silnik zostaje zasilony, jeżeli w jego pamięci nie występuje przynajmniej jeden nadajnik oraz nie są ustalone wysokości krańcówek, wykonywane są dwa manewry.

5.4 - Przegląd nadajników

5.4.1 - Nadajniki kompatybilne

W celu zapoznania się z urządzeniami sterującymi firmy Nice kompatybilnymi z odbiornikiem radiowym wbudowanym w silnik, należy zaznajomić się z katalogiem produktów firmy Nice lub ze stroną www.niceforyou.com.

5.4.2 - Hierarchia konfiguracji nadajników

Zasadniczo nadajnik może zostać skonfigurowany jako PIERWSZY lub DRUGI nadajnik (lub trzeci, czwarty, itp.).

A - Pierwszy nadajnik
Nadajnik może zostać skonfigurowany jako pierwszy nadajnik tylko wtedy, gdy do silnika nie został jeszcze wpisany żaden inny nadajnik. W celu wykonania tej konfiguracji należy przeprowadzić procedurę 5.5 (powoduje ona skonfigurowanie nadajnika w „Trybie I”).

B - Drugi (lub trzeci, czwarty itp.) nadajnik
Przenośny nadajnik (lub czujnik klimatyczny radiowy) może zostać skonfigurowany jako drugi (lub trzeci, czwarty itp.) nadajnik tylko wtedy, jeżeli do silnika został już wpisany pierwszy nadajnik. W celu wykonania tej konfiguracji należy przeprowadzić jedną z procedur przedstawionych w punkcie 5.9.

5.4.3 - Dwa sposoby wykonania konfiguracji przycisków na nadajniku

Konfigurację przycisków na nadajniku można przeprowadzić na dwa różne sposoby, określone jako: „Tryb I” i „Tryb II”.

- „**TRYB I**” – Tryb ten powoduje automatyczne przypisanie wszystkich poleceń dostępnych w silniku do poszczególnych, znajdujących się na nadajniku przycisków, uniemożliwiając instalatorowi modyfikację wzajemnej konfiguracji poleceń i przycisków. Po zakończeniu tej procedury każdy przycisk będzie przypisany do określonego polecenia, zgodnie z poniższym schematem:
  - przycisk ▲ (lub przycisk **1**): zostanie przypisany do polecenia **Podnoszenie**
  - przycisk ■ (lub przycisk **2**): zostanie przypisany do polecenia **Stop**
  - przycisk ▼ (lub przycisk **3**): zostanie przypisany do polecenia **Opuszczanie** (jeżeli na nadajniku znajduje się czwarty przycisk.....)
  - przycisk **4**: zostanie przypisany do polecenia **Stop**

Wskazówka – Jeżeli na przyciskach Państwa nadajnika nie znajdują się żadne symbole ani liczby, do ich identyfikacji należy posłużyć się **rys. 2**.

- “**TRYB II**” – Tryb ten umożliwia ręczne przypisanie dowolnego z poleceń dostępnych w silniku do dowolnego z przycisków nadajnika, co daje instalatorowi możliwość wyboru polecenia i przycisku. Po zakończeniu tej procedury, w celu skonfigurowania kolejnego przycisku z innym poleceniem, należy powtórzyć od początku całą procedurę.
  Uwaga! – Dla każdego automatu istnieje lista poleceń, jakie można skonfigurować w „Trybie II”. W przypadku silnika będącego przedmiotem niniejszego podręcznika lista dostępnych poleceń przedstawiona została w procedurze 5.9.2.

5.4.4 - Liczba możliwych do wczytania nadajników

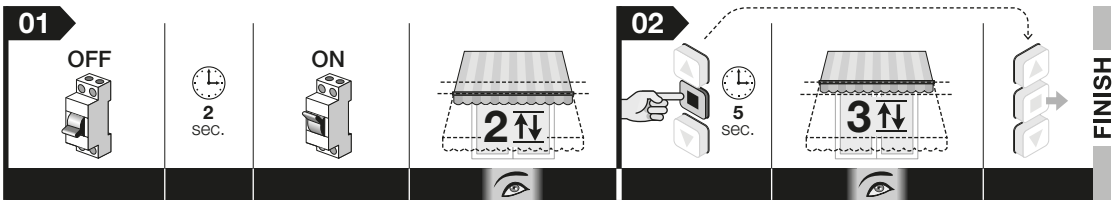
Istnieje możliwość skonfigurowania 30 nadajników (w tym ewentualnych czujników klimatycznych radiowych), jeżeli wszystkie zostaną skonfigurowane w „Trybie I”, lub 30 pojedynczych poleceń (przycisków), jeżeli zostaną skonfigurowane w całości w „Trybie II”. Oba tryby mogą być wykorzystywane łącznie, do maksymalnej liczby 30 skonfigurowanych jednostek.

PL

5.5 - Konfiguracja PIERWSZEGO nadajnika

Ostrzeżenie – Za każdym razem, kiedy silnik zostaje zasilony, jeżeli w jego pamięci nie występuje przynajmniej jeden nadajnik oraz nie są ustalone wysokości krańcówek, wykonywane są dwa manewry.

01. Odłączyć zasilanie elektryczne w silniku, odczekać 2 sekundy i ponownie załączyć zasilanie: silnik wykonuje 2 manewry i pozostaje w pozycji oczekiwania bez ograniczeń czasowych.
02. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.



Wskazówka – Po zakończonej konfiguracji kierunek podnoszenia i opuszczania rolety nie jest jeszcze przypisany do poszczególnych przycisków ▲ i ▼ nadajnika. Przyciski te zostaną przypisane automatycznie podczas regulacji krańcówek „**0**" i „**1**"; ponadto markiza będzie przesuwała się w trybie „manualnym", dopóki krańcówki nie zostaną wyregulowane.

PL

5.6 - Regulacja ręczna wysokości górnej („Z", „0") i dolnej („1") krańcówki

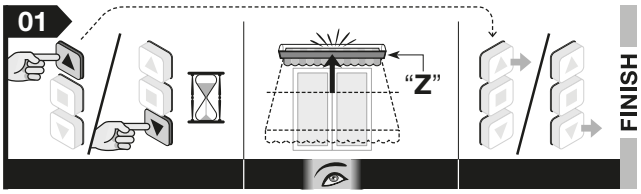
Ostrzeżenia • Procedury te są szczególnie odpowiednie do zasłon wyposażonych w skrzynki umieszczonej w sąsiedztwie rolki nawijającej. **Jeśli markizę nie jest wyposażony w skrzynkę:** przed wykonaniem poniższych procedur, należy sprawdzić rezystancję tkanina podczas zderzenia z markizą broni przeciwko rury nawojowej, po **całkowitym zamknięciu (punkt "Z").** • Procedura ta 5.6.2 (lub 5.6.3) powoduje zastąpienie nowymi parametrami ewentualnych parametrów zapisanych uprzednio przy użyciu tej samej procedury. • Za każdym razem, kiedy silnik zostaje zasilony, jeżeli w jego pamięci nie występuje przynajmniej jeden nadajnik oraz nie są ustalone wysokości krańcówek, wykonywane są dwa manewry.

5.6.1 - Uczyć się wysokość "Z"

Wysokość "Z" jest punkt, w którym markiza kurtyna uderzają przeciw jego struktury, pod koniec całkowitego zamknięcia, gdy nie ma przechowywana krańcówki. Struktura może być reprezentowane przez ramkę (zalecany), w namiocie w opakowaniu na rury rolki (nie zalecane).

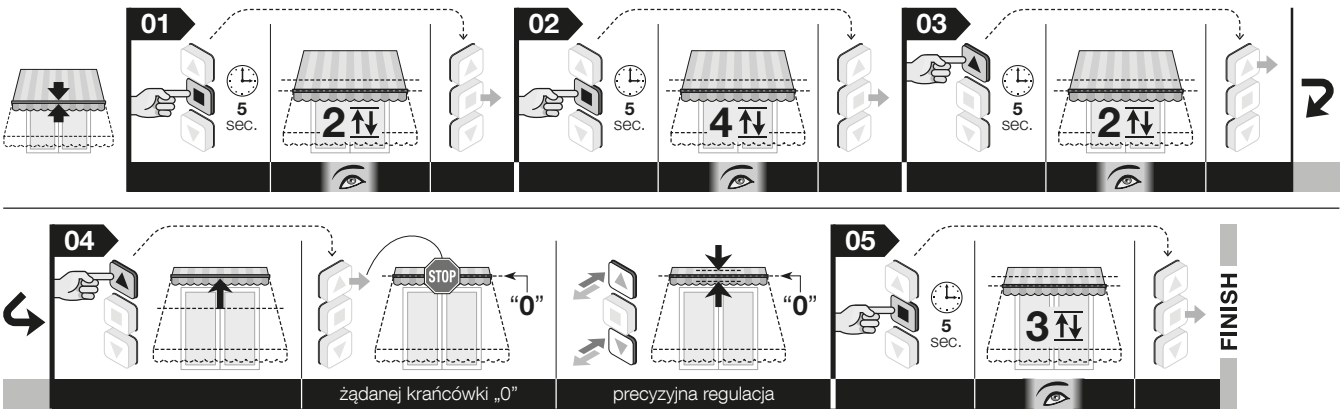
UWAGA! – Proces ten jest ściśle sprzężony z 5.6.2 i 5.6.3 procedur. Dlatego procedura musi być wykonana przed zaoszczędzić krańcówki ("0" lub "1"), I TYLKO WTEDY SILNIK NIE MA KRAŃCÓWKI PRZECHOWYWANIA (na przykład, gdy silnik jest jeszcze dziewicą lub po anulowaniu wszystkich krańcówki).

01. Wydać polecenie wykonania manewru **Podnoszenia**, przytrzymując w tym celu przycisk ▲ (lub ▼), i zaczekać, aż markiza zostanie zatrzymana automatycznie w wyniku uderzenia o konstrukcję skrzynki (= punkt „Z"). Następnie zwolnić przycisk.



5.6.2 - Regulacja GÓRNEJ krańcówki („0")

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie skoku.
01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać ponownie przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać przycisk ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Regulacja wysokości krańcówki: przytrzymać wciśnięty przycisk ▲ (lub ▼) dopóki markiza nie ustawi się na żądanej wysokości „0". **Wskazówka** – Aby precyzyjnie wyregulować wysokość, wcisnąć kilka razy przyciski ▲ i ▼ (przy każdym impulsie markiza przesuwa się o kilka milimetrów).
05. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk. **UWAGA! – Jeżeli silnik wykonuje ruchy 6, należy wykonać procedurę 5.6.1. Wreszcie, należy powtórzyć procedurę 5.6.2.**

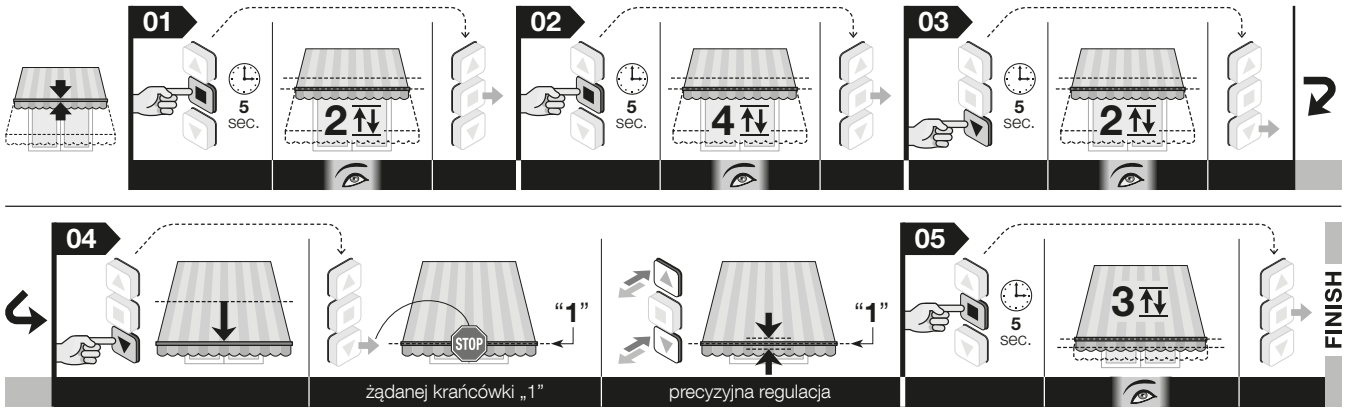


Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

5.6.3 - Regulacja DOLNEJ krańcówki („1")

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać ponownie przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać przycisk ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Regulacja wysokości krańcówki: przytrzymać wciśnięty przycisk ▼ (lub ▲) dopóki markiza nie ustawi się na żądanej wysokości „1". **Wskazówka** – Aby precyzyjnie wyregulować wysokość, wcisnąć kilka razy przyciski ▲ i ▼ (przy każdym impulsie markiza przesuwa się o kilka milimetrów).
05. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk. **UWAGA! – Jeżeli silnik wykonuje ruchy 6, należy wykonać procedurę 5.6.1. Wreszcie, należy powtórzyć procedurę 5.6.3.**



Wskazówki • Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów. • Po wykonaniu regulacji przycisk ▲ będzie sterował wykonaniem manewru podnoszenia, a przycisk ▼ manewrem opuszczania. Markiza będzie poruszała się w obrębie limitów określonych przez obie wysokości krańcówek.

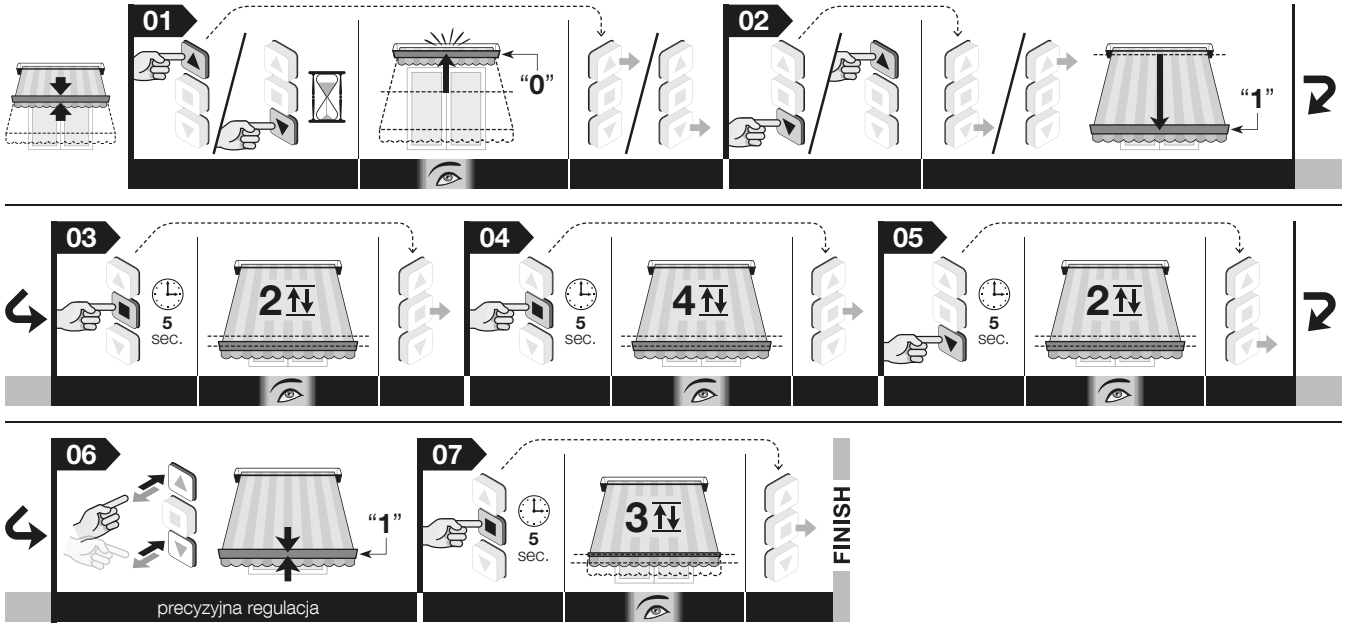
PL

5.7 - Programowanie półautomatyczne krańcówek

UWAGA! – Programowanie to przeznaczone jest do markiz wyposażonych w skrzynkę, a zatem przy zamknięciu koniec markizy znajduje się w wysokim położeniu krańcówki „0". Tę samą procedurę można zastosować również wtedy, gdy koniec markizy znajduje się w niskim położeniu krańcówki „1".

Ostrzeżenia • Pierwszą krańcówką przeznaczoną do wyregulowania musi być bezwzględnie krańcówka, gdy markiza jest zamknięta: następująca po tej regulacji procedura jest przykładem programowania dla markizy ze skrzynką. • Procedura ta powoduje zastąpienie nowymi parametrami ewentualnych parametrów zapisanych uprzednio przy użyciu tej samej procedury. • Konfiguracja krańcówek przy użyciu tej procedury powoduje, że obie wysokości są stale kontrolowane i aktualizowane przez funkcję automatycznej aktualizacji krańcówek (patrz: paragraf 7.2). • Za każdym razem, kiedy silnik zostaje zasilony, jeżeli w jego pamięci nie występuje przynajmniej jeden nadajnik oraz ustalone wysokości krańcówek, wykonywane są dwa manewry.

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.
01. Wydać polecenie wykonania manewru podnoszenia, przytrzymując w tym celu przycisk ▲ (lub ▼), i zaczekać, aż markiza zostanie zatrzymana automatycznie w wyniku uderzenia o konstrukcję skrzynki (= górna krańcówka „0"). Następnie zwolnić przycisk.
02. Wydać polecenie wykonania manewru **opuszczania**, przytrzymując w tym celu przycisk ▼ (lub ▲) i zwolnić go, kiedy markiza znajdzie się w położeniu odpowiadającym pożądanej dolnej krańcówce „1".
03. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Przytrzymać ponownie przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
05. Przytrzymać przycisk ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
06. Regulacja precyzyjna pozycji krańcówki: Wcisnąć kilkakrotnie impulsowo przyciski ▼ i ▲, dopóki markiza nie ustawi się na żądanej wysokości „1" (przy każdym impulsie markiza przesuwa się o kilka milimetrów).
07. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.



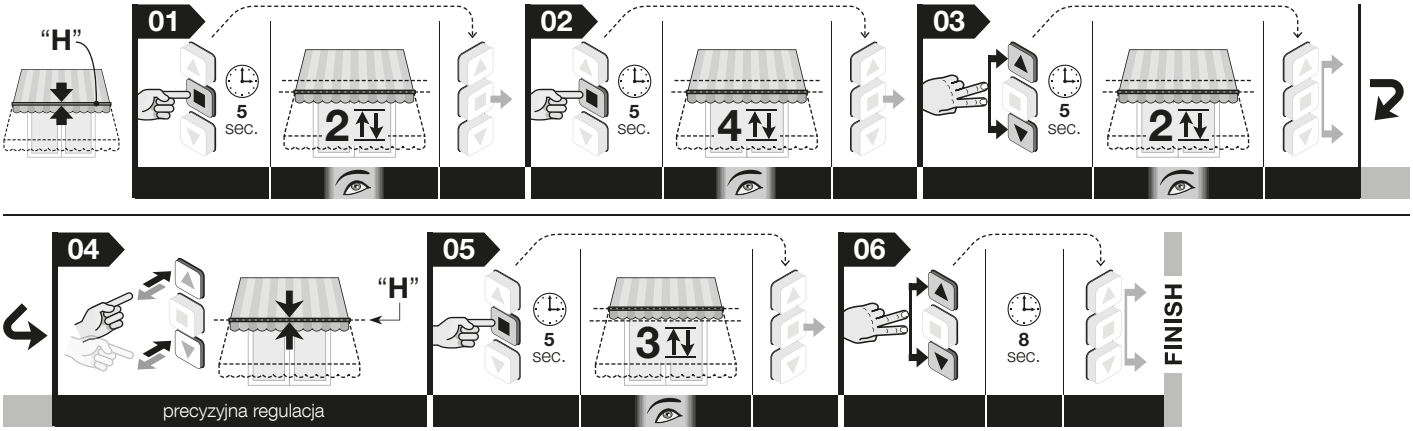
Wskazówki • Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów. • Po wykonaniu tego programowania przycisk ▲ będzie sterował wykonaniem manewru podnoszenia, a przycisk ▼ manewrem opuszczania. Podczas podnoszenia markiza zostanie zatrzymana w wyniku uderzenia blokad mechanicznych o konstrukcję (= górna krańcówka „0"), natomiast podczas opuszczania markiza zatrzyma się na dolnej krańcówce („1") ustalonej przez instalatora.

5.8 - Regulacja wysokości (H) częściowego otwarcia/zamknięcia

Silnik ma możliwość wykonania do 30 manewrów częściowego otwarcia/zamknięcia, zwanych „wysokością H". Wysokości te można regulować tylko po uprzednim wyregulowaniu krańcówek „0" i „1". Poniższa procedura umożliwia regulację jednej wysokości „H" na raz.

Ostrzeżenie – W razie konieczności zmiany pozycji już wczytanej wysokości „H", należy powtórzyć niniejszą procedurę, wciskając w punkcie 06 przycisk, do którego przypisana jest dana wysokość.

Przed rozpoczęciem wykonywania procedury przesunąć roletę na wysokość „H", która ma zostać wczytana.
01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać ponownie przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
04. **Precyzyjna regulacja pozycji**: nacisnąć kilkakrotnie pulsacyjnie przyciski ▲ i ▼, dopóki roleta nie ustawi się na zamierzonej wysokości częściowej (przy każdym naciśnięciu roleta przesuwa się o kilka milimetrów).
05. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
06. • **Aby wczytać PIERWSZĄ wysokość „H"**: Na nadajniku, który wykorzystywany jest do wykonania tej procedury przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
• **Aby wczytać KOLEJNĄ wysokość „H"**: Na nowym, niewczytanym nadajniku przytrzymać żądany przycisk i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.



Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

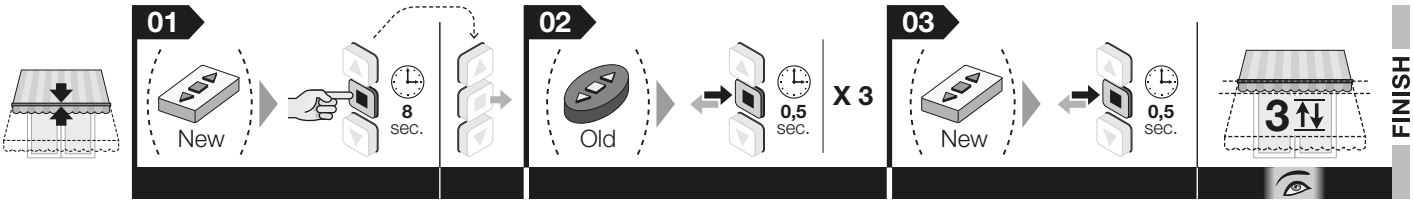
5.9 - Konfiguracja DRUGIEGO (trzeciego, czwartego itp.) nadajnika

Aby wykonać te procedury, należy dysponować już skonfigurowanym nadajnikiem („starym").

5.10.1 - Konfiguracja drugiego nadajnika w „Trybie I"

Uwaga! – Procedura powoduje konfigurację nowego nadajnika w „Trybie I", niezależnie od trybu, w którym został skonfigurowany stary nadajnik.

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.
01. (na nowym nadajniku) Przytrzymać przez 8 sekund przycisk ■, a następnie zwolnić go (w tym przypadku silnik nie wykona żadnego manewru).
02. (na starym nadajniku) Wcisnąć 3 razy przycisk ■, nawet jeśli został już skonfigurowany.
03. (na nowym nadajniku) Wcisnąć 1 raz przycisk ■. Po chwili silnik wykonuje 3 manewry w celu potwierdzenia konfiguracji. **Uwaga!** – Jeżeli silnik wykona 6 manewrów, oznacza to, że jego pamięć jest zapełniona.



Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

5.10.2 - Konfiguracja drugiego nadajnika w „Trybie II"

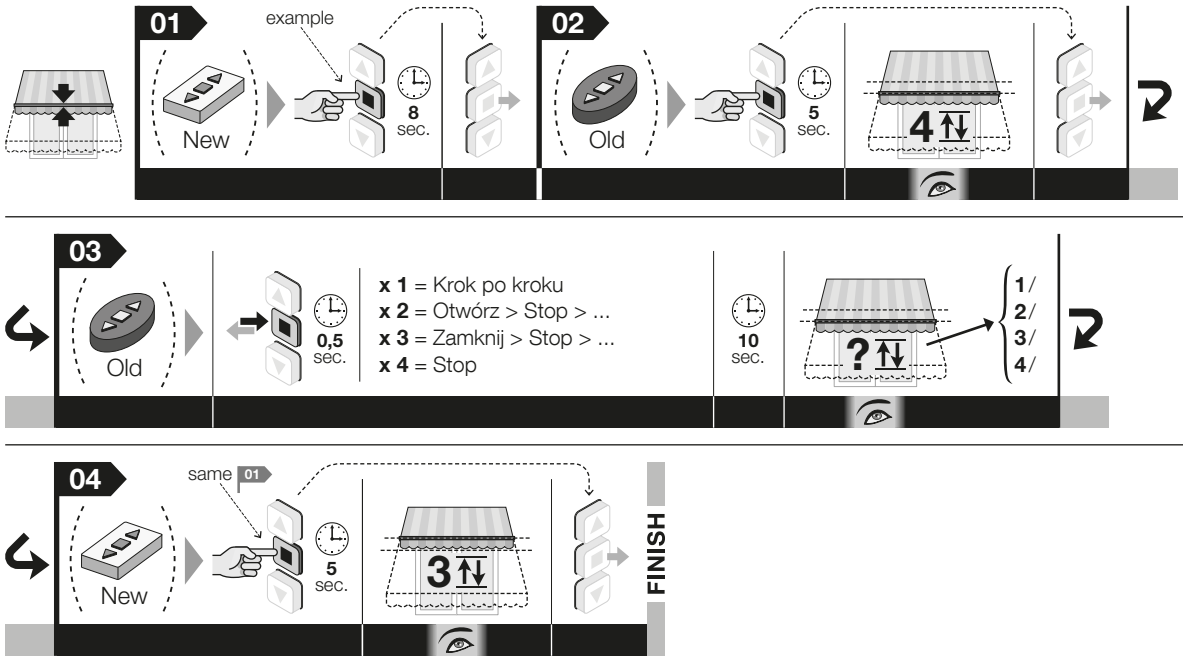
Uwaga! – Procedura powoduje konfigurację jednego z przycisków nowego nadajnika w „Trybie II", niezależnie od trybu, w którym został skonfigurowany przycisk wciskany na starym nadajniku.

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.
01. (na nowym nadajniku) Przytrzymać przez 8 sekund przycisk, który ma zostać wczytany (na przykład: przycisk ■), a następnie zwolnić go (w tym przypadku silnik nie wykonuje żadnego manewru).
02. (na starym nadajniku) Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. (na starym nadajniku) Wcisnąć na chwilę kilka razy przycisk ■, w zależności od polecenia, które ma zostać skonfigurowane:

1 impuls = polecenie „Krok po Kroku"
2 impulsy = polecenie „Otwórz" > „Stop" > „Otwórz" > „Stop" > ...
3 impulsy = polecenie „Zamknij" > „Stop" > „Zamknij" > „Stop" > ...
4 impulsy = polecenie „Stop"

Po około 10 sekundach silnik wykona taką liczbę manewrów, jaka była liczba impulsów nadanych za pomocą nadajnika.

04. (na nowym nadajniku) Przytrzymać ten sam przycisk, który został wciśnięty w punkcie 01 i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk. **Uwaga!** – Jeżeli silnik wykona 6 manewrów, oznacza to, że jego pamięć jest zapełniona.



Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

PL

5.10 - Konfiguracja klimatycznego czujnika radiowego

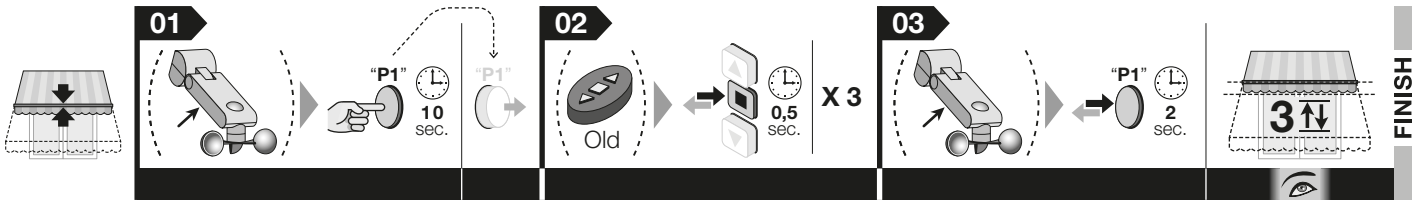
W celu wykonania tej procedury konieczne jest dysponowanie nadajnikiem już skonfigurowanym w „Trybie I" („starym").

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.

01. (Na czujniku klimatycznym). Przytrzymać wciśnięty żółty przycisk przez 10 sekund, a następnie zwolnić go (w tym przypadku silnik nie wykona żadnego manewru).

02. (na starym nadajniku) Wcisnąć 3 razy przycisk ■, nawet jeśli został już skonfigurowany.

03. (Na czujniku klimatycznym). Przytrzymać wciśnięty żółty przycisk przez 2 sekundy: silnik wykonuje 3 manewry w celu potwierdzenia konfiguracji. **Uwaga!** – Jeżeli silnik wykona 6 manewrów, oznacza to, że jego pamięć jest zapełniona.



Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

5.11 - Funkcja „RDC”: regulacja mocy silnika podczas zamykania

Funkcja ta pozwala na uniknięcie nadmiernego rozciągnięcia tkaniny przy końcu manewru zamykania. Podczas końcowej fazy tego manewru funkcja automatycznie redukuje moment obrotowy silnika na podstawie wartości wprowadzonej fabrycznie lub ustawionej przez instalatora według następującej procedury.

Uwaga! – Funkcja ta jest włączona fabrycznie, jednakże nie stosuje się jej, jeżeli krańcówki zostały zaprogramowane ręcznie (paragraf 5.6).

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.

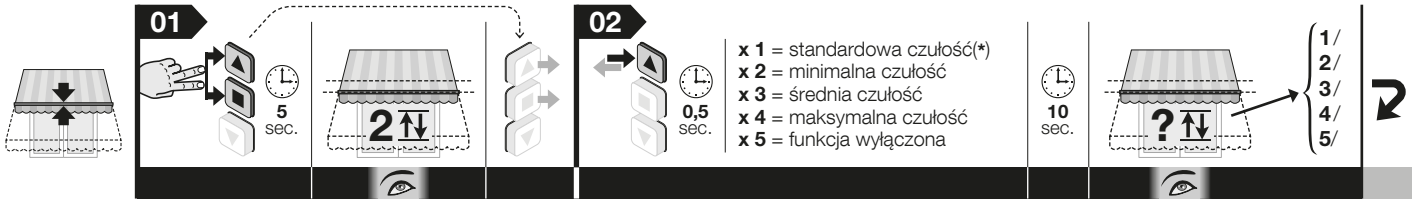
01. Przytrzymać równocześnie przyciski ■ i ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przyciski.

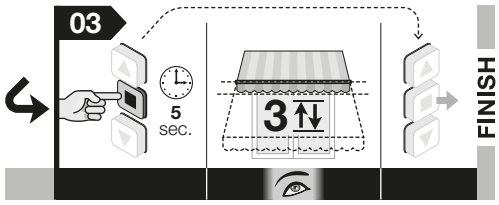
02. Wcisnąć na chwilę kilka razy przycisk ▲ w zależności od tego, jaki poziom czułości silnika na przeszkody ma zostać ustawiony:

1 impuls = poziom 1, standardowa czułość (ustawienie fabryczne)(*)
2 impulsy = poziom 2, minimalna czułość
3 impulsy = poziom 3, średnia czułość
4 impulsy = poziom 4, maksymalna czułość
5 impulsy = poziom 5, funkcja wyłączona

Po około 10 sekundach silnik wykonuje liczbę manewrów odpowiadającą numerowi wybranego poziomu. **Wskazówka** – Jeżeli to nie następuje, należy anulować procedurę. W ten sposób regulacja zostaje zakończona bez zmiany ustawionego fabrycznie poziomu.

03. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.





Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

5.12 - Funkcja „FRT”: automatyczne naprężenie tkaniny podczas otwierania markiz, które nie są wyposażone w mechanizm blokowania markizy podczas otwierania

Funkcja ta służy do eliminowania nieestetycznych zagłębień tkaniny, które mogą tworzyć się, kiedy markiza jest otwarta. Uruchamia się ją, ustawiając pozycję „2” w pobliżu krańcówki „1”. Tę funkcję można stosować wyłącznie w przypadku markiz, które NIE są wyposażone w żadne mechanizmy do blokowania tkaniny w pozycji otwartej. Kiedy funkcja jest włączona, podczas korzystania z silnika markiza obniża się do dolnej krańcówki „1”, a następnie podnosi się automatycznie do położenia „2” (zaprogramowanego tą procedurą), naprężając tkaninę. Funkcja ta działa również wtedy, kiedy mechanizm otrzymał polecenie wykonania manewru częściowego zamknięcia/otwarcia. W tych przypadkach markiza zatrzymuje się w pobliżu zaprogramowanej wartości „H”, a następnie podnosi się automatycznie, aż do momentu, w którym tkanina zostaje naprężona.

Uwaga! • Funkcję „FRT” można zaprogramować wyłącznie po zaprogramowaniu wysokości krańcówek „0” i „1”. • Położenie „2” musi znajdować się pomiędzy krańcówką „1” a krańcówką „0”.

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.

01. Wcisnąć przycisk ▼ i czekać na moment, w którym silnik otworzy markizę do krańcówki „1”.

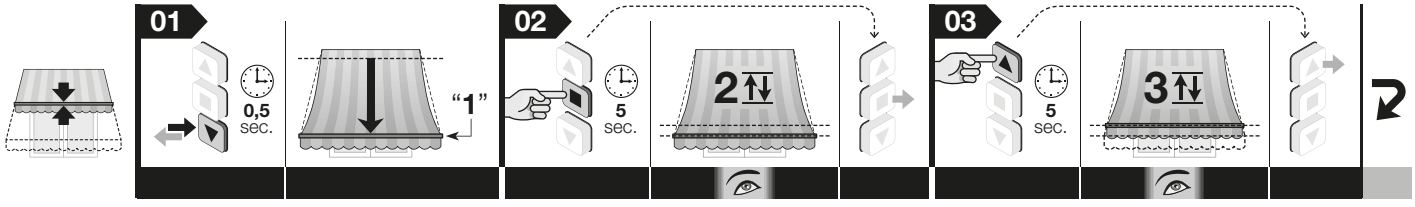
02. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

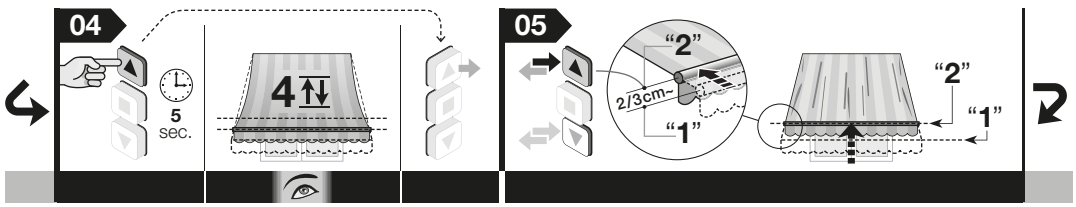
03. Przytrzymać przycisk ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

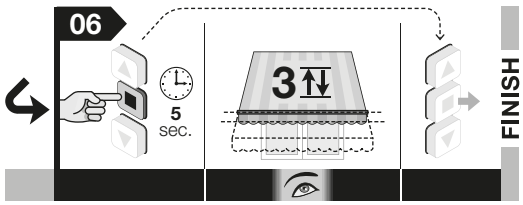
04. Przytrzymać ponownie przycisk ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

05. W tym momencie należy naprężyć tkaninę poprzez przyciskanie impulsowe przycisku ▲ (przy każdym impulsie markiza przesuwa się o kilka elementów, a jeżeli przytrzyma się wciśnięty przycisk, wówczas markiza przejdzie w tryb „manualny”. W celu dokładniejszej regulacji, należy użyć również przycisku ▼). **Uwaga** – położenie przy naprężonej tkaninie oraz pozycji „2”.

06. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.







Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

PL

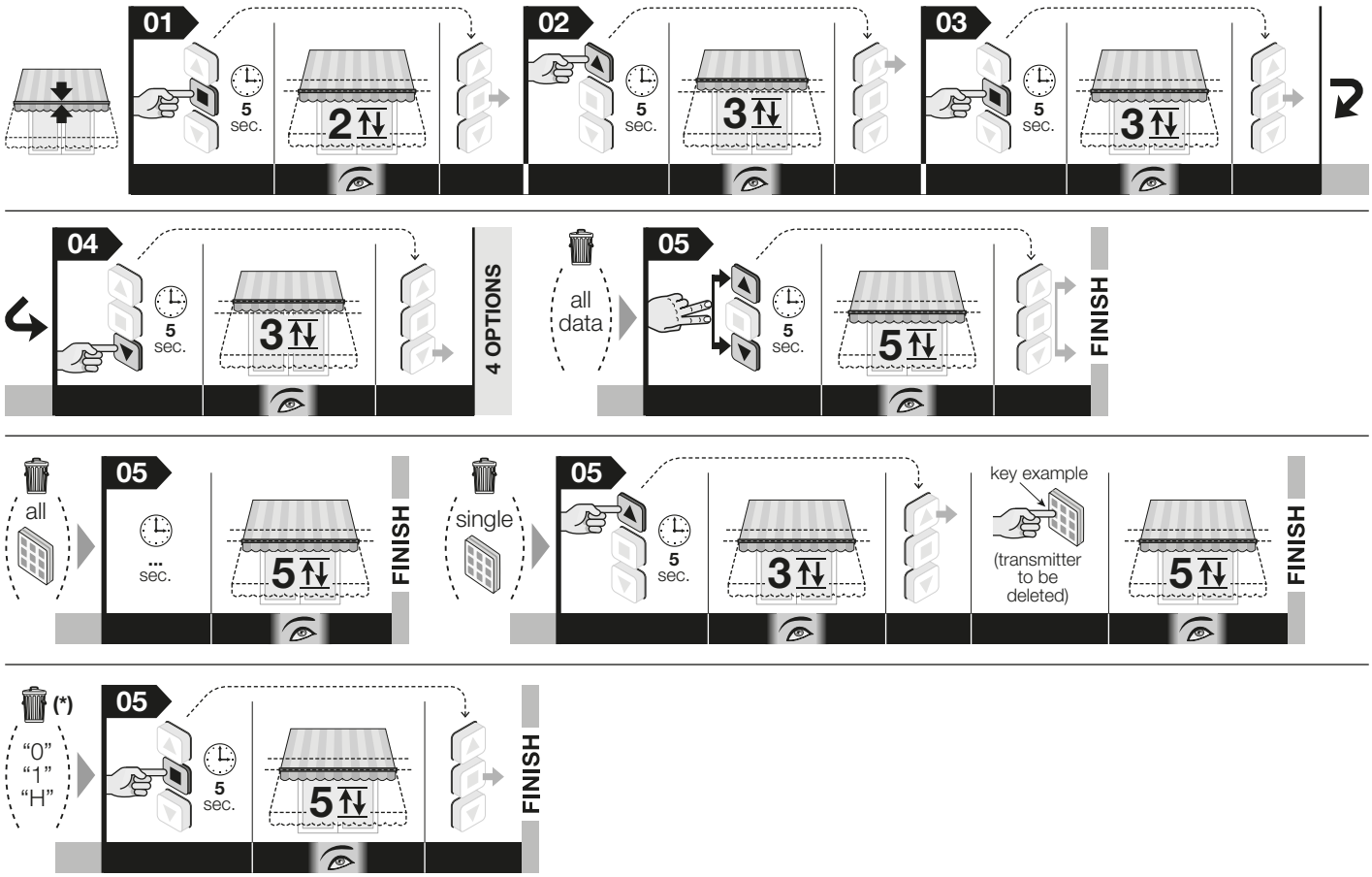
5.13 - Całkowite lub częściowe kasowanie pamięci

Procedura ta umożliwia wybranie w punkcie 05 danych, które mają zostać skasowane.

5.13.1 - Procedura wykonywana za pomocą nadajnika skonfigurowanego w „Trybie I”

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać przycisk ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Przytrzymać przycisk ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
05. • **Aby skasować całą pamięć**: przytrzymać równocześnie przyciski s i t i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przyciski.
• **Aby wykasować wszystkie skonfigurowane nadajniki:** nie wciskać żadnego przycisku i zaczekać aż silnik wykona 5 manewrów.
• **Aby wykasować jeden skonfigurowany nadajnik:** przytrzymać wciśnięty przycisk ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk. Następnie należy nacisnąć przycisk nadajnika, który chce się wykasować: silnik wykona 5 posuwów.
• **Aby skasować jedynie wartości dla krańcówek („0”, „1”, „2”, „S”) i wartości pośrednie („H”): UWAGA! Położenia te powinny zostać skasowane wyłącznie wtedy, kiedy mają zostać ustawione nowe położenia krańcówek, przy użyciu innej procedury niż ta, która została użyta wcześniej.** Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przycisk.

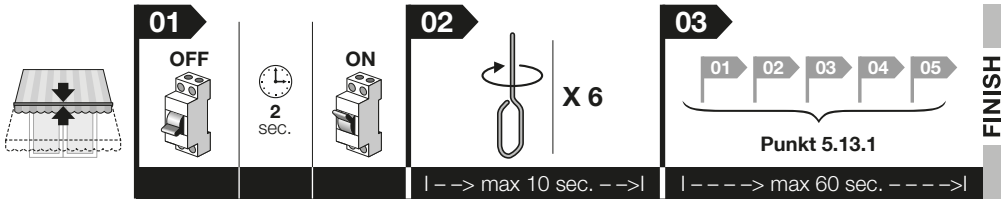


Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

5.13.2 - Procedura wykonywana przy użyciu niewczytanego nadajnika

W celu umożliwienia skasowania pamięci bez wczytanego pilota, należy wykonać następującą procedurę:

01. Wyłączyć zasilanie na co najmniej 2 sekundy.
02. Przywrócić zasilanie i w ciągu 10 sekund obracać manewrem pomocniczym przez przynajmniej 6 obrotów.
03. W tej chwili, w ciągu 1 minuty, możliwe jest przystąpienie do skasowania pamięci przy użyciu procedury opisanej w punkcie 5.13.1 z którymkolwiek nadajnikiem, nawet jeśli nie został on wczytany.



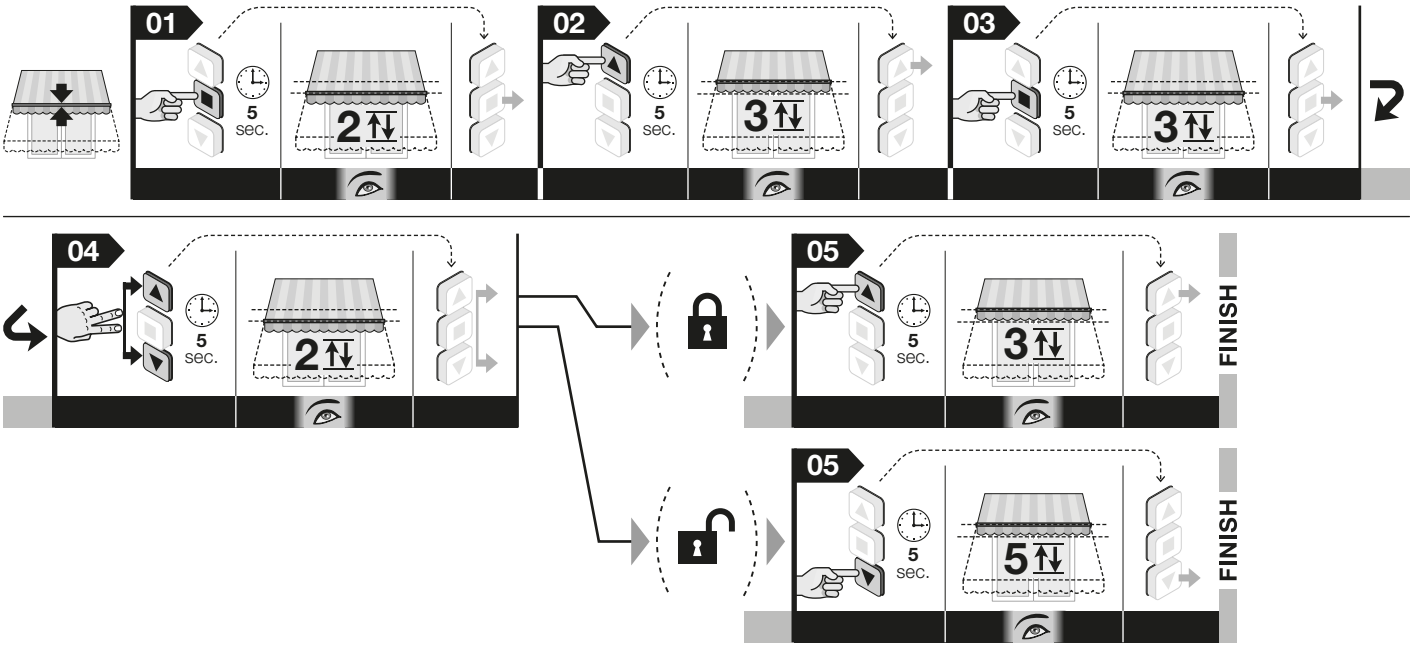
PL

5.14 - Blokowanie i odblokowywanie pamięci

Procedura ta umożliwia zablokowanie i odblokowanie pamięci siłownika w celu uniemożliwienia wykonania przypadkowego wczytania innych nadajników występujących w instalacji.

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić markizę w połowie suwu.

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać przycisk ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
05. • **Aby zablokować pamięć:** przytrzymać przycisk s i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
• **Aby odblokować pamięć:** Przytrzymać przycisk ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przycisk.



Wskazówka – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

6 CZUJNIKI KLIMATYCZNE WIATRU, SŁOŃCA I DESZCZU

Czujniki klimatyczne z serii NEMO i VOLO pozwalają na automatyczne przesuwanie markizy odpowiednio do warunków atmosferycznych.

Ostrzeżenie:

- Dla wszystkich modeli z serii NEMO, modeli Volo SR i Volo ST: progi działania „słońce" i „wiatr" można wyregulować wyłącznie w czujniku klimatycznym. Należy zapoznać się z instrukcją obsługi czujnika.
- Czujniki klimatyczne nie powinny być uważane za urządzenia, które zwiększają bezpieczeństwo markiz w czasie deszczu lub silnego wiatru. Firma Nice nie ponosi żadnej odpowiedzialności za straty materialne powstałe w wyniku działania czynników atmosferycznych, które nie zostały wykryte przez czujniki.

6.1 - Definicje i terminy umowne

- **Polecenie ręczne „Słońce On"** = uruchamia odbieranie przez silnik poleceń automatycznych, przekazywanych przez czujnik „słońce", jeżeli takowy występuje w instalacji. Kiedy funkcja odbioru tych poleceń jest aktywna, użytkownik może w dowolnym momencie wysyłać polecenia ręczne: polecenia te traktowane są jako nadrzędne względem automatycznej pracy automatu.
- **Polecenie ręczne „Słońce Off"** = dezaktywuje odbieranie przez silnik poleceń automatycznych, przekazywanych przez czujnik „słońce", jeżeli takowy występuje w instalacji. Kiedy funkcja odbioru tych poleceń jest nieaktywna, automat działa wyłącznie w trybie sterowania ręcznego przez użytkownika. Czujników „wiatr" i „deszcz" nie można dezaktywować, gdyż służą do ochrony automatu przed działaniem wiatru i deszczu.
- **Intensywność „Powyżej wartości progowej" nasłonecznienia/ wiatru** = stan, w którym intensywność zjawiska atmosferycznego przekracza wartość ustaloną jako progową.
- **Intensywność „Poniżej wartości progowej" nasłonecznienia/wiatru** = stan, w którym intensywność zjawiska atmosferycznego mieści się w zakresie wartości od zera do połowy wartości ustalonej jako progowej.
- **„Ochrona przed wiatrem"** = stan, w którym system blokuje wszystkie polecenia otwarcia markizy z powodu intensywności wiatru przekraczającej wartość progową.
- **„Opady deszczu"** = stan, w którym system ostrzega o opadach deszczu, w przeciwieństwie do stanu „brak opadów".
- **„Polecenie ręczne"** = polecenie podnoszenia, opuszczania lub zatrzymania wysłane przez użytkownika za pośrednictwem nadajnika.

6.2 - Działanie silnika w przypadku zastosowania czujników klimatycznych

6.2.1 - Działanie silnika w przypadku zastosowania czujnika „słońce" (rys. 7)

Po dwóch minutach od momentu, gdy intensywność światła słonecznego osiągnie wartość wyższą od wartości progowej, silnik samoczynnie wykonuje manewr opuszczania. Po 15 minutach od momentu, gdy intensywność światła słonecznego osiągnie wartość poniżej wartości progowej, silnik samoczynnie wykona manewr podnoszenia. **Wskazówka** – Chwilowe spadki intensywności słonecznej, trwające poniżej 15 minut nie są odnotowywane. Ręczne polecenia użytkownika pozostają zawsze aktywne i dodawane są do poleceń generowanych automatycznie przez system.

6.2.2 - Działanie silnika w przypadku zastosowania czujnika „deszcz" (rys. 8)

Czujnik deszczu rozpoznaje dwa stany: „opady deszczu" i „brak deszczu". Kiedy silnik otrzymuje informację o „opadach deszczu", aktywuje polecenie zaprogramowane w samym silniku dla tego stanu (na przykład, zamknięcie markizy). Czujnik deszczu wyłącza się po co najmniej 15 minutach od momentu stwierdzenia braku deszczu.
Ręczne polecenia użytkownika pozostają zawsze aktywne i dodawane są do poleceń generowanych automatycznie przez system. A zatem w przypadku, w którym wysłane zostało polecenie ręczne o treści przeciwnej niż wcześniejsze polecenie automatyczne, system wykona manewr i uruchomi w tym samym momencie licznik, który ponownie wygeneruje automatyczne polecenie zaprogramowane do wykonania po upływie tego czasu (na przykład, zamknięcie markizy).

Przykład:

1. Markiza jest otwarta.
2. Zaczyna padać deszcz...
3. Markiza zostaje automatycznie zamknięta przez system.
4. Po kilku minutach (nadal pada deszcz...) użytkownik wydaje polecenie otwarcia markizy.
5. Po 15 minutach od otwarcia (nadal pada deszcz...) markiza zostaje automatycznie zamknięta przez system.
6. Przestaje padać deszcz.
7. Nie pada przez co najmniej 15 minut. Użytkownik znów wydaje polecenie otwarcia markizy.
8. Markiza zostaje otwarta.

6.2.3 - Działanie silnika w przypadku zastosowania czujnika „wiatr" (rys. 9)

Kiedy intensywność wiatru zaczyna przewyższać wartość progową, system włącza ochronę przed wiatrem i zamyka automatycznie markizę. Przy zainstalowanej ochronie przed wiatrem polecenia ręczne zostają wyłączone i otwarcie markizy nie jest możliwe. Po okresie zablokowania polecenia ręczne zostają znów aktywowane, a po 15 minutach zostaje przywrócone funkcjonowanie automatyczne.

6.3 - Priorytety dotyczące zjawisk atmosferycznych i kolejność działania czujników „słońce", „deszcz", „wiatr"

Obowiązuje następująca hierarchia ważności zjawisk atmosferycznych: 1) - wiatr, 2) - deszcz, 3) - słońce. Wiatr jest zjawiskiem o najwyższym priorytecie. Zjawisko o wyższym priorytecie anuluje stan dyktowany przez aktualne zjawisko, jeżeli ma ono niższy priorytet.

Przykład:

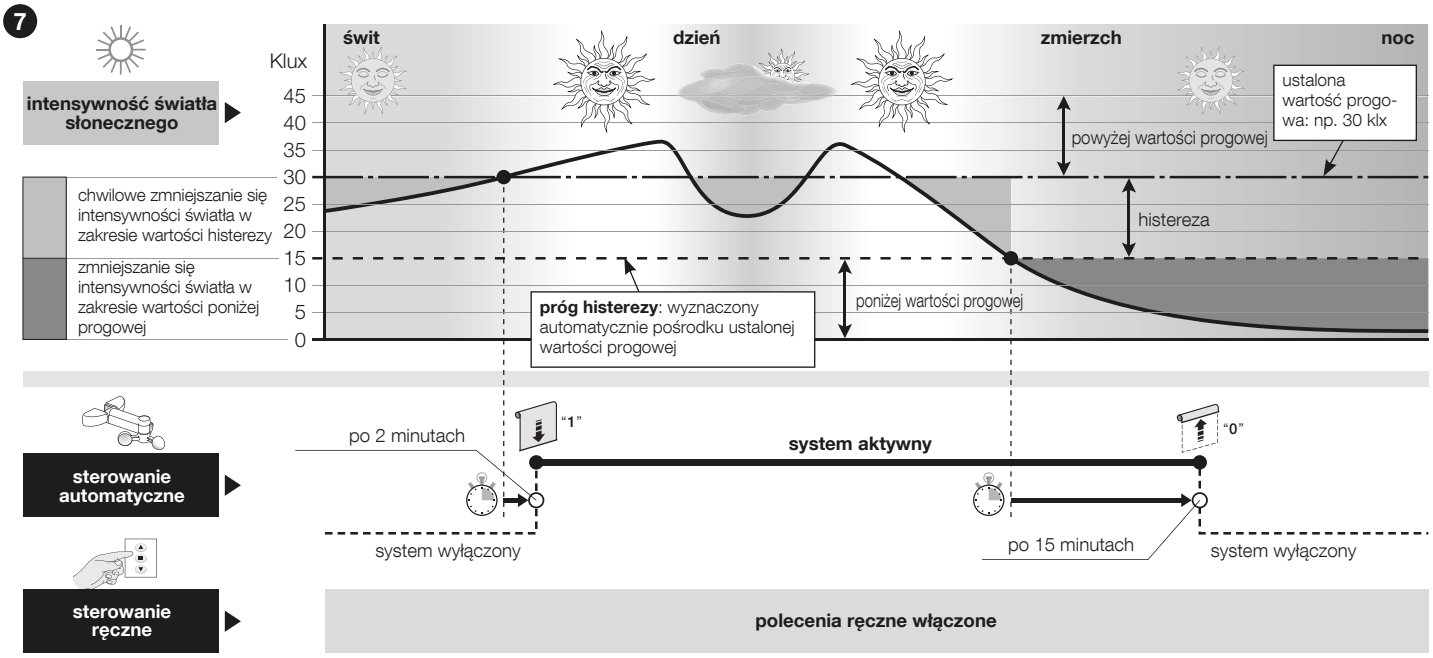
1. W piękny słoneczny dzień, kiedy intensywność światła słonecznego jest wyższa niż progowa, czujnik powoduje automatyczne otwarcie markizy.
2. Czujnik deszczu wykrywa deszcz, system anuluje aktualny stan słonecznej pogody i zostaje wykonany manewr przewidziany dla nowych warunków, tj. deszczu.
3. Intensywność wiatru wzrasta i przekracza wartość progową; silnik wyłącza automatyczną sekwencję przewidzianą dla zjawiska deszczu i poleca wykonanie manewru podnoszenia markizy (markiza zostaje zablokowana przez system w pozycji „0" zamknięcia do momentu, w którym intensywność wiatru osiągnie wartość poniżej punktu progowego).
4. Wiatr ustaje i osiąga wartość poniżej wartości progowej ustalonej dla wiatru; po mniej więcej 10 minutach obniża się stan alarmowy dla wiatru, a jeżeli nadal występuje stan „opady deszczu", aktywuje się czujnik deszczu i zostaje wykonany nowy, wcześniej określony manewr.
5. Kiedy czujnik wskazuje na stan „brak deszczu", powoduje to aktywizację czujnika „słońce". Kiedy intensywność słoneczna osiągnie stan powyżej wartości progowej, wówczas system otworzy markizę.
6. Kiedy intensywność światła słonecznego obniży się do poziomu niższego niż wartość progowa, po 15 minutach zostaje wykonany manewr podnoszenia.

6.4 - Polecenia „Słońce-On" i „Słońce-Off" wydawane przez użytkownika

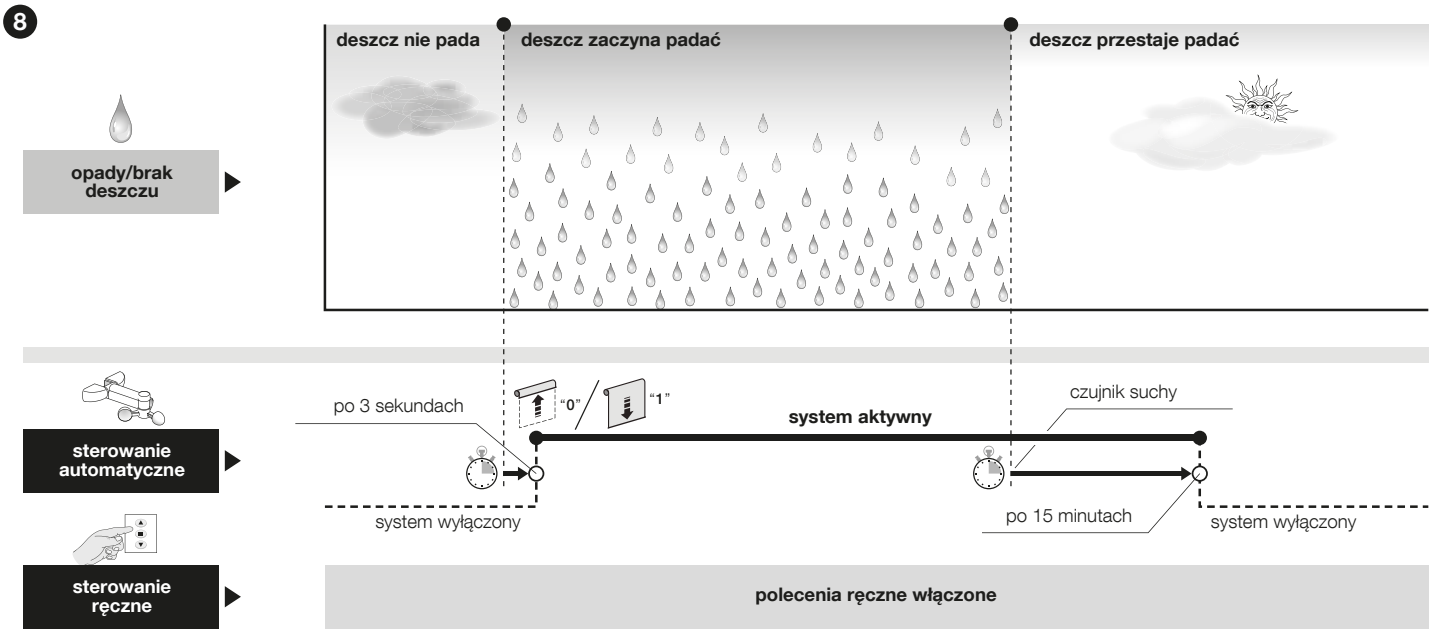
Użytkownik może włączyć (polecenie „Słońce-On") lub wyłączyć (polecenie „Słońce--Off") odbieranie przez silnik automatycznych poleceń przekazywanych przez czujniki klimatyczne zamontowane przy instalacji. Jeżeli w chwili, w której zostanie wysłane polecenie „Słońce-On", intensywność światła słonecznego będzie miała wartość wyższą niż wartość progowa, system wyda polecenie otwarcia markizy; jeżeli jednak w tym momencie czujnik będzie już od pewnego czasu włączony, system zresetuje i na nowo uruchomi czujnik, dzięki czemu algorytmy będą aktywowane od początku ze skutkiem natychmiastowym.
Jeżeli w chwili, w której zostanie wysłane polecenie „Słońce-On" nie jest przewidziany żaden manewr, silnik zasygnalizuje odebranie polecenia, wykonując 2 manewry. Jeżeli w tej samej chwili intensywność światła słonecznego będzie poniżej wartości progowej i nie będzie zezwalała na otwarcie markizy, wówczas silnik zamknie markizę, zgodnie z aktualnymi warunkami. W przypadku braku warunków do wykonania manewru (na przykład z tego powodu, że markiza jest zamknięta i nie ma słońca), po otrzymaniu polecenia „Słońce-On" silnik wykona 2 manewry, aby zasygnalizować otrzymanie polecenia. Wysłanie polecenia „Słońce-Off" powoduje blokadę automatycznego wykonywania przez markizę manewrów związanych ze zjawiskiem światła słonecznego. A zatem automat będzie funkcjonował wyłącznie w trybie ręcznym. **Ostrzeżenie**: Nie można wyłączyć czujników „wiatr" i „deszcz".

PL

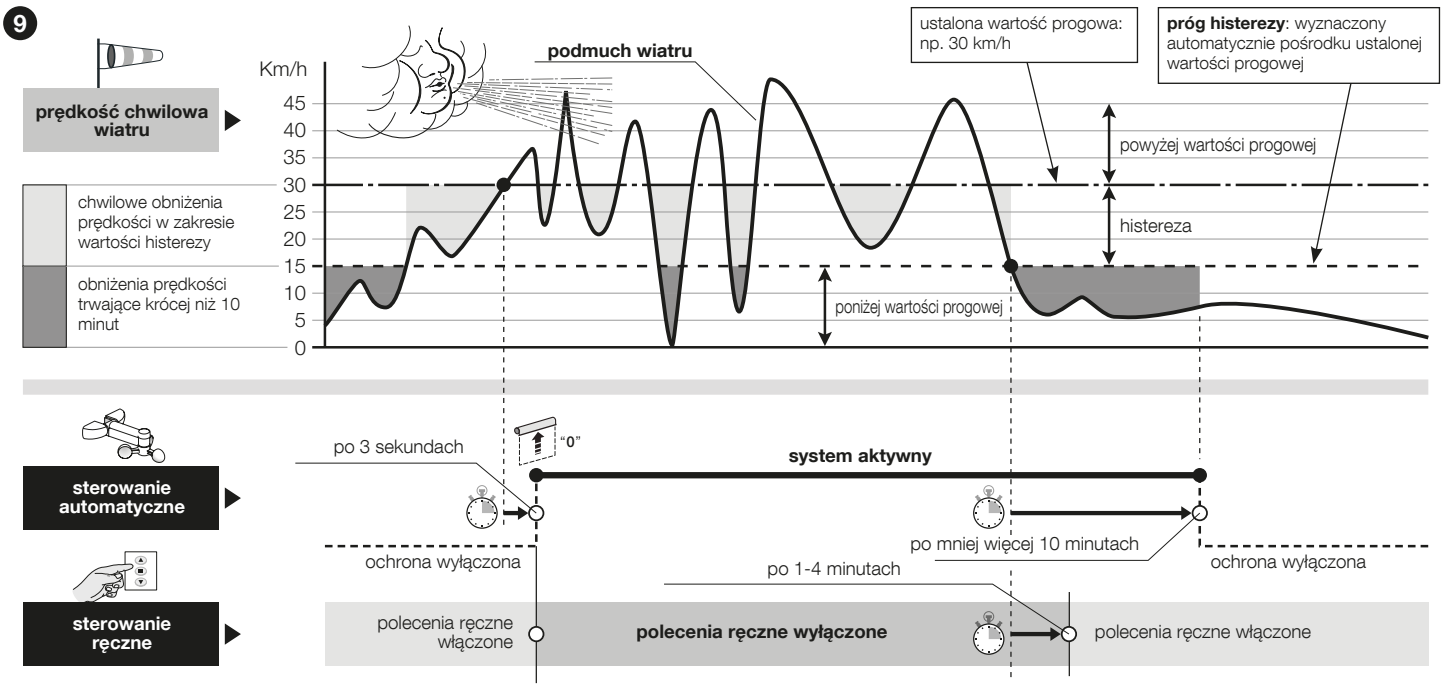
7


intensywność światła słonecznego
chwilowe zmniejszanie się intensywności światła w zakresie wartości histerezy
zmniejszanie się intensywności światła w zakresie wartości poniżej progowej
świt
dzień
zmierzch
noc
Klux
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
ustalona wartość progowa: np. 30 klx
powyżej wartości progowej
histereza
poniżej wartości progowej
próg histerezy: wyznaczony automatycznie pośrodku ustalonej wartości progowej
sterowanie automatyczne
po 2 minutach
"1"
system aktywny
"0"
system wyłączony
po 15 minutach
system wyłączony
sterowanie ręczne
polecenia ręczne włączone

8


opady/brak deszczu
deszcz nie pada
deszcz zaczyna padać
deszcz przestaje padać
sterowanie automatyczne
po 3 sekundach
"0"
"1"
system aktywny
czujnik suchy
system wyłączony
po 15 minutach
system wyłączony
sterowanie ręczne
polecenia ręczne włączone

9


prędkość chwilowa wiatru
chwilowe obniżenia prędkości w zakresie wartości histerezy
obniżenia prędkości trwające krócej niż 10 minut
podmuch wiatru
Km/h
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
ustalona wartość progowa: np. 30 km/h
próg histerezy: wyznaczony automatycznie pośrodku ustalonej wartości progowej
powyżej wartości progowej
histereza
poniżej wartości progowej
sterowanie automatyczne
po 3 sekundach
"0"
system aktywny
po mniej więcej 10 minutach
ochrona wyłączona
ochrona wyłączona
po 1-4 minutach
sterowanie ręczne
polecenia ręczne włączone
polecenia ręczne wyłączone
polecenia ręczne włączone

7 OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE CODZIENNEGO UŻYTKOWANIA AUTOMATU

7.1 - Maksymalny czas pracy ciągłej

Zasadniczo silniki z linii „Era” przeznaczone są do użytku prywatnego, a co za tym idzie, nieciągłego. Gwarantują one maksymalny czas użytkowania ciągłego do 4 minut, a w przypadku przegrzania (na przykład w wyniku ciągłego i przedłużającego się użytkowania), automatycznie zadziałanie „zabezpieczenia termicznego”, które odcina zasilanie elektryczne i załącza je ponownie dopiero wtedy, gdy temperatura powróci do normalnych wartości.

7.2 - Funkcja „automatycznego aktualizowania krańcówek”

Krańcówki, które zostały ustawione poprzez uderzenie skrzynki o konstrukcję lub inne mechaniczne przeszkody, sprawdzane są przez funkcję „auto-aktualizacja krańcówek” za każdym razem, kiedy markiza wykonuje manewr i uderza o te krańcówki. Umożliwia to zmierzenie nowych wartości krańcówek i zaktualizowanie dotychczasowych wartości, dzięki czemu można skorygować ewentualne luzy, które mogą powstać z powodu zużycia elementów i/lub wahań temperatury, na jakie narażone są części konstrukcji. Stałe aktualizowanie wysokości zapewnia, że markiza osiąga wysokość krańcówki zawsze z maksymalną precyzją.
Funkcja nie jest aktywowana, kiedy suw markizy trwa krócej niż 2,5 sekundy i nie osiąga ona wysokości krańcówki.

7.3 - Sterowanie częściowym otwarciem/zamknięciem markizy (wysokość „H”)

Zazwyczaj w celu wydania polecenia częściowego otwarcia/zamknięcia markizy należy wcisnąć przycisk, który został przypisany do tej wysokości częściowej podczas jej programowania (szczegółowe informacje znajdują się w punkcie 06 procedury 5.9). Jeżeli na nadajniku znajdują się tylko trzy przyciski oraz została skonfigurowana tylko jedna wysokość „H”, w celu przywołania tej wysokości należy nacisnąć równocześnie przyciski ▲ i ▼.

Co zrobić jeśli... (pomoc w rozwiązywaniu problemów)

❑ **Po podłączeniu zasilania do jednej fazy elektrycznej silnik nie włącza się:** Wykluczając możliwość, że nastąpiła interwencja zabezpieczenia termicznego, w przypadku której wystarczy zaczekać na schłodzenie silnika, należy sprawdzić, czy napięcie sieciowe odpowiada parametrom technicznym podanym w niniejszej instrukcji obsługi, dokonując pomiaru energii pomiędzy „wspólnym” przewodem a przewodem zasilanej fazy elektrycznej. Następnie spróbować podłączyć zasilanie do przeciwnej fazy elektrycznej.

❑ **Po wysłaniu polecenia podnoszenia silnik nie włącza się:** Sytuacja taka może mieć miejsce, jeżeli markiza znajduje się w pobliżu górnej krańcówki („0”). W tym przypadku należy najpierw przesunąć ją lekko w dół, a następnie ponownie wydać polecenie podnoszenia.

❑ **System pracuje w warunkach awaryjnych w trybie „manualnym”**:
– Sprawdzić, czy silnik nie doznał bardzo silnego wstrząsu elektrycznego lub mechanicznego.
– Sprawdzić, czy żadna część silnika nie została naruszona.
– Wykonać procedurę kasowania (punkt 5.16) i ponownie zaprogramować krańcówki.

Utylizacja urządzenia

Zarówno operacje montażu jak i demontażu po zakończeniu eksploatacji urządzenia powinny być wykonywane przez wykwalifikowany personel.
Urządzenie składa się z różnego rodzaju materiałów: niektóre z nich mogą zostać poddane recyklingowi, inne powinny zostać poddane utylizacji. Należy we własnym zakresie zapoznać się z informacjami na temat recyklingu i utylizacji przewidzianych w lokalnie obowiązujących przepisach dla danej kategorii produktu. **Uwaga!** – niektóre części urządzenia mogą zawierać skażające lub niebezpieczne substancje; jeśli trafią one do środowiska, mogą wywołać poważne szkody dla samego środowiska oraz dla zdrowia ludzi. Jak wskazuje symbol zamieszczony obok, zabrania się wyrzucania urządzenia razem z odpadami domowymi. Należy więc przeprowadzić „selektywną zbiórkę odpadów” zgodnie z metodami przewidzianymi przez przepisy obowiązujące na danym terytorium lub oddać urządzenie do sprzedawcy podczas dokonywania zakupu nowego ekwiwalentnego urządzenia. **Uwaga!** – lokalne przepisy mogą przewidywać ciężkie sankcje w przypadku bezprawnej utylizacji niniejszego produktu.



Opakowanie urządzenia należy utylizować zgodnie z lokalnymi przepisami.

Dane techniczne

- **Napięcie zasilania:** patrz dane na tabliczce znamionowej silnika
- **Moc pobierana w trybie Stand-by:** 0,5 W
- **Rozdzielczość enkodera:** 2,7°
- **Czas pracy ciągłej:** 4 minuty (maksymalnie)
- **Minimalna temperatura działania:** -20°C
- **Stopień ochrony:** IP 44

Uwagi:
– Wszystkie podane dane techniczne dotyczą temperatury otoczenia 20 °C (± 5 °C).
– Nice S.p.A. zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian w produkcie w dowolnym momencie. Tym niemniej spółka gwarantuje zachowanie takich samych funkcji i przeznaczenia użytkowego urządzeń.

Deklaracja zgodności WE

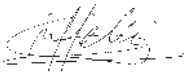
Numer deklaracji: 481/Era Fit (...)HT

Niniejszym, firma Nice S.p.A. deklaruje, że produkty:

- **E FIT MHT 1517**
- **E FIT MHT 1817**
- **E FIT MHT 3017**
- **E FIT MHT 4012**
- **E FIT MHT 5012**

są zgodne z wymogami oraz innymi rozporządzeniami dyrektyw **1999/5/CE, 2014/35/UE, 2014/30/UE**. Z deklaracją zgodności można zapoznać się i wydrukować ją ze strony www.nice–service.com, lub zwracając się bezpośrednio do firmy Nice S.p.A.

Inż. **Roberto Griffa**
(Chief Executive Officer)



PL

Snelgids
E FIT MHT (...)

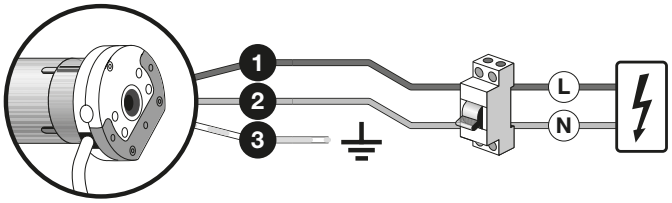
buismotor voor zonneschermen

Opmerking met betrekking tot raadpleging • In deze Snelgids wordt een autonome nummering van de afbeeldingen gehanteerd, die niet overeenkomt met de nummering in de tekst van de volledige handleiding. • Deze gids is geen vervanging van de volledige handleiding.

Nice

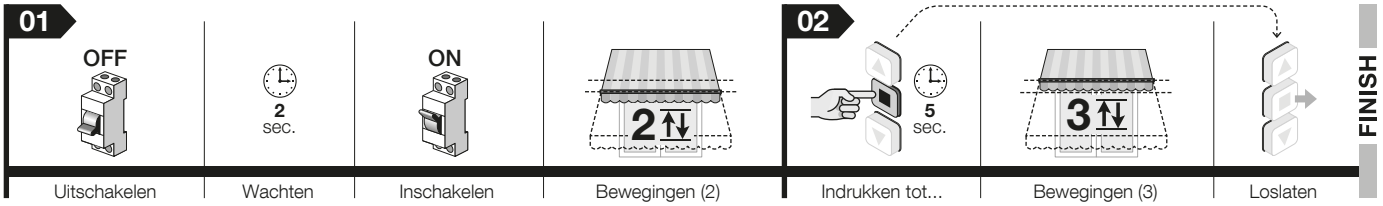
NEDERLANDS

1 - Elektrische aansluitingen - zie hoofdstuk 4



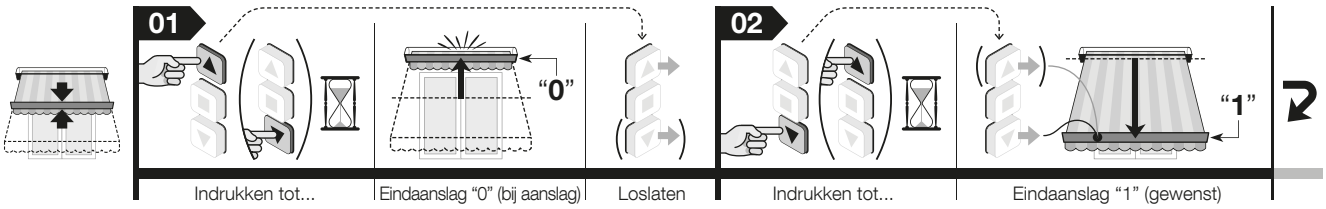
Kabel	Kleur	Aansluiting	
1	**Bruin**	Voedingsfase	ac ~
2	**Blauw**	Neutraal	
3	**Geel-groen**	Aarde	

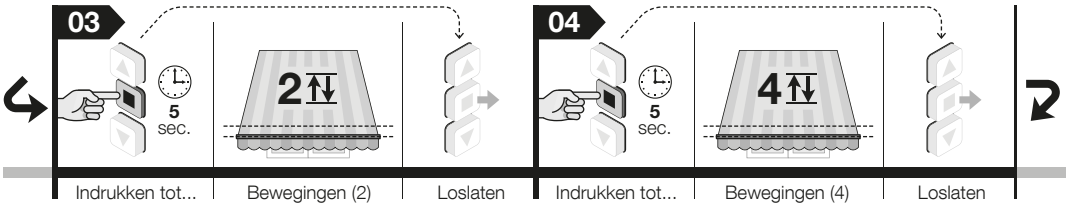
2 - Geheugenopslag van de EERSTE zender - zie paragraaf 5.5

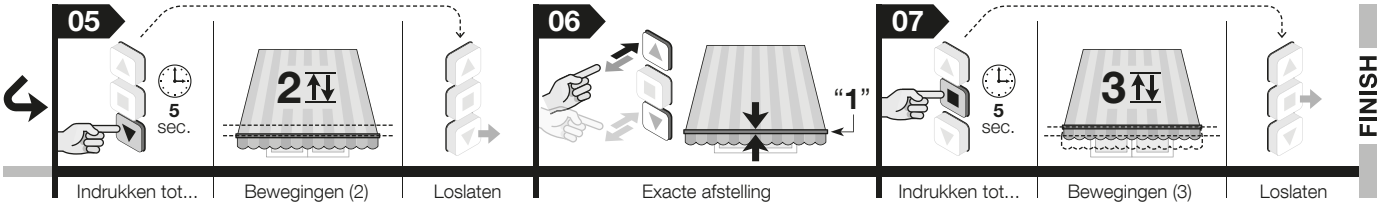


3 - Eindaanslagen "0" en "1" afstellen in de SEMI-AUTOMATISCHE modus - zie paragraaf 5.7

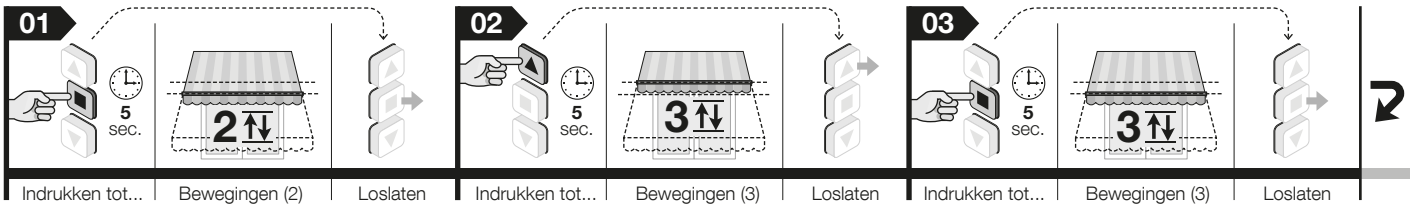
Waarschuwing – De eerste eindaanslag die in het geheugen wordt ogeslagen, moet de eindaanslag zijn waarbij het scherm tegen de structuur botst (bijvoorbeeld de behuizing bij eindaanslag "0").

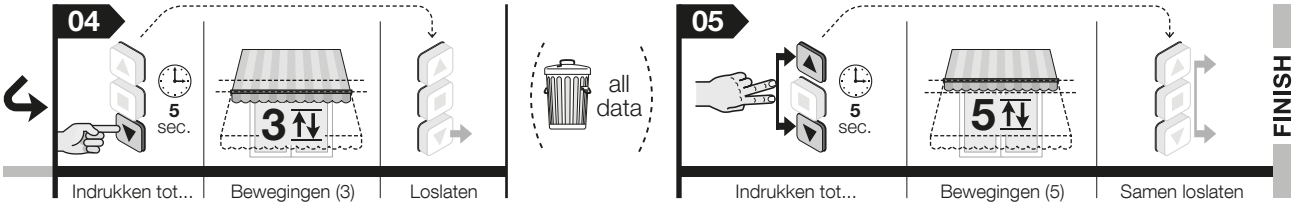






4 - Volledig wissen van het geheugen - zie paragraaf 5.16





1 ALGEMENE WAARSCHUWINGEN: VEILIGHEID - INSTALLATIE - GEBRUIK

De hierop volgende aanbevelingen zijn direct overgenomen uit de Normen en kunnen, voor zover mogelijk, worden toegepast op het beschreven product.

LET OP! Belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid. Leef alle voorschriften na, want een niet correct uitgevoerde installatie kan ernstige schade veroorzaken

LET OP! Belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid. Het is belangrijk dat deze instructies worden opgevolgd voor de veiligheid van personen. Bewaar deze instructies

- Voordat u begint met de installatie dient u de “Technische kenmerken van het product” (in deze handleiding) te controleren, in het bijzonder of dit product geschikt is voor uw geleide onderdeel. Als het product niet geschikt is, mag u NIET overgaan tot de installatie
- Het product mag niet worden gebruikt voordat de inbedrijfstelling heeft plaatsgevonden zoals gespecificeerd in het hoofdstuk “Eindtest en inbedrijfstelling”

LET OP! Volgens de meest recente Europese wetgeving moet het uitvoeren van een automatisering voldoen aan de geharmoniseerde normen van de geldende Machinerichtlijn, waarbij een verklaring van de conformiteit van de automatisering afgegeven kan worden. In verband hiermee moeten alle werkzaamheden in verband met de aansluiting op de elektrische voeding, de eindtest, de inbedrijfstelling en het onderhoud van het product uitsluitend worden uitgevoerd door een gekwalificeerde en deskundige monteur!

- Voordat u met de installatie van het product begint, dient u te controleren of al het te gebruiken materiaal in optimale staat en geschikt voor gebruik is
- Het product is niet bestemd voor gebruik door personen (inclusief kinderen) met lichamelijke, zintuiglijke of geestelijke beperkingen of met gebrek aan ervaring of kennis
- Kinderen mogen niet met het apparaat spelen
- Laat kinderen niet met de bedieningselementen van het product spelen. Houd de afstandsbedieningen buiten het bereik van kinderen

LET OP! Om ieder risico op onvoorzien heropstarten van het thermische onderbrekingsmechanisme te vermijden, mag dit apparaat niet worden gevoed via een externe regelaar zoals een timer, noch worden aangesloten op een circuit dat regelmatig wordt in- of uitgeschakeld

- U moet op het spanningsnet van de installatie een uitschakelapparaat aansluiten (niet meegeleverd) met een openingsafstand tussen de contacten waarbij volledige uitschakeling mogelijk is bij de condities die gelden voor overspanningscategorie III
- Behandel het product tijdens de installatie met zorg en voorkom dat het wordt geplet, dat er tegen wordt gestoten, dat het valt of dat het in aanraking komt met welke vloeistoffen dan ook. Zet het product niet in de buurt van warmtebronnen en stel het niet bloot aan open vuur. Hierdoor kan het beschadigd worden, waardoor storingen of gevaarlijke situaties kunnen ontstaan. Als dit gebeurt, stopt u de installatie onmiddellijk en wendt u zich tot de klantendienst
- De fabrikant is niet aansprakelijk voor materiële schade, zowel aan personen als aan voorwerpen, die voortvloeit uit de niet-naleving van de montage-instructies. In die gevallen is enige garantie voor materiaalfouten uitgesloten
- Het geluidsdrukniveau van de gemeten emissie A bedraagt minder dan 70 dB(A)
- Reinigings- en onderhoudswerkzaamheden die door de gebruiker kunnen worden uitgevoerd, mogen niet worden toevertrouwd aan kinderen die niet onder toezicht staan
- Voordat u werkzaamheden aan de installatie uitvoert (onderhoud, reiniging), moet het product altijd worden losgekoppeld van de netvoeding
- Controleer de installatie regelmatig. Controleer met name de kabels, de veren en de steunen om eventuele verstoringen van de balancering en tekenen van slijtage of beschadiging in een vroeg stadium op te merken. Gebruik het apparaat nooit als het gerepareerd of opnieuw afgesteld moet worden; een storing in de installatie of een niet-correcte balancering van de automatisering kan tot letsel leiden
- Het verpakkingsmateriaal moet volgens de plaatselijk geldende voorschriften afgevoerd worden
- Tussen de bewegende en vaste onderdelen moet een afstand van minimaal 0,4 m worden aangehouden
- De tekst op de buismotoren mag worden afgedekt na de montage
- Als de kabel beschadigd is, moet het apparaat worden afgevoerd. De voedingskabel kan niet vervangen worden
- Wees voorzichtig wanneer het rolluik in beweging is en blijf uit de buurt tot het rolluik volledig neergelaten is
- Wees voorzichtig bij het bedienen van een handmatig bedieningsapparaat, omdat een omhooggetrokken rolluik snel omlaag kan vallen als de veren in slechte staat verkeren of kapot zijn
- Bedien de buitenwering niet als er onderhoudswerkzaamheden in de buurt worden uitgevoerd, zoals het wassen van ramen
- Koppel de buitenwering los van de netvoeding als er onderhoudswerkzaamheden in de buurt worden uitgevoerd, zoals het wassen van ramen. Waarschuwing voor “wering met automatische bediening”

WAARSCHUWINGEN M.B.T. DE INSTALLATIE

- Voordat u de bewegingsmotor installeert, moeten alle onnodige kabels worden verwijderd en moeten alle apparaten die niet noodzakelijk zijn voor de gemotoriseerde werking buiten bedrijf worden gesteld
- Installeer het bewegingsorgaan voor de handmatige bediening op een hoogte van minder dan 1,8 m
  OPMERKING: indien verwijderbaar, moet het bewegingsorgaan in de onmiddellijke nabijheid van de poort worden bewaard
- Verzeker u ervan dat de bedieningselementen uit de buurt van de bewegende onderdelen worden gehouden, maar wel direct zicht op de poort geven. Tenzij u een schakelaar gebruikt, moeten de bedieningselementen op een hoogte van minimaal 1,5 m worden geïnstalleerd en mogen ze niet toegankelijk zijn
- De vaste bedieningsapparaten moeten op een zichtbare plaats worden geïnstalleerd
- Bij bewegingsmotoren waarbij toegang tot onbeschermde bewegende onderdelen mogelijk is na de installatie, moeten deze onderdelen worden geïnstalleerd op een hoogte van meer dan 2,5 m vanaf de grond of in ieder geval boven een niveau waarbij toegang onmogelijk is

Volledige handleiding

Opmerking met betrekking tot raadpleging van de handleiding – Een aantal in de tekst vermelde afbeeldingen zijn achter in de handleiding terug te vinden.

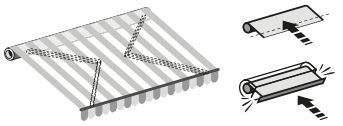
2 BESCHRIJVING VAN HET PRODUCT EN GBRUIKSBESTEMMING

Era Fit MHT is een serie buismotoren die uitsluited bedoeld zijn voor de automatisering van diverse typen zonneschermen (zie **afb. 5**). **Elk ander gebruik is verboden! De fabrikant aanvaardt geen aansprakelijkheid voor schade die het gevolg is van oneigenlijk gebruik van het product, behale voor zover in deze handleiding voorzien is.**

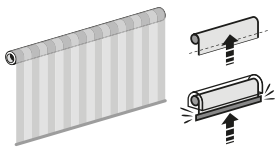
Technische specificaties van het product: • wordt gevoed door het elektriciteitsnet; • wordt geïnstalleerd in de wikkelrol; het vlak dat uitsteekt wordt aan de binnenkant van de behuizing vastgezet met schroeven of daarvoor bestemde draagbeugels (niet opgenomen in de verpakking); • bevat een radio-ontvanger en een besturingseenheid met coderingstechnologie die garant staat voor de elektronische controle over de beweging en de precisie van de eindaanslagen; • is compatibel met alle besturingselektronica van Nice (zenders en klimaatsensoren) die gebruikmaakt van het NRC-radiosysteem; • kan draadloos worden bestuurd, met gebruikmaking van diverse optionele accessoires die niet aanwezig zijn in de verpakking (zie **afb. 3**); • kan alleen draadloos worden geprogrammeerd, met een draagbare zender of via de handprogrammeereenheden van Nice (accessoires niet aanwezig in de verpakking); • kan het zonnescherm omhoog en omlaag bewegen, en kan het vastzetten bij de bovenste of onderste eindaanslag of op diverse tussenliggende standen; • is voorzien van een thermisch beschermingssysteem dat in geval van oververhitting door gebruik van de automatisering op een wijze waarop de geldende limieten worden overschreden, de elektrische voeding automatisch onderbreekt en weer inschakelt zodra de temperatuur weer acceptabel is; • is beschikbaar in verschillende versies, elk met een bepaald motorkoppel (vermogen).

5

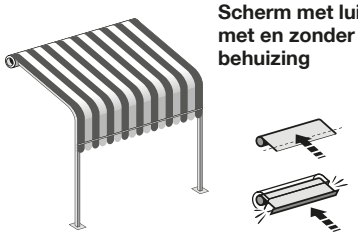
Horizontaal scherm met knikarmen; met of zonder behuizing



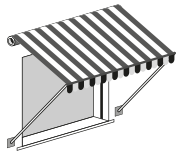
Verticaal rolscherm; met en zonder behuizing



Scherm met luifel; met en zonder behuizing



Uitvalscherm



2.1 - Gebruik van de noodbediening (en de daarop volgende automatische uitlijning)

De buismotoren van de serie **Era Fit MHT** beschikken over een noodbediening. Deze noodbediening is een mechanisme waarmee de zonwering handmatig kan worden gebruikt, bijvoorbeeld wanneer de stroom uitvalt. Daartoe gebruikt u de zwengel die op de kop van de motor gemonteerd is. U kunt deze zwengel in de ene of de andere richting draaien.
Wanneer deze noodbediening wordt gebruikt of wanneer de motor langer dan 24 uur zonder stroom blijft, verliest de besturingseenheid van de motor de waarde van de actuele stand van de zonwering. Voor dergelijke situatie is een automatische uitlijningsfase voorzien. Bij ontvangst van een commando zal de motor op twee verschillende manieren kunnen reageren, afhankelijk van het verzonden commando.
- Instructie voor omhoog: de motor laat de zonwering omhoog komen tot de behuizing zich in de aanslag vastgrijpt.
- Instructie voor omlaag: de motor laat de zonwering gedurende 3 seconden naar omlaag komen, om vervolgens de beweging om te keren zodat de zonwering sluit in de aanslag tegen de behuizing.

Opmerking – Het sluiten van de behuizing zal plaatsvinden met de eerder geselecteerde RDC (reductie van het trekkoppel).

3 INSTALLATIE VAN DE MOTOR EN DE ACCESSOIRES

3.1 - Controles die aan de installatie voorafgaan en gebruikslimieten

- Controleer direct na het uitpakken of het product compleet en intact is.
- Dit product is beschikbaar in verschillende versies, elk met een bepaald motorkoppel. Elke versie is bedoeld voor het bewegen van schermen met bepaalde afmetingen en een bepaald gewicht; voorafgaand aan de installatie dient u zich er dus van te verzekeren dat de parameters van de motorkoppel, draaisnelheid en werkingstijd van dit product geschikt zijn voor de automatisering van uw scherm (zie de "Keuzegids" in de Nice-productcatalogus – www.niceforyou.com). In het bijzonder geldt dat u **het product niet mag installeren als de motorkoppel groter is dan nodig is voor het bewegen van uw scherm.**
- Controleer de diameter van de wikkelrol. Deze moet worden gekozen op basis van de motorkoppel, en wel op de volgende wijze:

  – voor de motoren van maat "**M**" (Ø = 45 mm), met een maximum koppel van 35 Nm (inbegrepen), de binnendiameter minimum van de wikkelrol gelijk moet zijn aan 52 mm;
  – voor de motoren van maat "**M**" (Ø = 45 mm), met een koppel groter dan 35 Nm, de binnendiameter minimum van de wikkelrol gelijk moet zijn aan 60 mm.
- Voordat u een scherm automatiseert, dient u zich ervan te verzekeren dat er voldoende vrije ruimte is voor de maximaal gewenste open stand.
- In geval van installatie buiten moet u zorgen dat de motor afdoende beschermd is tegen atmosferische invloeden.
- De voedingskabel van de motor is van PVC en is geschikt voor gebruik binnenshuis. Voor gebruik in andere omgevingen moet de kabel over zijn gehele lengte worden afgeschermd door deze in een speciale leiding ter bescherming van elektrische kabels te plaatsen.

Voor verdere gebruikslimieten verwijzen wij u naar de hoofdstukken 1 en 2 en de "Technische specificaties".

3.2 - Montage en installatie van de buismotor

LET OP! - Voordat u verdergaat dient u de waarschuwingen in paragraaf 1.1 en 3.1 aandachtig te lezen. Een incorrecte installatie kan ernstig letsel tot gevolg hebben.

Voor de montage en installatie van de motor raadpleegt u **afb. 4**. Raadpleeg ook de Nice-productcatalogus of de website www.niceforyou.com om de kroon van de eindaanslag (**afb. 4-a**), het sleepwieltje (**afb. 4-b**) en de montagebeugel van de motor (**afb. 4-f**) te kiezen. **LET OP!** - Geen schroeven aanbrengen op de wikkelrol, in het deel dat intern door de motor wordt overgestoken. Dergelijke schroeven zouden schade aan de motor kunnen toebrengen.

3.3 - Installatie van de accessoires

Na installatie van de motoro moeten ook de accessoires geïnstalleerd worden, als deze voorzien zijn. Ter identificatie van compatibele accessoires en voor de keuze van de gewenste modellen raadpleegt u de Nice-productcatalogus, die ook aanwezig is op de website www.niceforyou.com. In **afb. 3** vindt u de typologie van de compatibele accessoires en de aansluiting ervan op de motor (deze zijn allemaal optioneel en niet anwezig in de verpakking).

4 ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN EN EERSTE INSCHAKELING

De elektrische aansluitingen moeten pas tot stand worden gebracht nadat de motor en de gewenste compatibele accessoires geïnstalleerd zijn.
De elektriciteitskabel van de motor bestaat uit de volgende interne draden (**afb. 3**):

Kabel	Kleur	Aansluiting	
1	**Bruin**	Voedingsfase	ac ~
2	**Blauw**	Neutraal	
3	**Geel-groen**	Aarde	

4.1 - Aansluiting van de motor op het elektriciteitsnet

Gebruik kabel 1, 2, 3 (**afb. 3**) om de motor aan te sluiten op het elektriciteitsnet, rekening houdend met de volgende **waarschuwingen**:
– een onjuiste aansluiting kan storingen of gevaarlijke situaties veroorzaken;
– houd strikt rekening met de aansluitingen die in deze handleiding worden aangegeven;
– in het voedingsnet van de motor dient een afkoppelingsinrichting te worden geïnstalleerd met een openingsafstand tussen de contacten die een volledige afkoppeling toelaat bij de condities die worden voorgeschreven door de overspanningscategorie III , zoals voorzien door de installatievoorschriften (de afkoppelingsinrichting wordt niet bij het product geleverd).

4.2 - Aansluiting van de accessoires op de motor: alleen accessoires die aansluiten via de radio

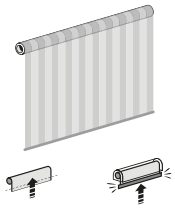
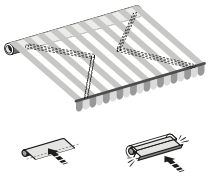
(draagbare zenders en een willekeurig model klimaatsensor)

Sla deze tijdens de programmeerfasen op in het geheugen van de motor, rekening houdend met de procedures die in deze handleiding en in de handleidingen van de inrichtingen worden beschreven.

5 PROGRAMMERING EN AFSTELLING

5.1 - Te gebruiken zender voor de programmeringsprocedures

- **De programmeringsprocedures mogen alleen worden uitgevoerd met een Nice-zender die ten minste is voorzien van de toetsen ▲, ■ en ▼.**
- De programmeringsprocedures mogen alleen worden uitgevoerd met een zender die in "Modus I" in het geheugen is opgeslagen (paragraaf 5.5 of 5.9.1).

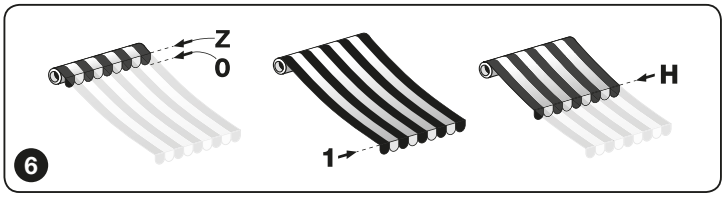
Tabel A			
Typologie van toepassingen en bedieningsvereisten			**Aanbevolen programmeringen**
Verticaal scherm, rolmodel 	**Programmering eindaanslag:**	• met automatische stop op de stand van de eindaanslag boven “0” (met behuizing)	Programmering in de semi-automatische modus (paragraaf 5.7)
		• zonder mechanische belemmeringen voor demping bij eindaanslag boven “0”	Programmering in de semi-automatische modus (paragraaf 5.6)
	Beschikbare functies ...	... indien het nodig is de stootkracht bij sluiting te beperken	Afstelling van de trekkracht van de motor (functie “RDC” – paragraaf 5.11)
Scherm met beugels 	**Programmering eindaanslag:**	• met automatische stop op de stand van de eindaanslag boven “0” (met behuizing)	Programmering in de semi-automatische modus (paragraaf 5.7)
		• zonder mechanische belemmeringen voor demping (rechte stang of vergelijkbaar)	Programmering in de semi-automatische modus (paragraaf 5.6)
	Beschikbare functies ...	... om het doek te spannen: functie “FRT”	Programmering van de functie “FRT” (paragraaf 5.12)
		... indien het nodig is de stootkracht bij sluiting te beperken	Afstelling van de trekkracht van de motor (functie “RDC” – paragraaf 5.11)

• Als de zender die voor de progammering is gebruikt, meerdere automatiseringsgroepen aanstuurt, moet tijdens een procedure, voordat er een instructie wordt verzonden, eerst de “groep” worden geselecteerd waartoe de automatisering behoort die geprogrammeerd wordt.

5.2 - Standen waarin het scherm automatisch stopt

Het elektronisch systeem dat op elk moment de beweging van het scherm controleert, kan de beweging op autonome wijze stopzetten wanneer het scherm een bepaalde, door de installateur geprogrammeerde stand bereikt. De programmeerbare standen zijn (**afb. 6**):

– stand “0” = eindaanslag boven: scherm volledig opgerold;
– stand “1” = eindaanslag onder: scherm volledig afgerold;
– stand “H” = tussenstand: scherm deels open;
– stand “Z” = is het punt waar het gordijn effecten tegen de structuur aan het einde van de volledige sluiting, wanneer er et geen eindschakelaars opgeslagen.



Wanneer de eindaanslagen nog niet geprogrammeerd zijn, kan de beweging van het scherm alleen plaatsvinden met “Iemand aanwezig” (d.w.z. iemand moet de instructietoets gedurende de gewenste manoeuvreduur ingedrukt houden); de beweging wordt gestopt zodra de gebruiker de toets loslaat. Na programmering van de eindaanslagen is daarentegen één simpele druk op de gewenste toets voldoende om het scherm in beweging te brengen; de bwweging wordt op autonome wijze beëindigd zodra het scherm de beoogde stand bereikt.

Voor het afstellen van de hoogten “**0**” en “**1**” zijn verschillende procedures beschikbaar; bij het kiezen van de meest geschikte procedure moet rekening worden gehouden met de daagconstructie van uw scherm (zie het overzicht in de **Tabel A**).

LET OP! – Als u de eerder afgestelde hoogten van de eindaanslagen opnieuw wilt afstellen, moet u rekening houden met het volgende:
– als u de hoogten wilt afstellen via een andere procedure dan de procedure die eerder gebruikt is, moet u EERST de hoogten annuleren via procedure 5.13.
– als u de hoogten wilt afstellen met dezelfde procedure als eerder is gebruikt, hoeft u deze niet te annuleren.

Bij de programmering van de eindaanslagen worden tegelijkertijd ook de twee draairichtingen van de motor aan de respctievelijke toetsen voor Omhoog (▲) en Omlaag (▼) van de aansturingsinrichting gekoppeld (in eerste instantie, wanneer de eindaanslagen nog niet geprogrammeerd zijn, is deze koppeling willekeurig en kan het gebeuren dat het scherm, wanneer er op de toets ▲ wordt gedrukt, omlaag in plaats van omhoog beweegt, en omgekeerd).

5.3 - Algemene waarschuwingen

• De afstelling van de eindaanslagen moet worden uitgevoerd nadat de motor in het scherm is geïnstalleerd en deze op de voeding is aangesloten.
• Bij installaties waar meerdere motoren en/of ontvangers aanwezig zijn, moet u voordat u met de programmering begint de elektrische voeding naar de motoren en de ontvangers die u niet wilt programmeren, uitschakelen.
• Neem de tijdslimieten die in de procedures zijn aangegeven, strikt in acht: vanaf het loslaten van een toets hebt u 60 seconden om de volgende toets in te drukken die door de procedure voorzien is,; anders zal de motor bij het verlopen van de tijdslimiet 6 bewegingen uitvoeren om aan te geven dat de actieve procedure geannuleerd wordt.
• Tijdens de programmering voert de motor een bepaald aantal korte bewegingen uit, als “antwoord” op de instructie die door de installateur wordt verzonden. Het is van belang het aantal bewegingen te tellen en daarbij geen onderscheid te maken voor wat betreft de richting waarin de bewegingen worden uitgevoerd.
• Steeds wanneer de voeding voor de motor wordt ingeschakeld, worden er 2 bewegingen uitgevoerd, indien er niet ten minste één zender en de hoogten voor de eindaanslagen zijn opgeslagen.

5.4 - Overzicht van de zenders

5.4.1 - Compatibele zenders

Raadpleeg de Nice-productcatalogus of de website www.niceforyou.com voor informatie over de Nice-bedieningsinrichtingen die compatibel zijn met de radio-ontvanger die in de motor is ingebouwd.

5.4.2 - Hiërarchie van de geheugenopslag van de zenders

In het algemeen kan een zender in het geheugen worden opgeslagen als EERSTE zender of als TWEEDE zender (of als derde, vierde, enzovoort).

A - Eerste zender
Een zender kan alleen in het geheugen worden opgeslagen als eerste zender als er nog geen andere zender in het geheugen van de motor is opgeslagen. Voor deze geheugenopslag volgt u procedure 5.5 (hiermee wordt de zender in het geheugen opgeslagen in “Modus 1”).

B - Tweede zender (of derde, vierde, enzovoort)
Een zender kan alleen in het geheugen worden opgeslagen als tweede zender (of derde, vierde, enzovoort) als de Eerste Zender al in het geheugen van de motor is opgeslagen. Voor deze geheugenopslag volgt u een van de procedures uit paragraaf 5.9.

5.4.3 - Twee modi voor geheugenopslag van de toetsen van een zender

Voor de opslag van de toetsen van een zender in het geheugen kunnen twee verschillende modi worden gebruikt, namelijk: “Modus I” en “Modus II”.

• “**MODUS I**” – In deze modus worden de diverse beschikbare instructies in de motor automatisch allemaal tegelijk overgebracht naar de diverse toetsen die beschikbaar zijn op de zender, zonder dat de installateur de kans krijgt om de koppeling tussen instructies en toetsen aan te passen. Aan het eind van de procedure is elke toets aan een specifieke instructie gekoppeld, op basis van het volgende schema:
- toets ▲ (of toets **1**): wordt gekoppeld aan de instructie voor **Omhoog**
- toets ■ (of toets **2**): wordt gekoppeld aan de instructie voor **Stoppen**
- toets ▼ (of toets **3**): wordt gekoppeld aan de instructie voor **Omlaag**
(als er op de zender een vierde toets aanwezig is.....)
- toets **4**: wordt gekoppeld aan de instructie voor **Stoppen**

Opmerking – Als de toetsen op uw zender niet voorzien zijn van symbolen en nummers, raadpleegt u **afb. 2** om deze te identificeren.

• “**MODUS II**” – In deze modus kunnen de diverse beschikbare instructies in de motor handmatig worden gekoppeld aan de diverse toetsen van de zender, zodat de installateur de kans krijgt om de gewenste instructie aan de gewenste toets te koppelen. Aan het eind van de procedure dient u de procedure te herhalen als u een andere toets met een andere gewenste instructie in het geheugen wilt opslaan.
Let op! – Elke automatisering heeft een eigen lijst instructies die in Modus II in het geheugen kunnen worden opgeslagen; in het geval van deze motor is de lijst met beschikbare instructies opgenomen bij procedure 5.9.2.

5.4.4 - Aantal zenders die in het geheugen kunnen worden opgeslagen

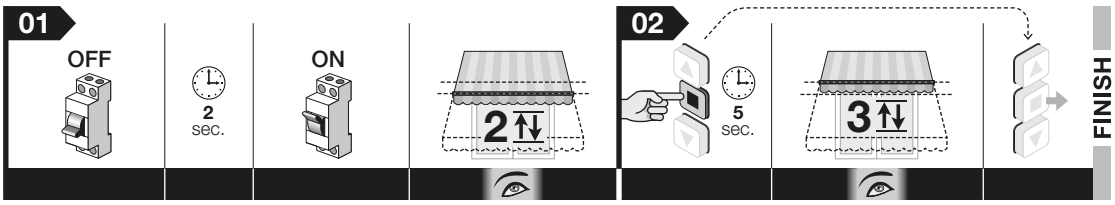
Er kunnen 30 zenders in het geheugen worden opgeslagen als deze allemaal in “Modus I” in het geheugen worden opgeslagen; er kunnen 30 afzonderlijke instructies (toetsen) in het geheugen worden opgeslagen als deze allemaal in “Modus II” in het geheugen worden opgeslagen. De twee modi kunnen met elkaar worden gecombineerd tot een maximum van 30 in het geheugen opgeslagen eenheden.

NL

5.5 - Geheugenopslag van de EERSTE zender

Waarschuwing – Steeds wanneer de voeding voor de motor wordt ingeschakeld, worden er 2 bewegingen uitgevoerd, indien er niet ten minste één zender en de hoogten voor de eindaanslagen zijn opgeslagen.

01. Schakel de elektrische voeding naar de motor uit; wacht 2 seconden en schakel de voeding weer in: De motor voert 2 bewegingen uit en blijft vervolgens zonder tijdslimiet wachten.
02. Houd de toets ■ en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



Opmerking – Na de geheugenopslag zijn de richtingen voor Omhoog en Omlaag van het scherm nog niet gekoppeld aan de respectievelijke toetsen ▲ en ▼ van de zender. Deze koppeling komt automatisch tot stand tijdens de afstelling van de eindaanslagen "**0**" en "**1**"; bovendien gaat het scherm naar "Iemand aanwezig" en blijft het in deze stand staan tot de eindaanslagen afgesteld zijn.

5.6 - Handmatige afstelling van de hoogten voor de eindaanslagen Boven ("Z", „0") en Onder ("1")

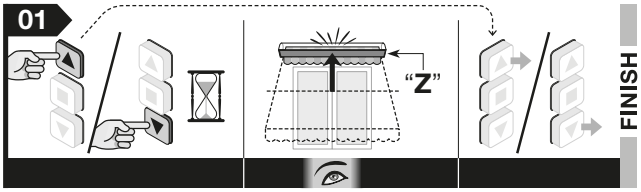
Waarschuwingen • Deze procedures zijn bedoeld om zonneschermen die de behuizing in de buurt van de rol buis hebben. **Voor zonneschermen zonder behuizing:** voordat u deze procedures uitvoert, moet u de weerstand van de doek tijdens de impact van de luifel armen tegen de roller buis te controleren, na de **volledige sluiting (het punt "Z").** • Met deze procedure 5.6.2 (of 5.6.3) overschrijven de nieuwe hoogten eventuele hoogten die al eerder zijn afgesteld via dezelfde procedure. • Steeds wanneer de voeding voor de motor wordt ingeschakeld, worden er 2 bewegingen uitgevoerd, indien er niet ten minste één zender en de hoogten voor de eindaanslagen zijn opgeslagen.

5.6.1 - Learning gerichte dimensie "Z"

De hoogte "Z" is het punt waar het gordijn effecten tegen de structuur aan het einde van de volledige sluiting, wanneer er et geen eindschakelaars opgeslagen. de structuur kan worden de doos (aanbevolen) of het gordijn gewikkeld op de rol buis (niet aanbevolen).

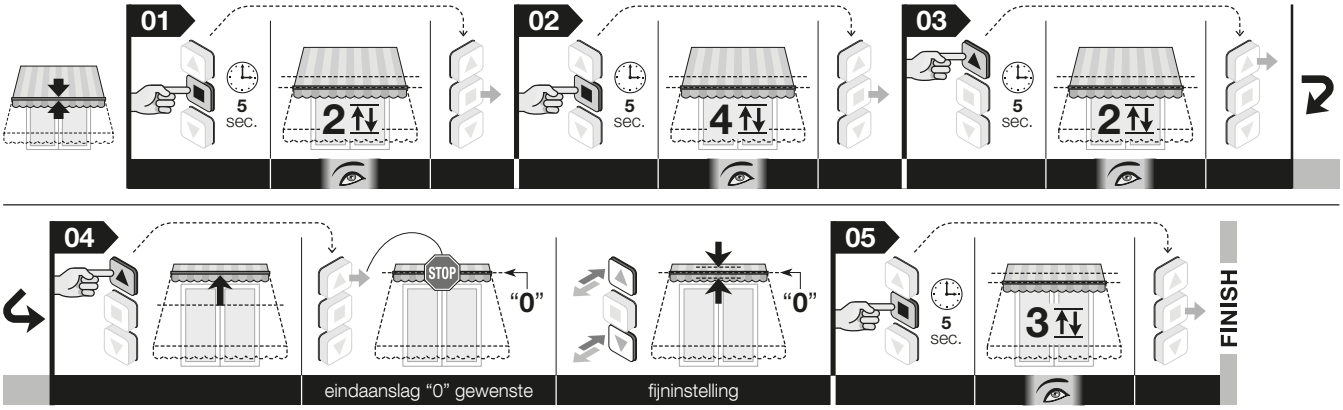
LET OP! – Deze procedure wordt gecombineerd met de 5.6.2 en 5.6.3 procedures. Dus, moet de procedure worden uitgevoerd alvorens tot een limiet te slaan eindschakelaar ("0" of "1"), en alleen als de motor heeft geen eindaanslagen opgeslagen (bijvoorbeeld, wanneer de motor is nog maagd of na de annulering van alle eindaanslagen).

01. Geef de instructie voor een manoeuvre **Omhoog** door de toets ▲ (of ▼) ingedrukt te houden en te wachten tot het scherm automatisch wordt gestopt door de veiligheidsdoppen die tegen de structuur botsen (= punt "Z"). Laat ten slotte de toets los.



5.6.2 - De eindaanslag BOVEN ("0") afstellen

Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.
01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. Houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
04. **Afstelling van de hoogte**: houd toets ▼ (of ▲) ingedrukt tot het scherm de gewenste hoogte "0" heeft bereikt. **Opmerking** – om de hoogte precies af te stellen, drukt u meerdere malen op de toetsen ▲ en ▼ (bij elke druk op de toetsen beweegt het scherm enkele millimeters).
05. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los. **LET op! – Als de motor presteert 6 bewegingen, moet u de procedure 5.6.1 uit te voeren. Tot slot herhaalt de procedure 5.6.2.**

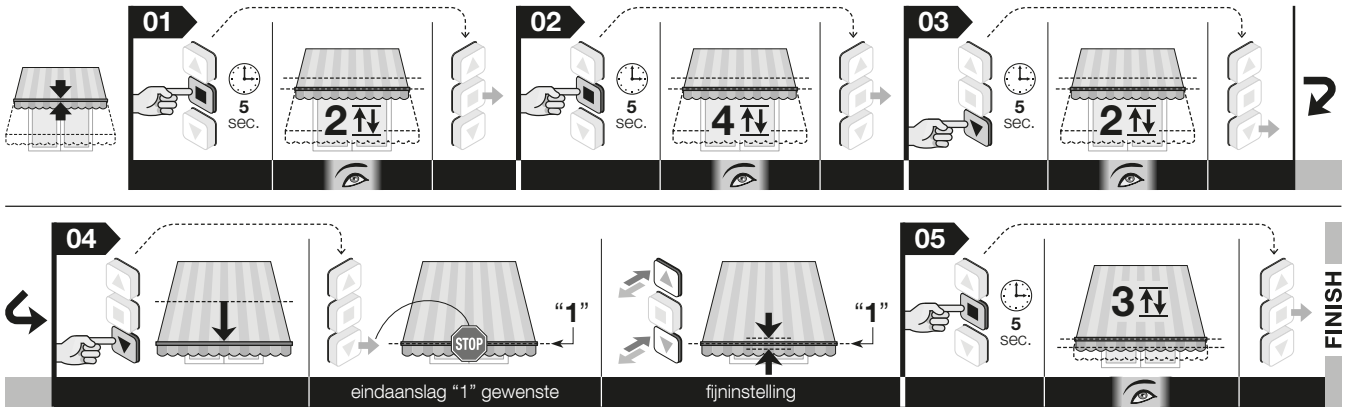


Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

5.6.3 - De eindaanslag ONDER ("1") afstellen

Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. Houd de toets ▼ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
04. **Afstelling van de hoogte**: houd toets ▼ (of ▲) ingedrukt tot het scherm de gewenste hoogte "1" heeft bereikt. **Opmerking** – om de hoogte precies af te stellen, drukt u meerdere malen op de toetsen ▲ en ▼ (bij elke druk op de toetsen beweegt het scherm enkele millimeters).
05. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los. **LET op! – Als de motor presteert 6 bewegingen, moet u de procedure 5.6.1 uit te voeren. Tot slot herhaalt de procedure 5.6.3.**



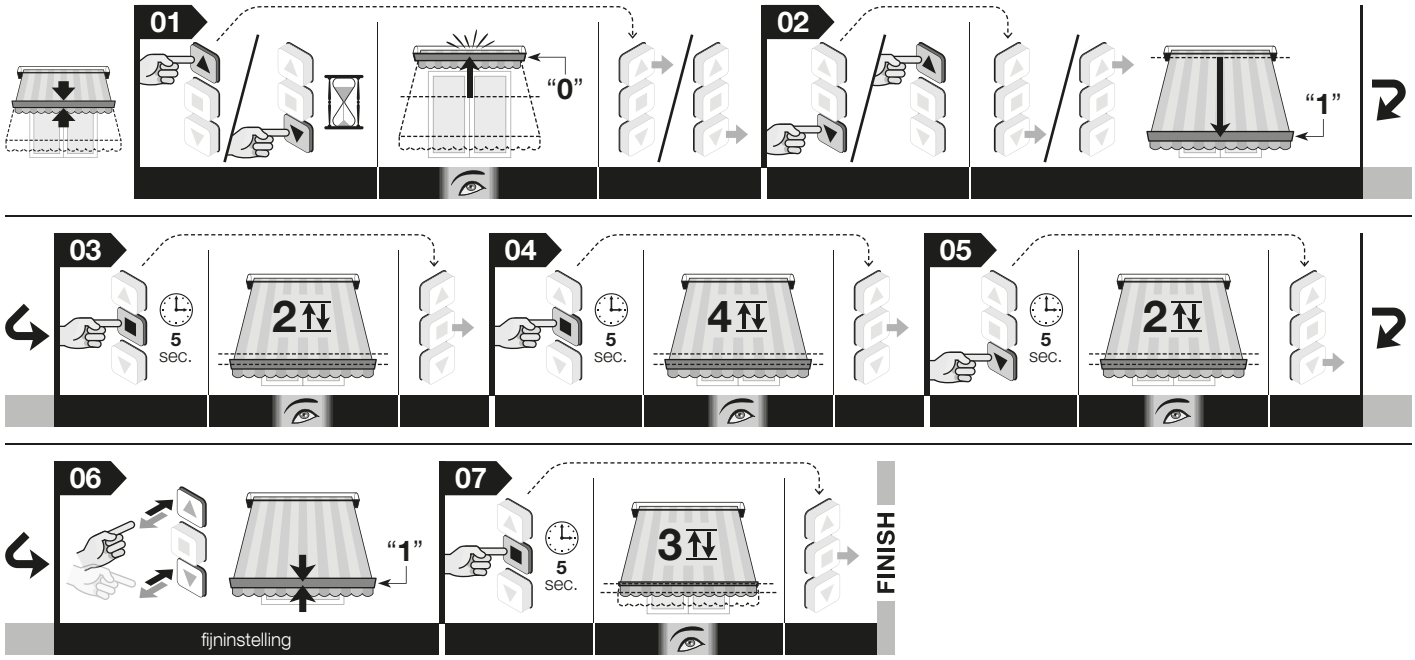
Opmerkingen • Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert. • Na de afstellingen wordt met de toets ▲ de manoeuvre Omhoog en met de toets ▼ de manoeuvre Omlaag aangestuurd. Het scherm beweegt binnen de limieten die zijn bepaald door de ingestelde hoogten voor de eindaanslagen.

5.7 - Semi-automatische programmering van de eindaanslagen

LET OP! – Deze programmering is bedoeld voor zonneschermen met behuizing, waarbij dus sprake is van botsing tegen de eindaanslag Boven "0". Dezelfde procedure is van ook van toepassing in geval van botsing tegen eindaanslag Onder "1".

Waarschuwingen • De eerste eindaanslag die wordt afgesteld, moet de eindaanslag zijn waarbij botsing tegen de structuur plaatsvindt: de volgende procedure is een voorbeeld van programmering voor een scherm met behuizing. • Met deze procedure overschrijven de nieuwe hoogten eventuele hoogten die al eerder zijn afgesteld via dezelfde procedure. • Wanneer de eindaanslagen met deze procedure in het geheugen worden opgeslagen, worden de twee hoogten continu gecontroleerd en bijgwerkt door de functie "automatisch bijwerken van de eindaanslagen" (zie paragraaf 7,2). • Steeds wanneer de voeding voor de motor wordt ingeschakeld, worden er 2 bewegingen uitgevoerd, indien er niet ten minste één zender en de hoogten voor de eindaanslagen zijn opgeslagen.

Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.
01. Geef de instructie voor een manoeuvre omhoog door de toets ▲ (of ▼) ingedrukt te houden en te wachten tot het scherm automatisch wordt gestopt door de veiligheidsdoppen die tegen de structuur botsen (= eindaanslag Boven "0"). Laat ten slotte de toets los.
01. Geef de instructie voor een manoeuvre **omlaag** door de toets ▼ (of ▲) ingedrukt te houden en de toets los te laten wanneer het scherm zich naast de gewenste eindaanslag Onder "1" bevindt.
03. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
04. Houd de toets ■ opnieuw ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
05. Houd de toets ▼ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
06. **Exacte afstelling van de positie**: druk meerdere malen op de toetsen ▼ en ▲ tot het scherm naar de gewenste hoogte "1" is gebracht (bij elke druk op de toetsen beweegt het scherm enkele millimeters).
07. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



Opmerkingen • Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert. • Na de ze programmering wordt met de toets ▲ de manoeuvre Omhoog en met de toets ▼ de manoeuvre Omlaag aangestuurd. Tijdens de manoeuvre Omhoog wordt het scherm tegengehouden door de botsing tegen de veiligheidsdoppen van de structuur (= eindaanslag Boven "0"), terwijl het scherm tijdens de manoeuvre Omlaag stopt bij de eindaanslag Onder ("1") die door de installateur is ingesteld.

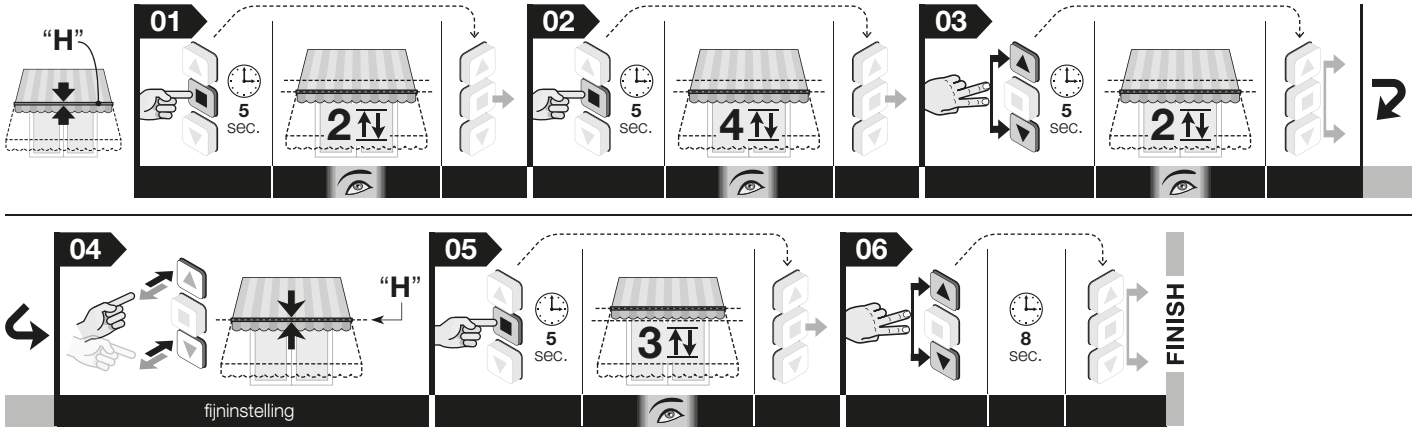
5.8 - Afstelling van de hoogte (“H”) voor gedeeltelijk openen/sluiten

De motor kan maximaal 30 standen voor gedeeltelijk open/sluiten beheren; elk van deze standen wordt “hoogte H” genoemd. Deze hoogten kunnen pas worden afgesteld als de eindaanslagen “0” en “1” afgesteld zijn. Via de volgende procedure kunt u één hoogte “H” tegelijk afstellen.

Waarschuwing – Als u de stand van een reeds in het geheugen opgeslagen hoogte “H” wilt wijzigen, herhaalt u deze procedure en drukt u bij punt 06 de toets in waaraan de hoogte gekoppeld is.

Voordat u met de procedure begint, beweegt u het scherm naar de hoogte “H” die u in het geheugen wilt opslaan.

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. Houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.
04. **Exacte afstelling van de positie**: druk meerdere malen op de toetsen ▲ en ▼ tot het scherm naar de gewenste deelhoogte is gebracht (bij elke druk op de toetsen beweegt het scherm enkele millimeters).
05. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
06. • **De EERSTE hoogte “H” in het geheugen opslaan**: Houd op de zender die u voor deze procedure gebruikt de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.
• **De VOLGENDE hoogte “H” in het geheugen opslaan**: op een nieuwe zender die niet in het geheugen is opgeslagen Houd de gewenste toets ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

5.9 - Geheugenopslag van een TWEEDE (of derde, vierde, enzovoort) zender

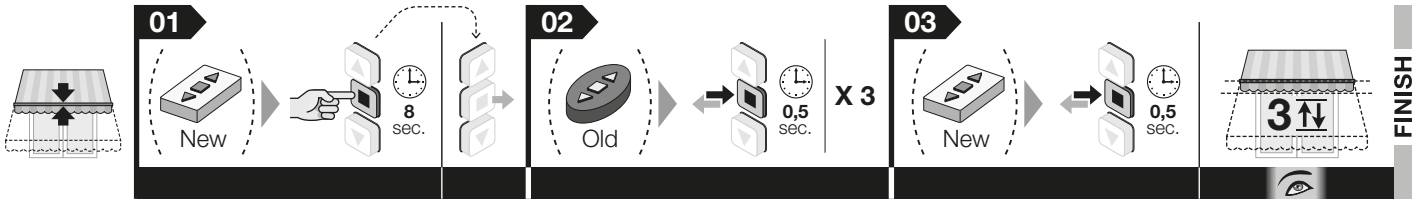
Voor de uitvoering van de procedures moet u beschikken over een zender die al in het geheugen is opgeslagen (“oud”).

5.9.1 - Geheugenopslag van een tweede zender in “Modus I”

Let op! – Via de procedure wordt de nieuwe zender in “Modus I” in het geheugen opgeslagen, onafhankelijk van de Modus waarin de oude zender in het geheugen is opgeslagen.

Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.

01. (op de nieuwe zender) Houd toets ■ gedurende 8 seconden ingedrukt en laat deze vervolgens los (in dit geval voert de motor geen beweging uit).
02. (op de oude zender) Druk 3 maal op de toets ■, die overgens wel in het geheugen opgeslagen moet zijn.
03. (op de nieuwe zender) Druk éénmaal op de toets ■ om de procedure te beëindigen. Na enkele ogenblikken voert de motor 3 bewegingen uit ter bevestiging van de geheugenopslag. **Let op!** – Als de motor 6 bewegingen uitvoert, betekent dit dat het geheugen van de motor vol is.



Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

5.9.2 - Geheugenopslag van een tweede zender in “Modus II”

Let op! – Via de procedure wordt de nieuwe zender in “Modus II” in het geheugen opgeslagen, onafhankelijk van de Modus waarin de toets waarop men op de oude zender drukte, in het geheugen is opgeslagen.

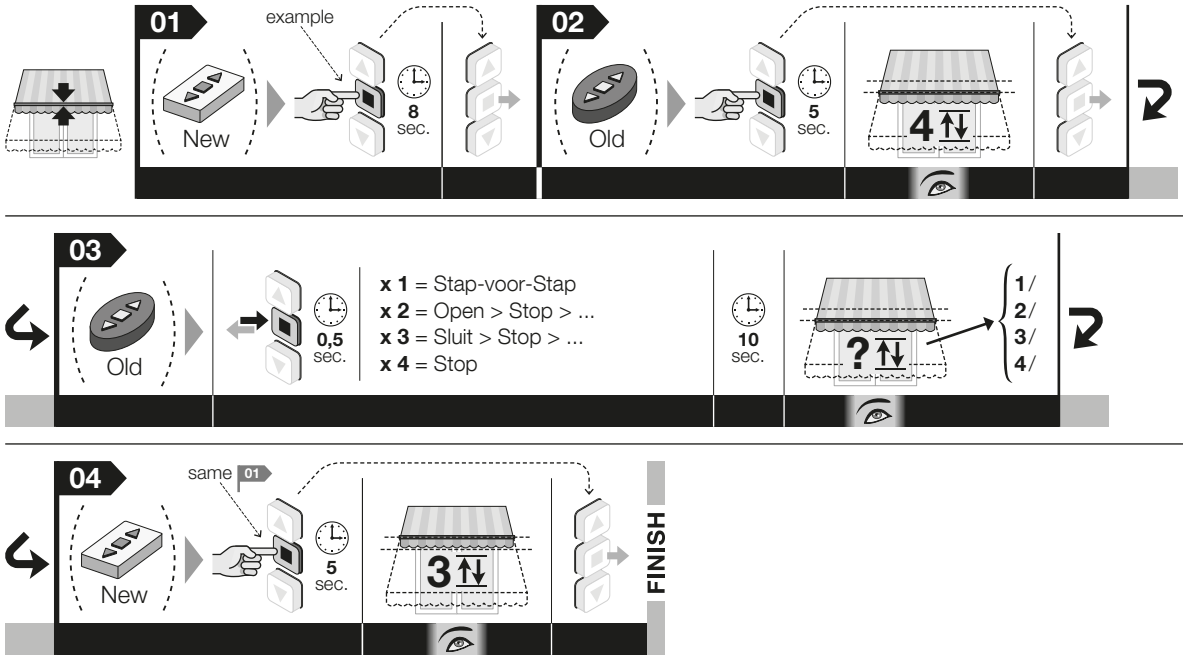
Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.

01. (op de nieuwe zender) Houd de toets die u in het geheugen wilt opslaan, gedurende 8 seconden ingedrukt (voorbeeld: toets ■) en laat deze vervolgens los (in dit geval voert de motor geen beweging uit).
02. (op de oude zender) Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. (op de oude zender) Druk een aantal maal kort op de toets ■, al naar gelang de instructie die u in het geheugen wilt opslaan:

1 maal drukken = instructie Stap-voor-Stap
2 maal drukken = instructie Open > Stop > Open > Stop > ...
3 maal drukken = instructie Sluit > Stop > Sluit > Stop > ...
4 maal drukken = instructie Stop

Na ongeveer 10 seconden voert de motor een aantal bewegingen uit, dat gelijk is aan het aantal maal dat er op de zender op een toets is gedrukt.

04. (op de nieuwe zender) Houd dezelfde toets als bij punt 01 ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los. **Let op!** – Als de motor 6 bewegingen uitvoert, betekent dit dat het geheugen van de motor vol is.



Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

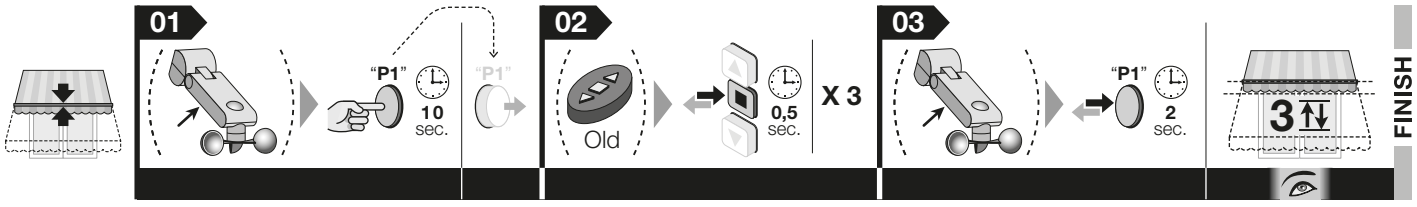
NL

5.10 - Geheugenopslag van een draadloos aangesloten klimaatsensor

Voor de uitvoering van de procedure moet u beschikken over een zender die in het geheugen is opgeslagen via “Modus I” (“oud”).

Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.

01. (op de nieuwe zender) Houd de gele toets gedurende 10 seconden ingedrukt en laat deze vervolgens los (in dit geval voert de motor geen beweging uit).
02. (op de oude zender) Druk 3 maal op de toets ■, die overgens wel in het geheugen opgeslagen moet zijn.
03. (op de klimaatsensor) Houd de gele toets gedurende 2 seconden ingedrukt: de motor voert 3 bewegingen uit ter bevestiging van de geheugenopslag. **Let op!** – Als de motor 6 bewegingen uitvoert, betekent dit dat het geheugen van de motor vol is.



Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

5.11 - Functie “RDC”: afstelling van de trekkracht van de motor bij sluiting

Via deze functie kunt u voorkomen dat het doek na de sluitmanoeuvre te strak gespannen blijft. Tijdens de eindfase van deze manoeuvre wordt via deze functie automatisch het trekkoppel van de motor verlaagd, op basis van de waarde van de fabrieksinstelling of de waarde die door de installeur is ingesteld via de volgende procedure.

Let op! – Deze functie is standaard actief, maar is niet van toepassing als de eindaanslagen via de handmatige procedure worden geprogrammeerd (paragraaf 5.6).

Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.

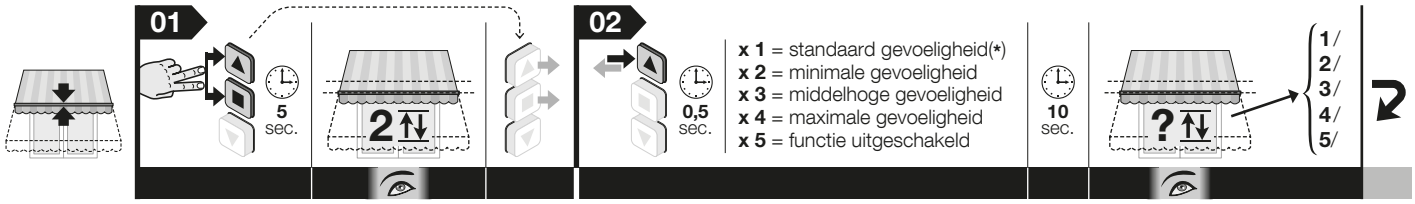
01. Houd de toetsen ■ en ▲ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.

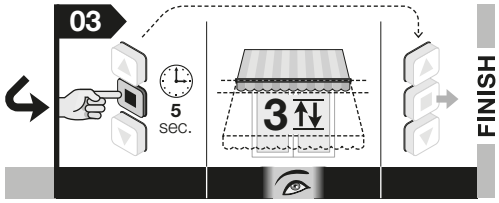
02. Druk een aantal maal kort op de toets ▲, al naar gelang het niveau dat u wilt instellen voor de gevoeligheid van de motor:

1 maal drukken = niveau 1, standaard gevoeligheid (fabrieksinstelling)(*)
2 maal drukken = niveau 2, minimale gevoeligheid
3 maal drukken = niveau 3, middelhoge gevoeligheid
4 maal drukken = niveau 4, maximale gevoeligheid
5 maal drukken = niveau 5, functie uitgeschakeld

Na ongeveer 10 seconden voert de motor een aantal bewegingen uit, dat gelijk is aan het gekozen niveau. **Opmerking** – Als dit niet gebeurt, annuleert u de procedure. Op deze wijze wordt de afstelling beëindigd zonder dat het in de fabriek ingestelde niveau wordt gewijzigd.

03. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.





Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

NL

5.12 - Functie “FRT”: automatische aanspanning van het doek bij opening voor schermen die niet zijn uitgerust met een mechanisme dat het scherm bij opening blokkeert

Deze functie dient ter eliminatie van lelijke verzakkingen in het doek die zich kunnen vormen wanneer het scherm wordt geopend. De functie wordt geactiveerd door stand “2” in de buurt van eindaanslag “1” te programmeren. De functie kan alleen worden gebruikt voor schermen die NIET zijn uitgerust met een mechanisme ter blokkering van het doek in de openingsstand. Wanneer de functie actief is, beweegt het scherm tijdens het gebruik van de automatisering omlaag tot de eindaanslag Onder “1”, waarna het automatisch omhoog beweegt tot stand “2” (die via de volgende procedure geprogrammeerd is), waarmee het doek gespannen wordt. De functie werkt ook wanneer er een instructie voor gedeeltelijk openen/sluiten wordt afgegeven. In deze gevallen stopt het scherm op de geprogrammeerde hoogte “H”, waarna het automatisch omhoog beweegt tot het doek gespannen is.

Let op! • De functie “FRT” kan alleen worden geprogrammeerd nadat de hoogten voor de eindaanslagen “0” en “1” afgesteld zijn. • Stand“2” moet zich tussen eindaanslag “1” en eindaanslag “0” bevinden.

Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.

01. Druk op toets ▼ en wacht tot de motor het scherm opent tot aan eindaanslag “1”.

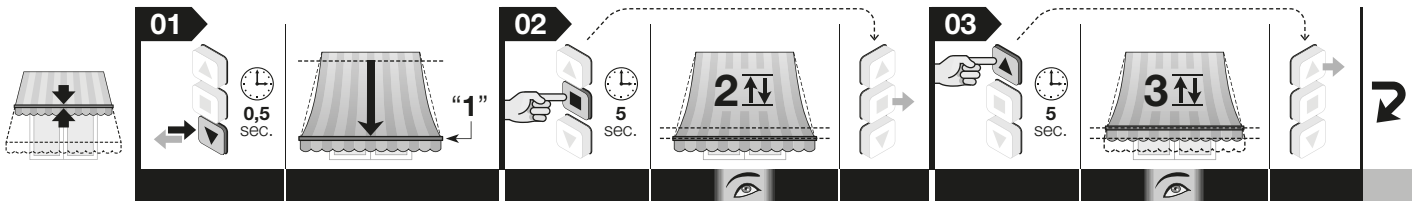
02. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.

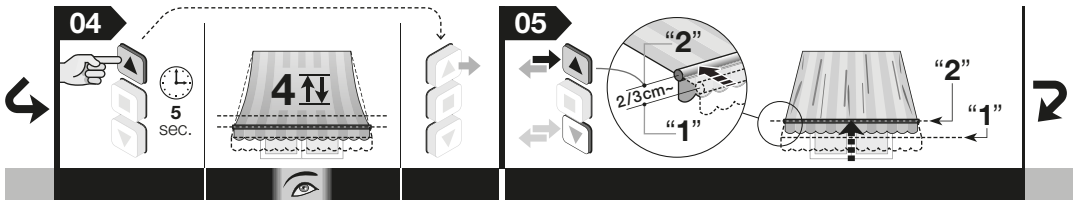
03. Houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.

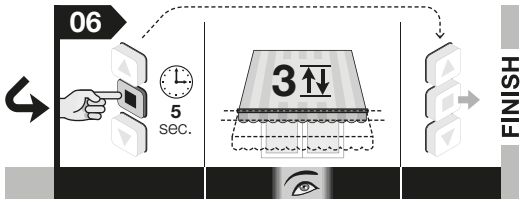
04. Houd de toets ▲ opnieuw ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.

05. Nu moet het doek gespannen worden door het benodigd aantal maal te drukken op toets ▲ (bij elke druk op de toets beweegt het scherm enkele millimeters; als de toets ingedrukt wordt gehouden, beweegt het scherm naar de stand “Iemand aanwezig”. Voor een exacte afstelling gebruikt u toets ▼). **Opmerking** – de stand met gespannen doek is stand “2”.

06. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.







Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

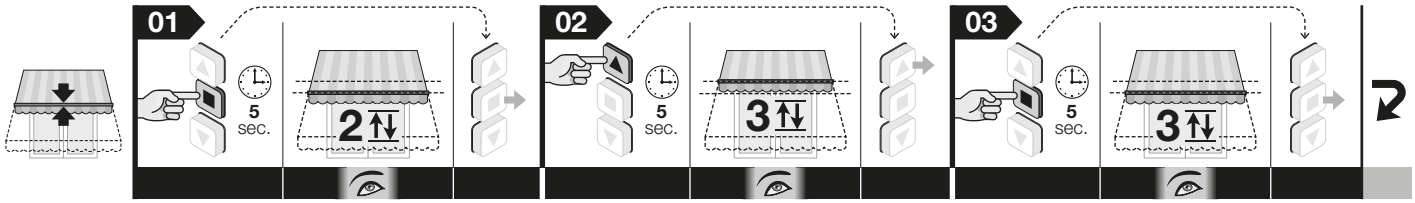
5.13 - Het geheugen volledig of gedeeltelijk wissen

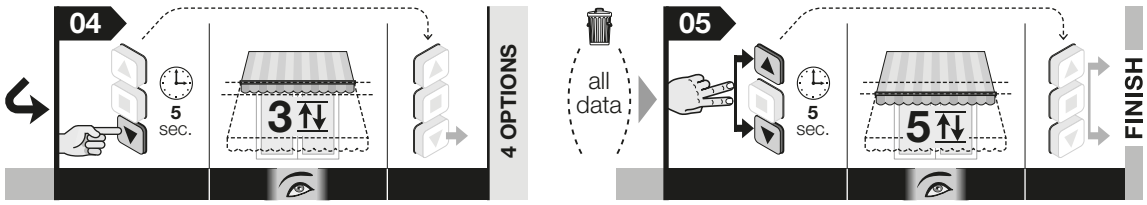
Bij deze procedure kunt u bij punt 05 aangeven welke gegevens u wilt wissen.

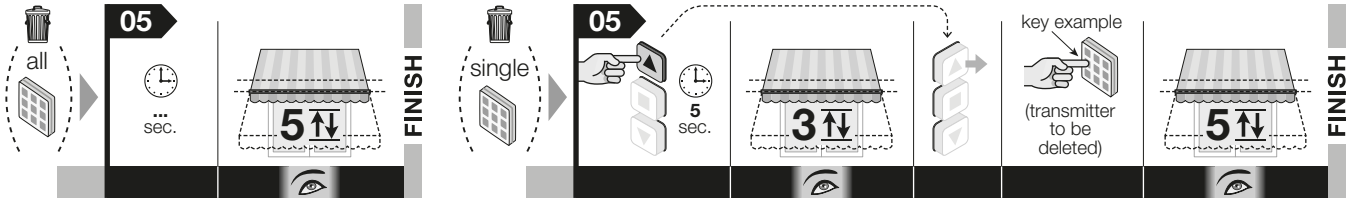
5.13.1 - Procedure uitgevoerd met een zender die in het geheugen is opgeslagen in “Modus I”

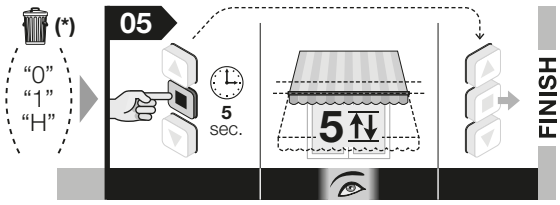
Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
04. Houd de toets ▼ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
05. • **Het volledige geheugen wissen:** houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 5 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.
• **Alle in het geheugen opgeslagen zenders wissen:** p geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 5 bewegingen uitvoert.
• **Alleen één in het geheugen opgeslagen zender wissen:** houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat daarna de toets los. Druk ten slotte op de toets van de zender die u wilt verwijderen: de motor voert 5 bewegingen uit.
• **Alleen de hoogten voor eindaanslagen (“0”, “1”, “2”, “S”) en tussenliggende hoogten (“H”) wissen: LET OP! – Deze gegevens dient u alleen te wissen als u de hoogten voor de eindaanslagen opnieuw wilt afstellen en daarbij een andere procedure wilt volgen dan voorheen is gebruikt.** Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 5 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.







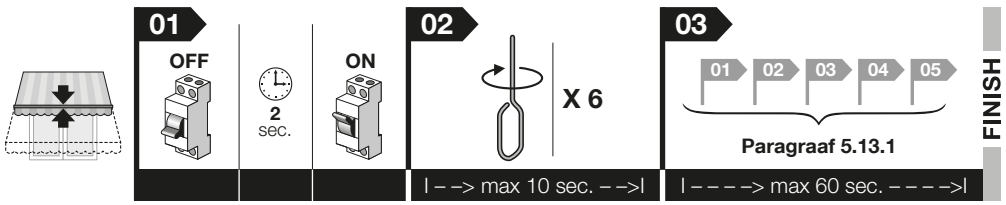


Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

5.13.2 - Procedure uitgevoerd met een zender die niet in het geheugen is opgeslagen

Om het geheugen te kunnen wissen met een niet in het geheugen opgeslagen afstandsbediening, moet de volgende procedure worden gevolgd:

01. Schakel de stroomvoorziening gedurende minstens 2 seconden uit.
02. Schakel de stroomvoorziening weer in en draai binnen 10 seconden de noodbediening minstens 6 slagen om.
03. Nu kunt u binnen 1 minuut het geheugen wissen door de procedure in paragraaf 5.13.1 te volgen met eender welke zender, ook al is die niet opgeslagen in het geheugen.



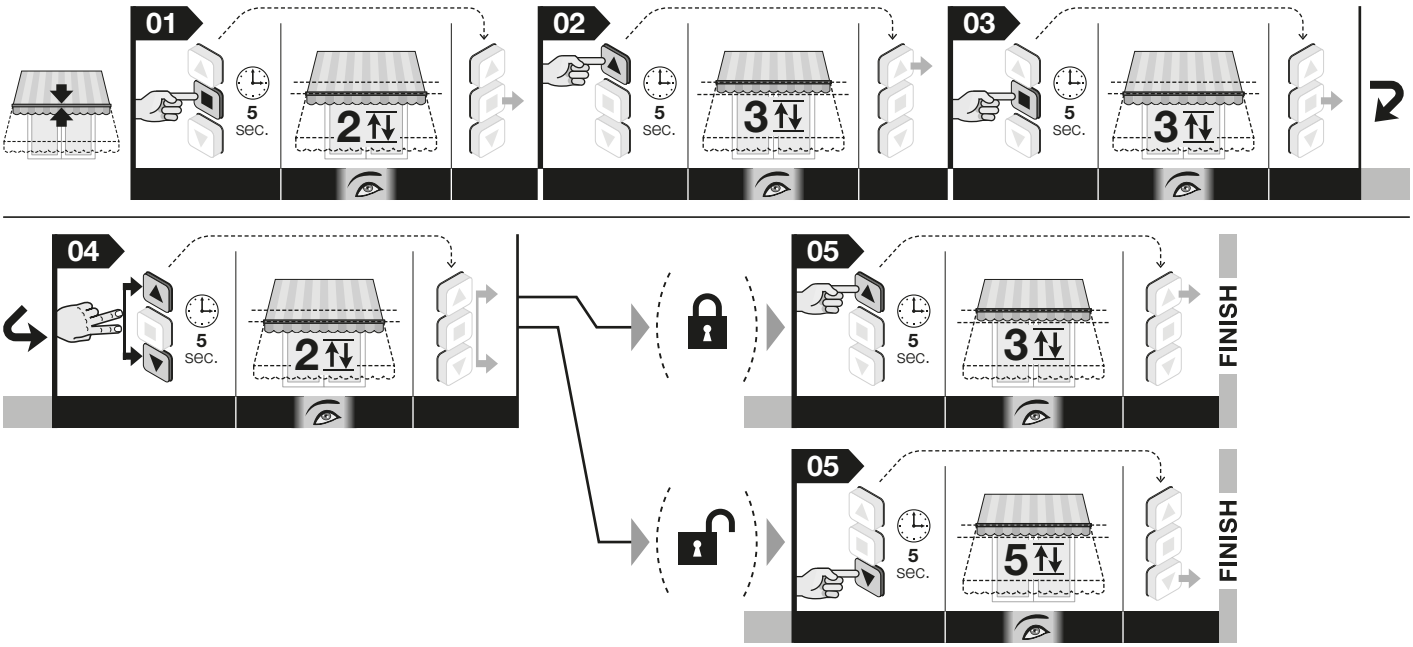
NL

5.14 - Vergrendeling of ontgrendeling van het geheugen

Via deze procedure kunt u het geheugen van de motor vergrendelen of ontgrendelen, om ervoor te zorgen dat er geen andere zenders, die niet voorzien zijn voor de inrichting, onbedoeld in het geheugen worden opgeslagen.

Voordat u met de procedure begint, rolt u het scherm half af.

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
04. Houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.
05. • **Het geheugen vergrendelen:** houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
• **Het geheugen ontgrendelen:** houd de toets ▼ ingedrukt en wacht tot de motor 5 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



Opmerking – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

6 KLIMAATSENSOREN VOOR WIND, ZON, REGEN

De klimaatsensoren van de series NEMO en VOLO zorgen ervoor dat het scherm automatisch beweegt op basis van de weersomstandigheden.

Waarschuwingen:

- Voor alle modellen van de serie NEMO en de modellen Volo SR en Volo ST: de activeringsdrempels"zon" en "wind" kunnen alleen in de klimaatsensor worden afgesteld. Raadpleeg de instructiehandleiding van de sensor.
- De klimaatsensoren kunnen niet worden beschouwd als inrichtingen ter verhoging van de veiligheid van het scherm in geval van zware regen of wind. Nice wijst elke aansprakelijkheid voor materiële schade ten gevolge van atmosferische condities die niet door de sensoren gedetecteerd worden, van de hand.

6.1 - Definities en conventies

- **Handmatige instructie "Zon aan"** = hiermee wordt de ontvangst door de motor van automatische instructies die door de "Zon"-sensor worden verzonden, ingeschakeld, als deze deel uitmaakt van de installatie. Gedurende de periode waarin de ontvangst ingeschakeld is, kan de gebruiker op elk gewenst moment handmatige instructies verzenden: deze hebben voorrang op de automatische werking van de automatisering.
- **Handmatige instructie "Zon uit"** = hiermee wordt de ontvangst door de motor van automatische instructies die door de "Zon"-sensor worden verzonden, uitgeschakeld, als deze deel uitmaakt van de installatie. Gedurende de periode waarin de ontvangst uitgeschakeld is, werkt de automatisering alleen op basis van handmatige instructies die door de gebruiker worden verzonden. De sensoren "Wind" en "Regen" kunnen niet worden uitgeschakeld, aangezien deze dienen ter bescherming van de automatisering tegen het effect van wind en regen.
- **Intensiteit "Boven drempel" van zon/regen** = conditie waarbij de intensiteit van de atmosferische conditie hoger is dan de waarde die is ingesteld als drempel.
- **Intensiteit "Onder drempel" van zon/regen** = conditie waarbij de intensiteit van de atmosferische conditie nul tot half zo groot is als de waarde die is ingesteld als drempel.
- **"Windbescherming"** = conditie waarbij het systeem alle instructies voor het openen van het scherm tegenhoudt, vanwege de windintensiteit "Boven drempel".
- **"Aanwezigheid regen"** = conditie waarbij het systeem detecteert dat er sprake is van regen, in tegenstelling tot de eerder geldende conditie "afwezigheid regen".
- **"Handmatige instructie"** = instructie voor Omhoog, Omlaag of Stop, door de gebruiker via een zender verzonden.

6.2 - Gedrag van de motor bij aanwezigheid van klimaatsensoren

6.2.1 - Gedrag van de motor bij aanwezigheid van de sensor "Zon" (afb. 7)

Wanneer de intensiteit van het zonlicht tot boven de drempel stijgt, voert de motor 2 minuten nadat deze conditie van kracht is geworden op autonome wijze een manoeuvre Omlaag uit. Wanneer de intensiteit van het zonlicht tot onder de drempel daalt, voert de motor 15 minuten nadat deze conditie van kracht is geworden op autonome wijze een manoeuvre Omhoog uit. **Opmerkingen** – Tijdelijke dalingen van de intensiteit van het zonlicht, die minder dan 15 minuten duren, worden niet opgemerkt. De handmatige instructies van de gebruiker blijven altijd actief en worden toegevoegd aan de instructies die automatisch door het systeem worden gegenereerd.

6.2.2 - Gedrag van de motor bij aanwezigheid van de sensor "Regen" (afb. 8)

De regensensor kent twee statussen: "aanwezigheid regen" en "aanwezigheid regen". Wanneer de motor de informatie "aanwezigheid regen" ontvangt, wordt de instructie geactiveerd die in de motor voor die status is geprogrammeerd (bijvoorbeeld scherm sluiten). De regensensor wordt uitgeschakeld nadat deze heeft vastgesteld dat het gedurende ten minste 15 minuten niet geregend heeft.
De handmatige instructies van de gebruiker blijven altijd actief en worden toegevoegd aan de instructies die automatisch door het systeem worden gegenereerd. Indien er dus een handmatige instructies wordt verzonden die in tegenspraak is met de voorafgaande automatische instructie, dan voert het systeem de manoeuvre uit en wordt er tegelijkertijd een timer ingesteld zodat de geprogrammeerde automatische instructie (bijvoorbeeld scherm sluiten) na 15 minuten opnieuw wordt gegenereerd.

Voorbeeld:

1. Het scherm is open.
2. Het begint te regenen...
3. Het scherm wordt automatisch door het systeem gesloten.
4. Na enkele minuten (het regent nog steeds) geeft de gebruiker een instructie voor het openen van het scherm.
5. Na 15 minuten vanaf het moment van openen (het regent nog steeds) wordt het scherm automatisch door het systeem gesloten.
6. Het houdt op met regenen.
7. Het regent al ten minste 15 minuten niet meer: de gebruiker geeft opnieuw een instructie voor het openen van het scherm.
8. Het scherm blijft open.

6.2.3 - Gedrag van de motor bij aanwezigheid van de sensor "Wind" (afb. 9)

Wanneer de intensiteit van de wind tot boven de drempel stijgt, schakelt het systeem de windbescherming in en wordt het scherm automatisch gesloten. Wanneer de windbescherming ingeschakeld is, worden de handmatige instructies uitgeschakeld en kan het scherm niet worden geopend. Wanneer de blokkeringsperiode afloopt, kunnen er weer handmatige instructies worden gegeven en na 15 minuten wordt de automatische werking hervat.

6.3 - Prioriteiten van de atmosferische condities en de prioriteiten van de sensoren "Zon", "Regen" en "Wind"

De volgorde van de prioriteit van de atmosferische condities is als volgte: 1) - wind, 2) - regen, 3) - zon. Wind heeft een hogere prioriteit dan de andere twee atmosferische condities.

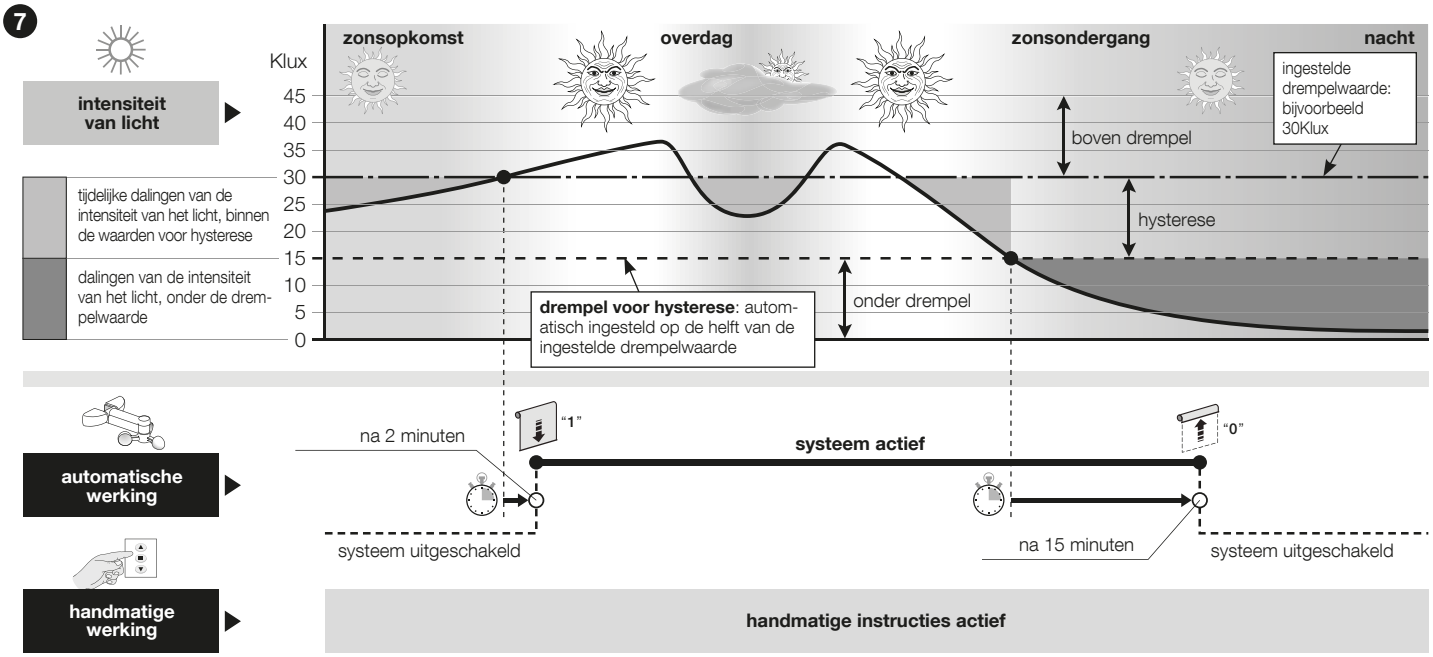
Bijvoorbeeld:

1. Op een mooie zonnige dag ligt de intensiteit van het licht boven de drempelwaarde; de sensor zorgt ervoor dat het scherm automatisch wordt geopend.
2. Het begint te regenen op de sensor; het systeem heft de bestaande zonconditie op en geeft de instructie af die voorzien is voor de nieuwe conditie van regen.
3. Het begint harder te waaien en de intensiteit van de wind stijgt tot boven de drempelwaarde; de motor schakelt de automatische reeks voor regen uit en geeft een instructie voor een maneouvre Omhoog (het scherm wordt door het systeem op sluitstand "0" geblokkeerd en dit blijft het geval zolang de intensiteit van de wind hoger ligt dan de drempelwaarde).
4. De windsterkte neemt af en daalt tot onder de drempelwaarde; na ongeveer 10 minuten vervalt de windalarmconditie; als op dit moment de conditie "regen aanwezig" nog van kracht is, wordt de regensensor opnieuw geactiveerd en wordt de corresponderende manoeuvre uitgevoerd.
5. Wanneer de sensor de conditie "regen afwezig" detecteert, wordt de sensor "zon" weer ingeschakeld en als de intensiteit van het licht boven de drempelwaarde valt, wordt het scherm geopend.
6. Wanneer de intensiteit van het licht tot onder de drempelwaarde daalt, wordt er na ongeveer 15 minuten een instructie voor een manoeuvre Omhoog afgegeven.

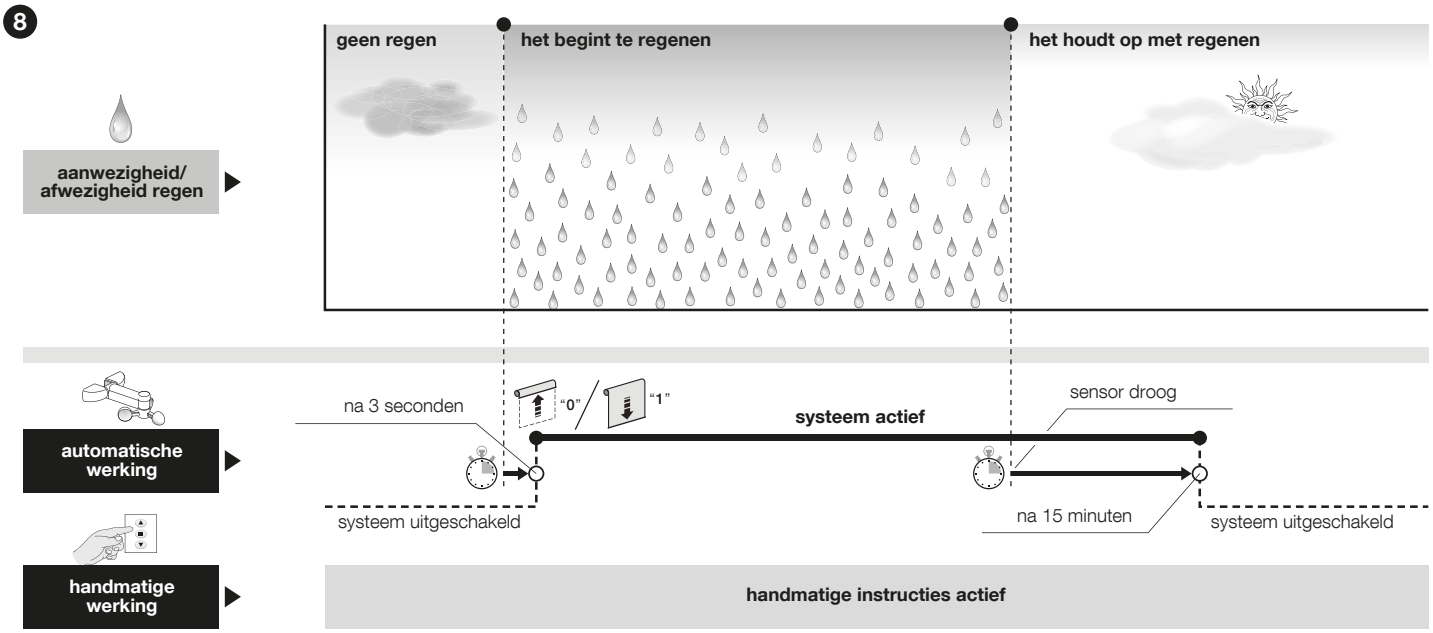
6.4 - Door de gebruiker verzonden instructies voor "Zon aan" en "Zon uit"

De gebruiker kan de ontvangst door de motor van automatische instructies die door de in de installatie aanwezige klimaatsensoren worden verzonden, inschakelen ("Zon aan") of uitschakelen ("Zon uit"). Als de intensiteit van het licht op het moment dat de instructie "Zon aan" wordt verzonden, boven de drempelwaarde ligt, geeft het systeem een instructie af voor het openen van het scherm; als de sensor op dat moment daarentegen al actief is, zal het systeem de sensor uit- en vervolgens weer inschakelen, zodat de algoritmen opnieuw worden opgestart, met onmiddellijke ingang.
Als er op het moment waarop de instructie "Zon aan" wordt verzonden, geen maneouvre voorzien is, bevestigt de motor de ontvangst van de instructie door 2 bewegingen uit te voeren. Als de intensiteit van het licht op datzelfde moment onder de drempelwaarde ligt en opening van het scherm niet toegestaan is, zal de motor een instructie voor het sluiten van het scherm afgeven, wat aansluit bij de bestaande conditie. Als er geen sprake is van condities die een manoeuvre nodig maken (bijvoorbeeld omdat het scherm gesloten is en de zon niet schijnt), dan zal de motor bij ontvangst van de instructie "Zon aan" 2 bewegingen uitvoeren om de ontvangst van de instructie te bevestigen. Door verzending van de instructie "Zon uit" wordt de automatische beweging van het scherm geblokkeerd in verband met de zonconditie. De automatisering zal dus alleen in handmatige modus werken. **Waarschuwing** – De sensoren "wind" en "regen" kunnen niet worden uitgeschakeld.

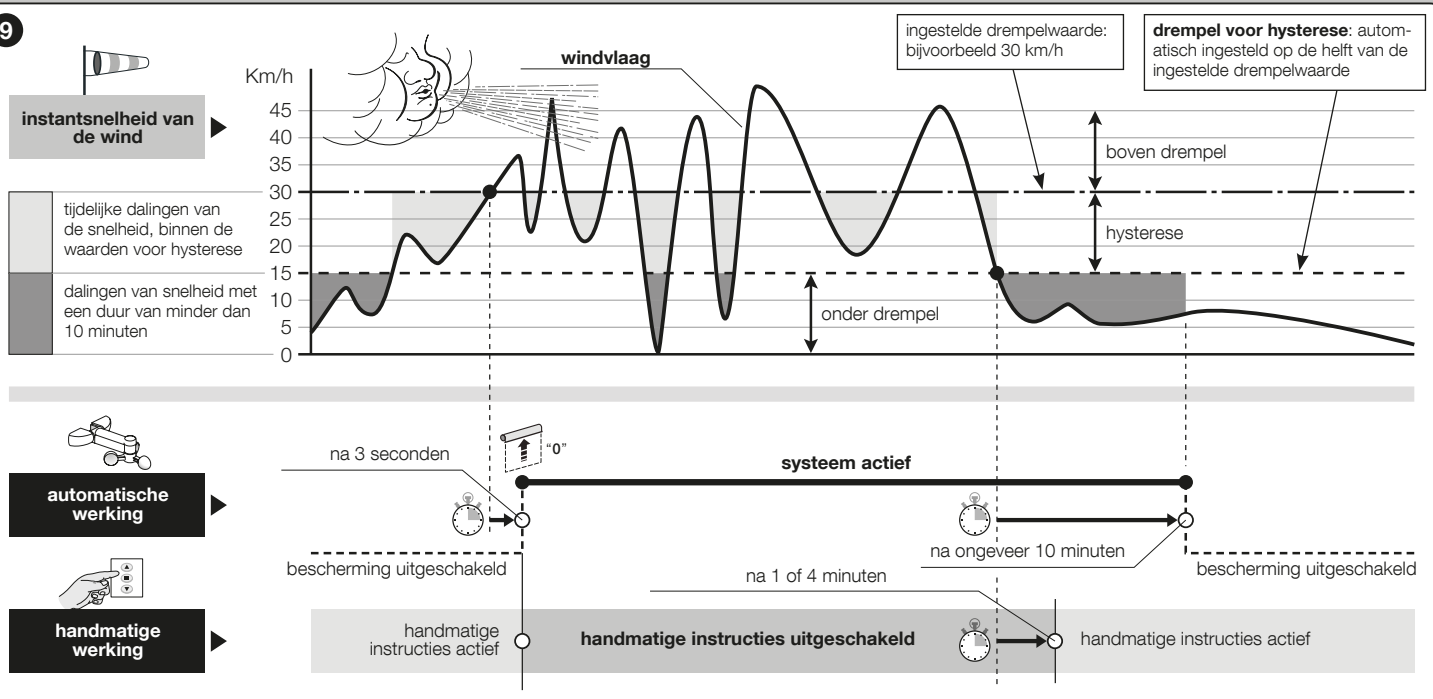
7


intensiteit van licht
tijdelijke dalingen van de intensiteit van het licht, binnen de waarden voor hysterese
dalingen van de intensiteit van het licht, onder de drempelwaarde
Klux
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
zonsopkomst
overdag
zonsondergang
nacht
ingestelde drempelwaarde: bijvoorbeeld 30Klux
boven drempel
hysterese
onder drempel
drempel voor hysterese: automatisch ingesteld op de helft van de ingestelde drempelwaarde
automatische werking
na 2 minuten
"1"
systeem actief
"0"
systeem uitgeschakeld
na 15 minuten
systeem uitgeschakeld
handmatige werking
handmatige instructies actief

8


aanwezigheid/ afwezigheid regen
geen regen
het begint te regenen
het houdt op met regenen
automatische werking
na 3 seconden
"0" / "1"
systeem actief
sensor droog
systeem uitgeschakeld
na 15 minuten
systeem uitgeschakeld
handmatige werking
handmatige instructies actief

9


instantsnelheid van de wind
tijdelijke dalingen van de snelheid, binnen de waarden voor hysterese
dalingen van snelheid met een duur van minder dan 10 minuten
Km/h
45
40
35
30
25
20
15
10
5
0
windvlaag
ingestelde drempelwaarde: bijvoorbeeld 30 km/h
drempel voor hysterese: automatisch ingesteld op de helft van de ingestelde drempelwaarde
boven drempel
hysterese
onder drempel
automatische werking
na 3 seconden
"0"
systeem actief
na ongeveer 10 minuten
bescherming uitgeschakeld
bescherming uitgeschakeld
na 1 of 4 minuten
handmatige werking
handmatige instructies actief
handmatige instructies uitgeschakeld
handmatige instructies actief

7 WAARSCHUWINGEN MET BETREKKING TOT HET DAGELIJKS GEBRUIK VAN DE AUTOMATISERING

7.1 - Maximale doorlopende gebruikscyclus

In het algemeen geldt dat de motoren van de serie “Era” ontworpen zijn voor gebruik in woonomgevingen, en dus voor een niet-doorlopend gebruik. Er wordt een doorlopende gebruikstijd van maximaal 4 minuten gegarandeerd en in geval van oververhitting (bijvoorbeeld ten gevolge van doorlopend en langdurig gebruik) wordt er automatisch een “thernische beveiliging” geactiveerd, die de elektrische voeding onderbreekt en deze pas herstelt als de temperatuur weer binnen het acceptabele bereik valt.

7.2 - Functie “Automatisch bijwerken van de eindaanslagen”

De eindaanslagen die zijn afgesteld door de stootkracht van de behuizing tegen de structuur of andere mechanische blokkeringen, worden elke keer dat het scherm een manoeuvre uitvoert en tegen deze eindaanslagen stoot, gecontroleerd door de functie “automatisch bijwerken van de eindaanslagen”. Zo kan de functie de nieuwe waarden van de eindaanslagen meten en de bestaande waarden bijwerken, ter compensatie van eventuele speling die in de loop der tijd is ontstaan door slijtage en/of warmteschommelingen waaraan de onderdelen van de structur zijn blootgesteld. Dankzij het feit dat de hoogten continu worden bijgewerkt, kan het scherm altijd met de grootst mogelijke precisie de eindaanslag bereiken.
De functie wordt niet ingeschakeld als de beweging van het scherm minder dan 2,5 seconden duurt en het scherm niet de eindaanslag bereikt.

7.3 - Instructie voor gedeeltelijk openen/sluiten van het scherm (hoogte “H”)

In het algemeen geldt dat u voor het geven van een instructie voor het gedeeltelijk openen/sluiten van het scherm op de toets moet drukken die tijdens de programmering is gekoppeld aan de deelhoogte (voor meer informatie leest u punt 06 van procedure 5.9). Als de zender slechts drie toetsen heeft en er slechts één hoogte “H” in het geheugen is opgeslagen, drukt u tegelijkertijd op de toetsen ▲ en ▼ om deze hoogte op te roepen.

Wat te doen als... (probleemoplossingsgids)

❑ **Bij inschakeling van de voeding voor een elektrische fase beweegt de motor niet:**
Nadat u de mogelijkheid hebt uitgesloten dat de thermische bescherming in gang is gezet (waarbij u slechts hoeft te wachten tot de motor afgekoeld is), controleert u of de netspanning overeenkomt met de technische specificaties in deze handleiding, waarbij u de energie tussen de “gewone” geleider en de geleider van de elektrische voedingsfase meet. Ten slotte probeert u voeding voor de tegengestelde elektrische fase in te schakelen.

❑ **Bij verzending van een instructie Omhoog, komt de motor niet in beweging**:
Dit kan gebeuren als het scherm zich in de nabijheid van eindaanslag Boven (“0”) bevindt. In dat geval moet u het scherm eerst een stukje omlaag bewegen en vervolgens opnieuw de instructie Omhoog geven.

❑ **Het systeem werkt in de noodstand met “lemand aanwezig”**:
– Controleer of de motor een elektrische schok of hevige mechanische schok heeft ondervonden.
– Controleer of alle onderdelen van de motor nog intact zijn.
– Voer de annuleringsprocedure (paragraaf 5.16) uit en stel de eindaanslagen opnieuw af.

Afdanking van het product

Zoals ook voor de installatiehandelingen geldt, moeten ook de handelingen voor afdanking aan het einde van de bruikbaarheidsperiode van dit product door gekwalificeerd personeel worden uitgevoerd.
Dit product is vervaardigd van verschillende typen materialen: sommige materialen kunnen gerecycled worden, terwijl anderen afgedankt moeten worden. Informeer u over de systemen voor recycling of afdanking die voorzien zijn in de voorschriften die in uw omgeving voor deze productcategorie gelden. **Let op!** – bepaalde onderdelen van het product kunnen verontreinigende of gevaarlijke stoffen bevatten die bij aanraking met het milieu schadelijke gevolgen voor het milieu of de volksgezondheid kunnen hebben. Zoals door het hiernaast weergegeven symbool wordt aangegeven, is het verboden om dit product bij het huishoudelijk afval af te voeren. Pas dus “gescheiden afvalinzameling” voor afdanking toe, op basis van de methoden die zijn opgenomen in de voorschriften voor uw omgeving, of draag het product over aan de leverancier op het moment van aanschaf van een nieuw, equivalent product. **Let op!** plaatselijk geldende voorschriften kunnen voorzien in zware sancties voor gevallen van illegale afdanking van dit product.



De afvalverwerking van het verpakkingsmateriaal van het product moet volgens de plaatselijk geldende regels plaatsvinden.

Technische specificaties

- **Voedingsspanning:** raadpleeg de gegevens op het plaatje op de motor
- **In stand-by opgenomen vermogen:** 0,5 W
- **Resolutie van de encoder:** 2,7°
- **Doorlopende gebruiksduur:** 4 minuten (maximaal)
- **Minimale gebruikstemperatuur:** -20 °C
- **Beschermingsgraad:** IP 44

Opmerkingen:
– Alle weergegeven technische specificaties zijn gebaseerd op een omgevingstemperatuur van 20°C (± 5°C).
– Nice behoudt zich het recht voor om op elk willekeurig moment wijzigingen in het product door te voeren die het bedrijf noodzakelijk acht, waarbij echter hetzelfde beoogde gebruik en dezelfde functionaliteit gehandhaafd blijven.

CE-verklaring van overeenstemming

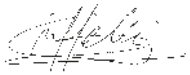
Nummer verklaring: 481/Era Fit (...)HT

Bij deze verklaart Nice S.p.A. dat de producten:

- **E FIT MHT 1517**
- **E FIT MHT 1817**
- **E FIT MHT 3017**
- **E FIT MHT 4012**
- **E FIT MHT 5012**

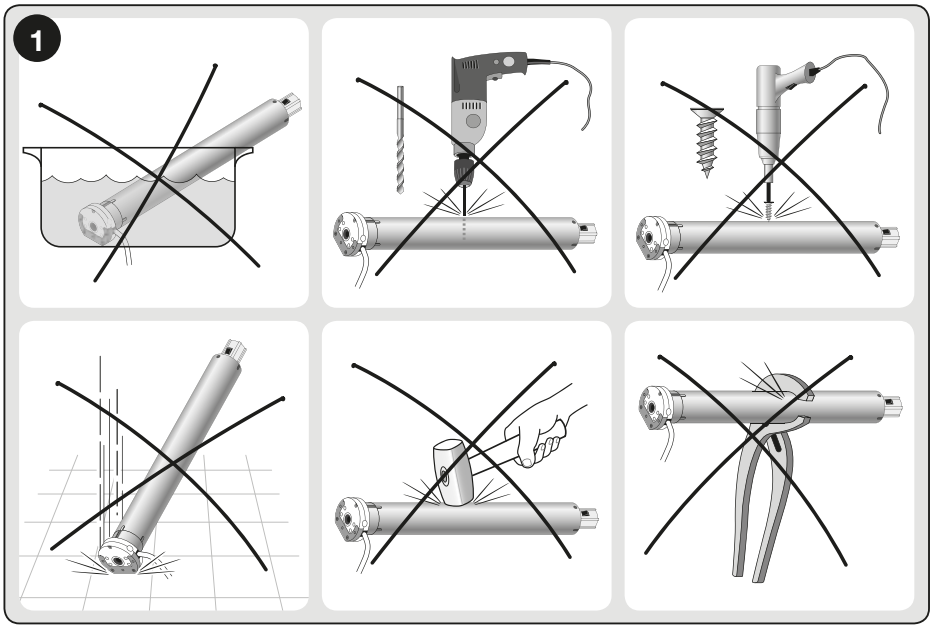
voldoen aan de essentiële vereisten en andere toepasselijke bepalingen die zijn vastgelegd middels de richtlijnen **1999/5/CE, 2014/35/UE, 2014/30/UE**. De CE-verklaring van overeenstemming kan geraadpleegd en afgedrukt worden via de website www.nice-service.com of worden aangevraagd bij Nice S.p.A.

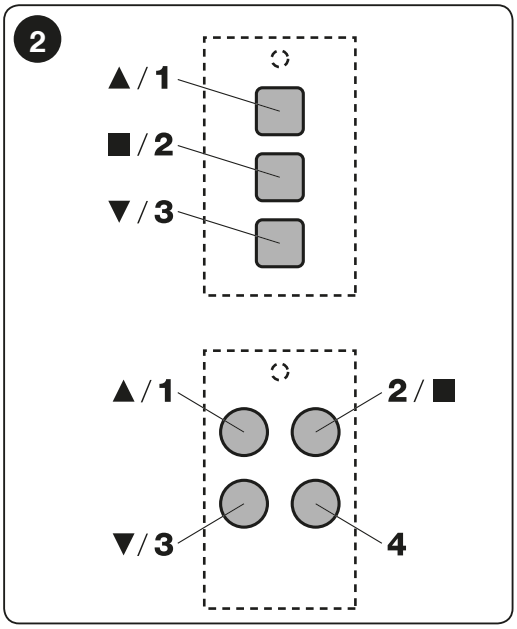
Ing. **Roberto Griffa**
(Chief Executive Officer)

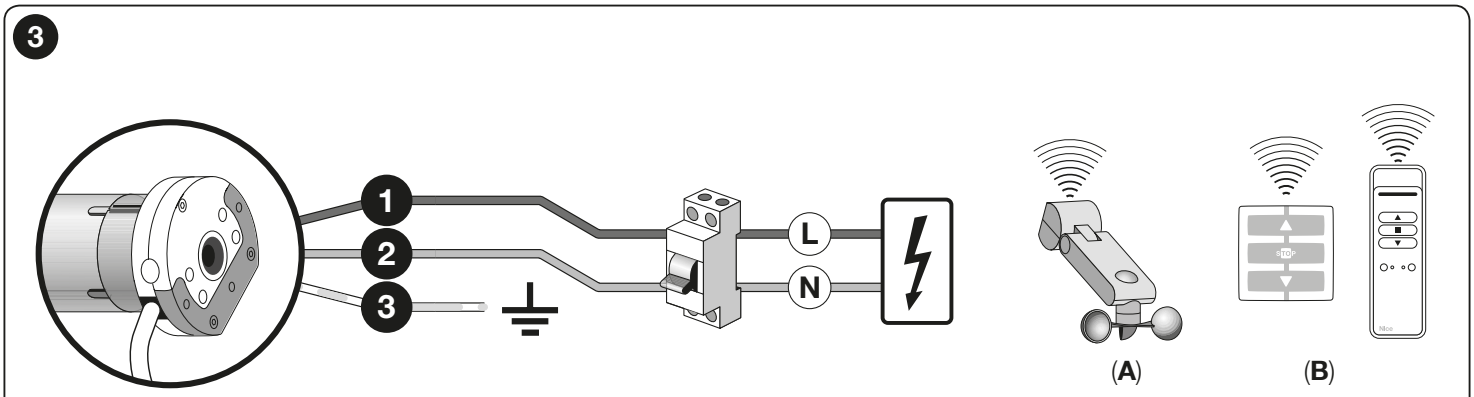


NL

• EN - Appendix • IT - Appendice •
• FR - Appendice • ES - Apéndice • DE - Anhang •
• PL - Załącznik • NL - Bijlage •



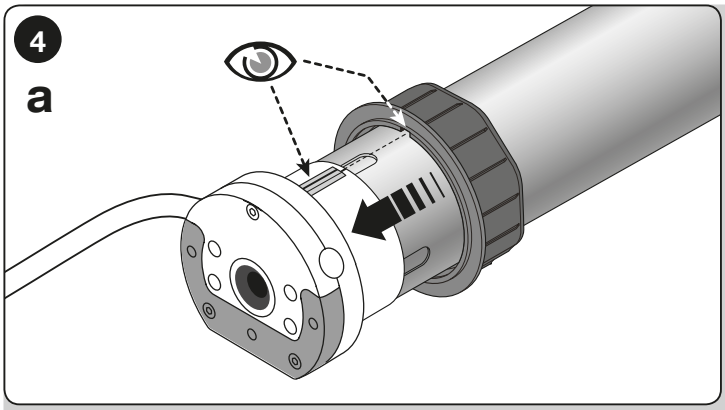




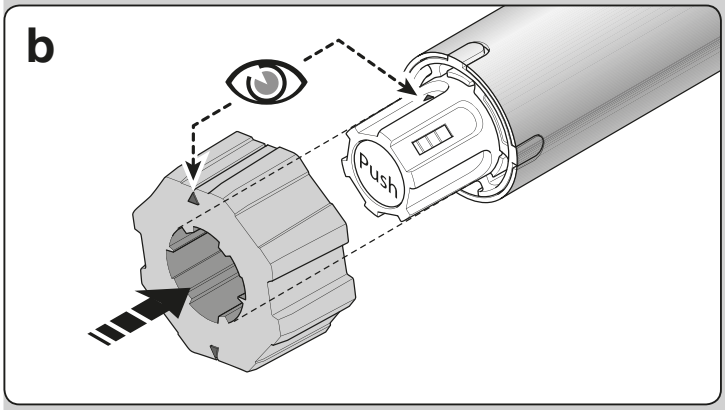
ENGLISH	DEUTSCH
• **CABLES**: **1**) Brown; **2**) Blue; **3**) Yellow-green. • **ACCESSORIES**: **A**) Climate sensors (via radio); **B**) Portable transmitters (via radio).	• **KABEL**: **1**) Braun; **2**) Blau; **3**) Gelb-grün. • **ZUBEHÖRTEILE**: **A**) Klimasensoren (über Funk); **B**) Tragbare Sender (über Funk).
ITALIANO	**POLSKI**
• **CAVI**: **1**) Marrone; **2**) Blu; **3**) Giallo-verde. • **ACCESSORI**: **A**) Sensori climatici (via radio); **B**) Trasmettitori portatili (via radio).	• **PRZEWODY**: **1**) brązowy; **5**) niebieski; **6**) żółto-zielony. • **URZĄDZENIA DODATKOWE**: **A**) Czujniki klimatyczne (sterowane radiowo); **B**) Nadajniki przenośne (sterowane radiowo).
FRANÇAIS	**NEDERLANDS**
• **CÂBLES** : **1**) Marron ; **2**) Bleu ; **3**) Jaune-vert. • **ACCESSOIRES** : **A**) Capteurs climatiques (par radio) ; **B**) Transmetteurs portatifs (par radio).	• **KABELS**: **1**) Bruin; **2**) Blauw; **3**) Geel-groen. • **ACCESSOIRES**: **A**) Klimaatsensoren (draadloos); **B**) Draagbare zenders (draadloos).
ESPAÑOL	
• **CABLES**: **1**) Marrón; **2**) Azul; **3**) Amarillo-verde. • **ACCESORIOS**: **A**) Sensores climáticos (por radio); **B**) Transmisores portátiles (por radio).	

4

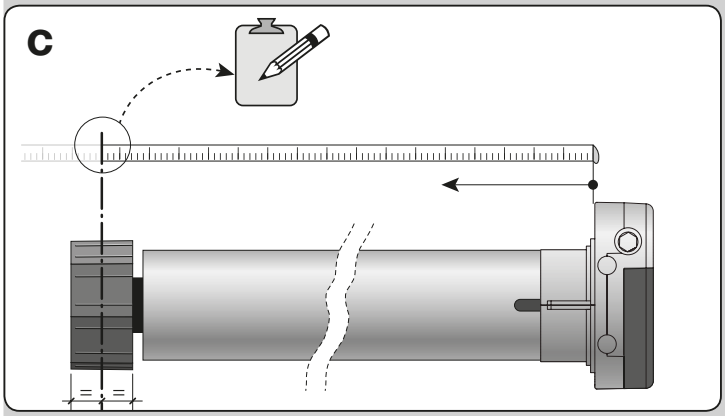
a



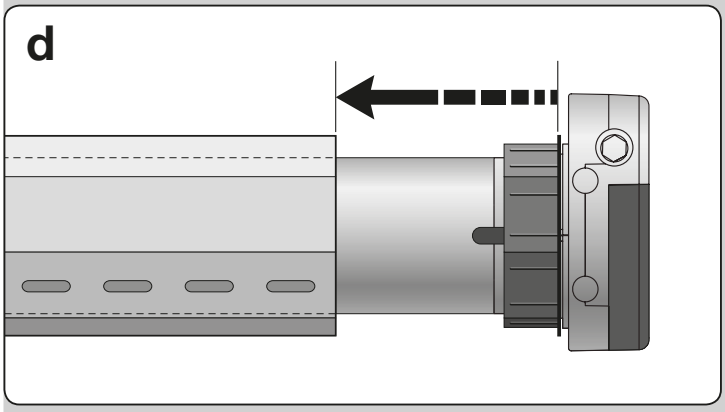
b



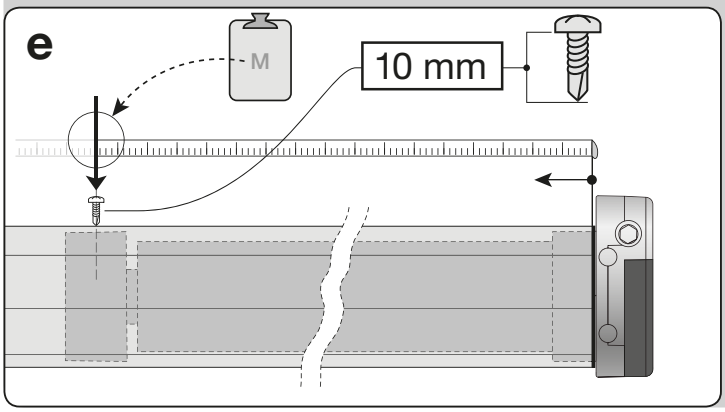
c



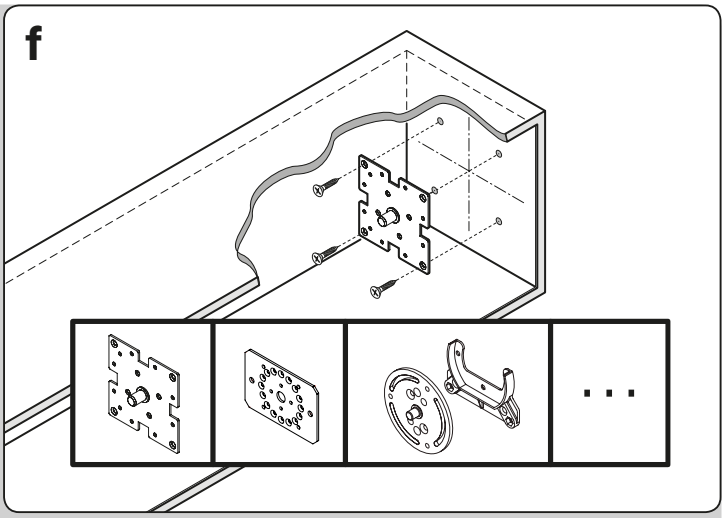
d



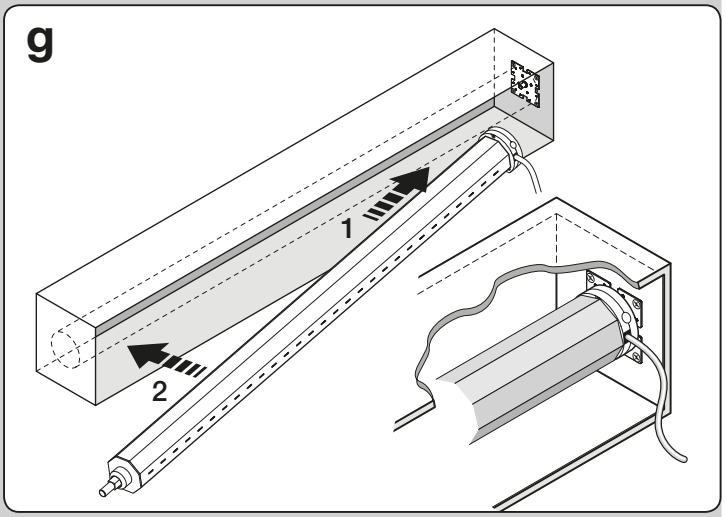
e



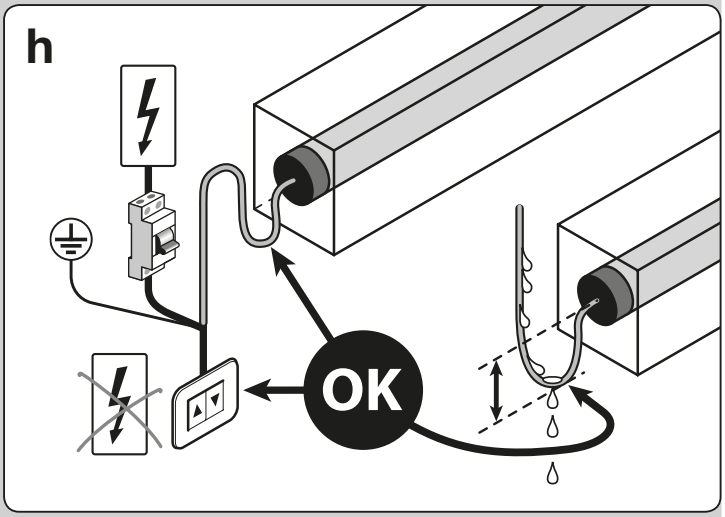
f



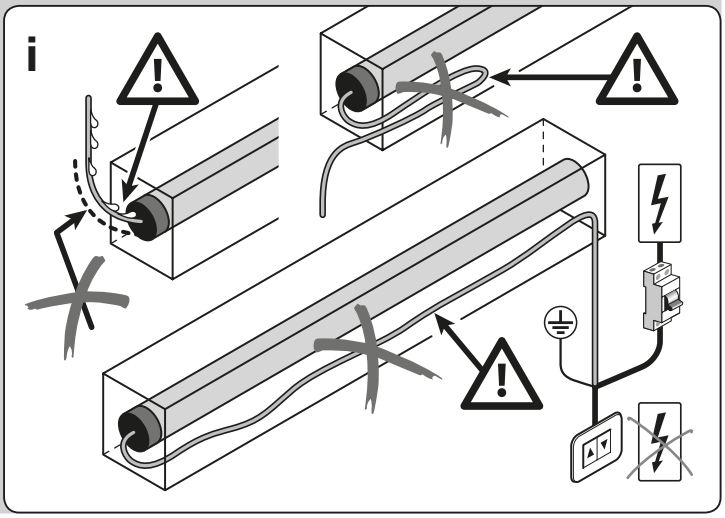
g



h



i



IS0110B02MM_03-04-2017

Nice S.p.A.
Via Pezza Alta, 13
31046 Oderzo TV Italy
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com