Era Star A

E Star SA
E Star MA
E Star LA

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 Guide

Era Star A

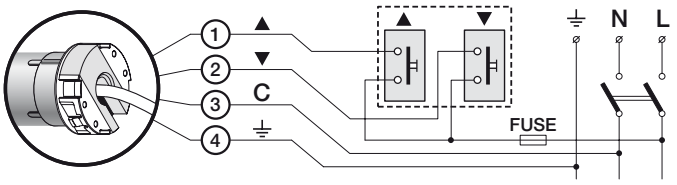
tubular motor for shutters

Note for consultation • In this Guide, the numbering system is independent and does not correspond to the numbering stated in the text of the complete manual. • This guide does not replace the complete manual.

Nice

ENGLISH

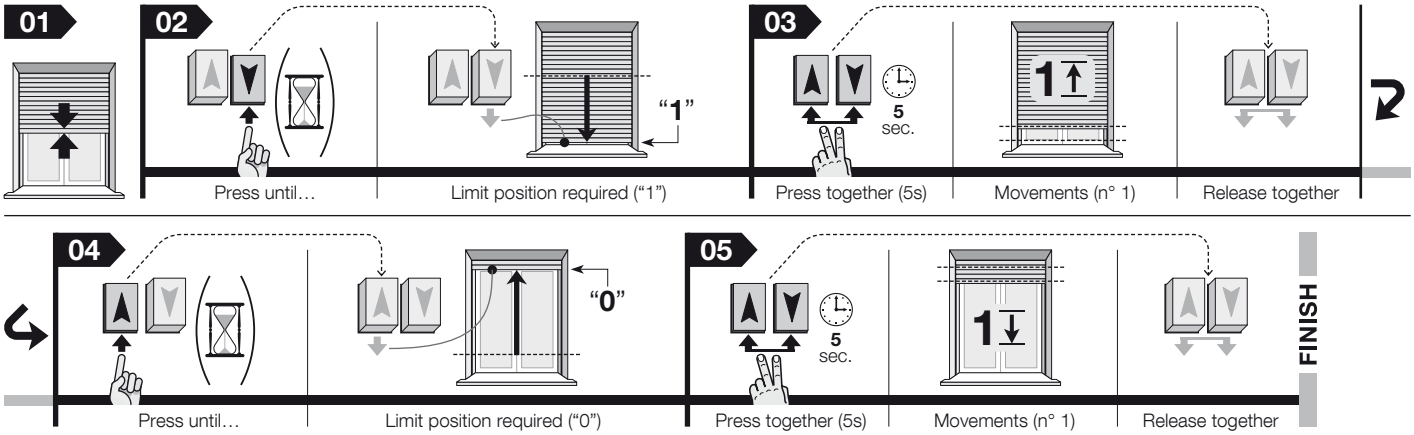
1 - Electrical connections - ref. chapter 4



Cable	Colour	Connection
1	**Brown**	Electric ascent/descent phase
2	**Black**	Electric descent/ascent phase
3	**Blue**	Common (usually connected to Neutral)
4	**Yellow-green**	Earth (equipotential bonding connection). Cable not present on series "**E Star SA**" motors.

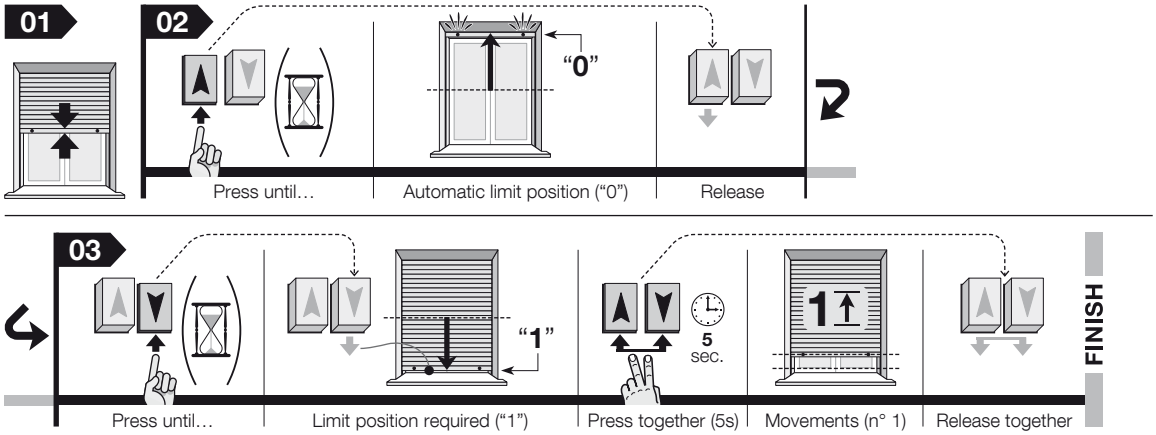
2 - Programming the limit switches "0" and "1" in MANUAL mode - ref. paragraph 6.2

The high limit switch (0) or the low limit switch (1) can be memorised at the beginning according to your needs.

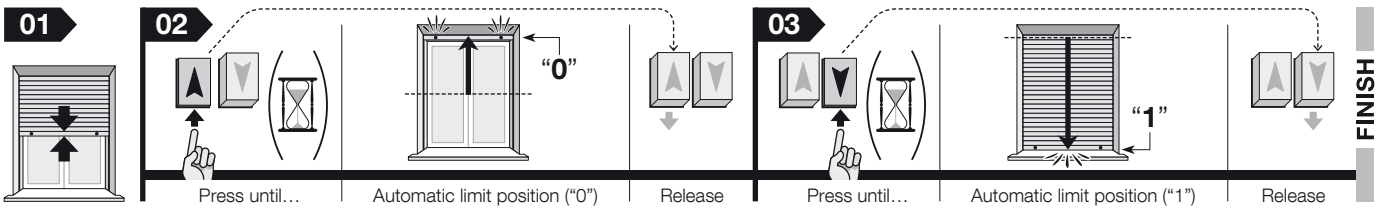


3 - Programming the limit switches "0" and "1" in SEMI-AUTOMATIC mode - ref. paragraph 6.3

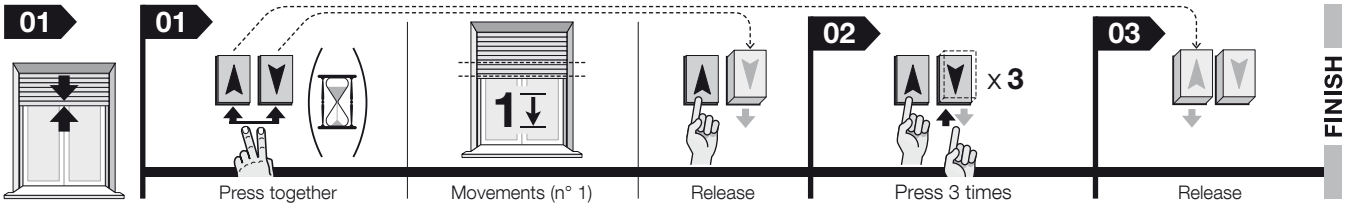
Caution! • This programming is recommended for shutters with a single mechanical safety stop: for example, the plugs for limit switch "0" or alternatively the anti-intruder springs on limit switch "1". • The example alongside shows a shutter equipped only with safety plugs for limit switch "0". • **The first limit switch to be programmed must be the version with the mechanical stop.**



4 - Programming the limit switches "0" and "1" in AUTOMATIC mode - ref. paragraph 6.1



5 - Deleting the entire memory - ref. paragraph 6.5



Complete manual

Notes to manual consultation - Some figures referred to in the text are provided at the end of the manual.

1 GENERAL SAFETY WARNINGS AND PRECAUTIONS

1.1 - Safety warnings

- **Attention! – Important safety instructions: keep these instructions.**
- **Attention! – It is important to follow these instructions to ensure safety. Therefore, read this manual carefully before beginning work.**

1.2 - Installation warnings

- Before installation, ensure that this product is suitable for automation of your shutter (read paragraph 3.1). If not suitable, do NOT proceed with installation.
- All product installation and maintenance operations must be performed with the automation disconnected from the power mains. As a precaution, before starting work, affix a notice on the disconnect device, with the text “CAUTION! MAINTENANCE IN PROGRESS”.
- Before starting installation operations, move all unnecessary cables away from the area; also deactivate any mechanisms not required for motor-powered operation of the shutter.
- If the product is installed at a height of less than 2.5 m from the floor, or other support surface, the automation moving parts must be protected with a suitable covering to avoid inadvertent access. To fit such a protection, refer to the shutter instruction manual, and ensure that access is guaranteed for future maintenance operations.
- During installation, handle the product with care: avoid the risk of crushing, impact, dropping or contact with any type of liquid; do not drill or insert screws on the motor exterior and do not place the product in the vicinity of heat sources or naked flames (**fig. 1**). This may damage the product and cause malfunctions or hazardous situations. If this occurs, suspend installation immediately and contact the Nice Technical Assistance.
- During installation, never fit screws along the internal roller section subject to transit of the tubular motor. This could cause damage to the motor.
- Do not disassemble the product in any way other than as envisaged in this manual.
- Never make any modifications to part of the product other than those specified in this manual. Operations other than as specified can only cause malfunctions. The manufacturer declines all liability for damage caused by makeshift modifications to the product.
- The product power cable is in PVC and is therefore suitable for installation exclusively indoors. If installed outdoors, the cable must be laid in protective ducting.
- The unit’s power cable may not be replaced. If the cable is damaged, the device must be scrapped.
- During system set-up, keep all persons far from the shutter when moving.

1.3 - Operation warnings

- The product is not intended for use by persons (including children) with impaired physical, sensorial or mental capacities, or with lack of experience or skill.
- Children in the vicinity must be supervised at all times to prevent them playing with the automation.
- Do not allow children to play with fixed control devices. Keep portable (remote) control devices out of children’s reach.
- During a manoeuvre, check the automation and keep all persons at a safe distance until the movement has been completed.
- If anyone in the vicinity of the automation is carrying out activities such as window cleaning, do not activate any control device; the power supply must be disconnected before performing this type of work.
- Check the automation frequently to detect possible imbalance, signs of wear or damage. Do not use the automation if adjustments or repairs are required. In this case always contact a specialised technician to solve the problem.

2 PRODUCT DESCRIPTION AND INTENDED USE

Era Star A is a range of tubular motors designed exclusively to automate shutters. The motors of this range are fitted with a function that guarantees the good condition of the shutter during movement, when it is accidentally stopped by an obstacle or impact. **Any other use is prohibited! The manufacturer shall not be held liable for damage due to improper use of the product, with respect to the provisions of this manual.**

Era Star A is equipped with an “obstacle detection” safety system which is activated when the shutter movement (ascent or descent) is suddenly stopped by an obstacle (e.g.: object, person, etc.) or a high level of friction (e.g.: formation of ice, material expansion, etc.). In these cases the motor control unit blocks the manoeuvre immediately and performs a short movement inversion.
Era Star A can move the shutter both up and down. Encoder technology ensures precise and reliable electronic control of shutter movements and of all limit switches. The tubular motor must be connected to the mains and to a wall switch (not included in the package) to control the shutter’s Ascent and Descent manoeuvres: it is advisable to use a momentary or maintained-contact switch with interlocked buttons. The limit switches of these manoeuvres can be programmed using one of the three procedures available, according to the automatic travel limit mechanisms fitted on the shutter (safety stops, anti-intrusion springs, etc.).
Era Star A is available in various versions, each one with specific motor torque (power).

3 PRODUCT INSTALLATION

3.1 - Preliminary checks and product application limits

Before proceeding with installation, perform the following checks:

- Check the condition of product components as soon as they are removed from the packaging.
- Check suitability of the selected motor by comparing the rated technical specifications with those of your shutter; **NEVER install the motor if its specifications (rated torque, rotation speed and operation time) are not suitable for operation with your shutter. In particular, the motor torque MUST NOT EXCEED that required to move the shutter.** Additional application limits are provided in the chapter “Technical Specifications”.
- The diameter of the winding roller must be selected according to the motor torque:
  – for motors that are size “S” (Ø = 35 mm), the minimum inside diameter of the winding roller must be 40 mm;
  – 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;
  – for motors that are size “L” (Ø = 58 mm), the minimum inside diameter of the winding roller must be 70 mm.
- In the case of outdoor installation, ensure that the motor is adequately protected against atmospheric agents.

3.2 - Assembly and installation of the tubular motor

Caution! - Before the assembly and installation of the tubular motor carefully read the warnings in paragraph 1.2. Incorrect installation may cause serious injury.

To assemble and install the tubular motor refer to **fig. 4.** See the catalogue of Nice products or visit the website www.niceforyou.com to choose the limit switch crown (**fig. 4-a**), traction wheel (**fig. 4-b**) and the fastening bracket (**fig. 4-f**) for the motor.

• Installing the wall-mounted pushbutton control panel

Install the wall-mounted pushbutton control panel observing the following warnings:
– choose a 2-button control pushbutton panel (Ascent and Descent).
– it is advisable to use a “hold-to-run” pushbutton control panel, i.e. it is necessary to press and hold the button for the desired duration of the manoeuvre.
– position the switch in sight of the shutter but far from moving parts.
– position the switch to the side of the shutter, in the location of the cable from the tubular motor and the power cable routed from the electric mains.
– position the pushbutton control panel at a height of at least 1.5 m from the floor.

4 ELECTRICAL CONNECTIONS

Caution!
- Incorrect connections could cause failures and hazardous situations.
- Riictly observe the connections specified in this manual; if in doubt do not proceed.
- A disconnect device must be installed on the product power supply line, with a gap between contacts to ensure complete disconnection in overvoltage category III, in compliance with installation regulations (the disconnect device is not supplied with the product).

For connections, refer to the wiring diagram in **fig. 3.** More than one motor can be controlled with one single pushbutton control panel by connecting the motors “in parallel”. The cable of the motor has 4 wires:

Cable	Colour	Connection
1	**Brown**	Electric ascent/descent phase
2	**Black**	Electric descent/ascent phase
3	**Blue**	Common (usually connected to Neutral)
4	**Yellow-green**	Earth (equipotential bonding connection). Cable not present on series "**E Star SA**" motors.

• Associating the Ascent and Descent movements with the respective control buttons

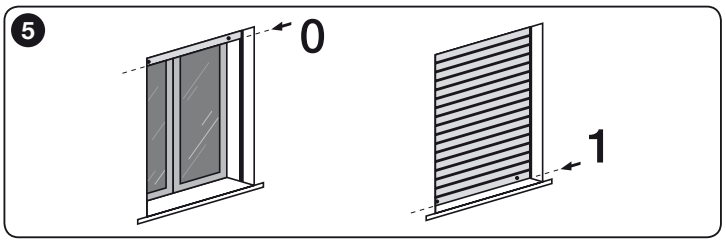
After making the connections, run a number of manoeuvres to ensure that the ascent and descent movements are associated correctly with the respective control buttons. If this is not so, invert the connection of the **Brown** and **Black** wires.

5 PROGRAMMING

5.1 - Warnings for programming

• In general

- Strictly observe the time limits specified in the procedures.
- Positions **0** and **1** of the shutter, mentioned in the text, correspond to those shown in **fig. 5.**
- During installation and adjustment operations, while final electrical connections are still to be made, the tubular motor can be controlled with Nice's specific "TTU" unit (**fig. 2**).



5.2 - Warnings for programming of limit switches

The limit switches "**0**" and "**1**" (**fig. 5**) represent the basic positions of the shutter at the end of the Ascent ("0") or at the end of the Descent ("1").
These positions can be programmed in various ways: the choice of the procedure must take into account whether or not the shutter is fitted with safety stops which determine the Ascent travel limit (therefore the maximum shutter opening) and or with anti-intrusion springs which prevent the shutter from being manually lifted when completely closed. The procedures available are:

Automatic (paragraph 6.1): ideal for shutters with safety stops and with anti-intrusion springs.	
Manual (paragraph 6.2): ideal for shutters without safety stops and without anti-intrusion springs.	
Semi-automatic (paragraph 6.3): ideal for shutters with safety stops but without anti-intrusion springs or vice versa.	

Warning – Only one of these procedures must be carried out. If the limit switches are already memorised and it is necessary to memorise them again the Era Star A memory must be deleted beforehand following the procedure 6.5.

5.3 - Warnings for the "obstacle detection" function

The "obstacle detection" function described in chapter 2, is automatically activated at the same time as the limit switch programming performed using one of the three procedures available.
The sensitivity to the obstacle can then be adjusted, i.e. the force that the motor must apply against the obstacle to free the shutter. To adjust the sensitivity follow procedure 6.4.
If this function blocks the shutter movement frequently for no apparent reason (no physical obstacle), deactivate this function following the procedure **B - "Secondary procedure"**, in paragraph 6.2.

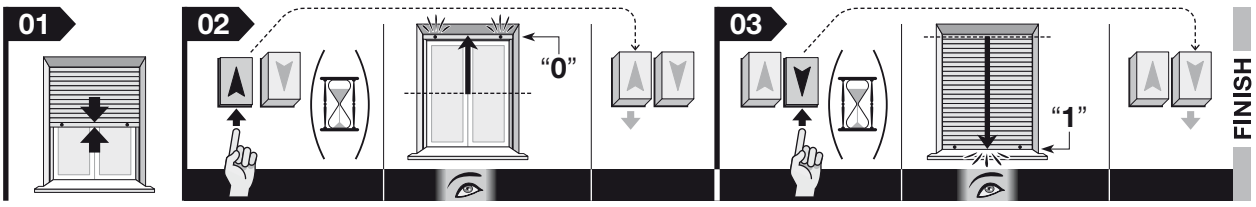
6 PROCEDURES

6.1 - Programming the limit switches "0" and "1" in AUTOMATIC mode



Caution! - This programming procedure is suitable for shutters with safety stops and anti-intrusion springs.

01. Keep the **Ascent** (or **Descent**) button pressed to move the shutter until it is half open.
02. Keep the **Ascent** button pressed until the shutter stops against the travel limit ("0"), then release the button.
03. Keep the **Descent** button pressed until the shutter stops against the travel limit ("1"), then release the button.



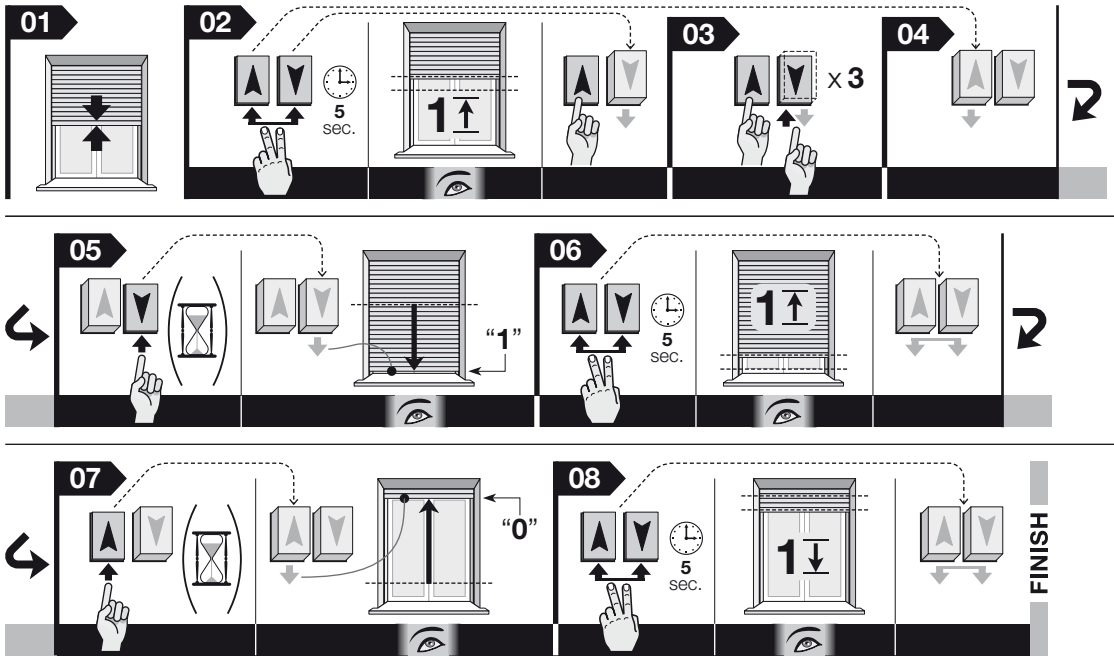
6.2 - Programming the limit switches “0” and “1” in MANUAL mode



Caution! - These 2 alternative programming procedures are suitable for shutters without safety stops or anti-intrusion springs.

A - Standard procedure (the “Obstacle detection” function remains enabled):

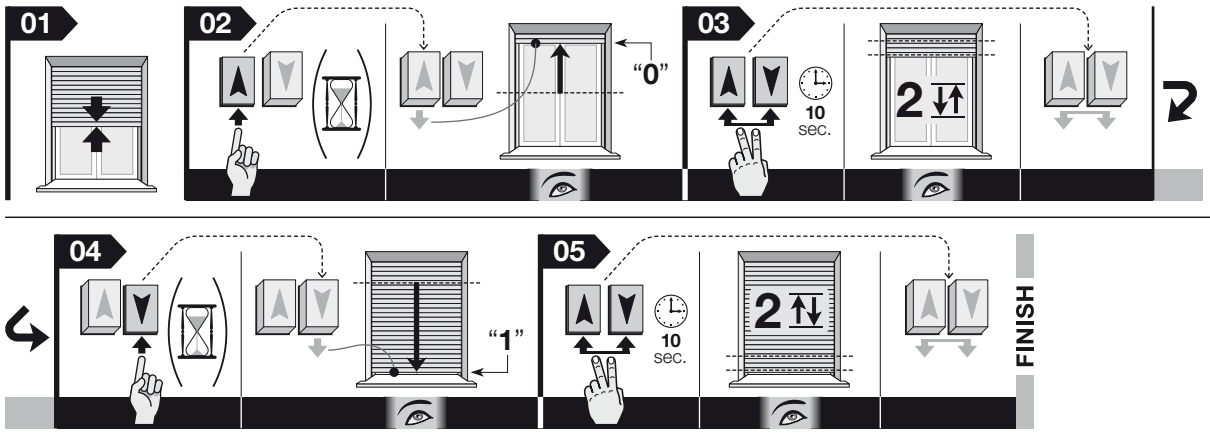
01. Keep the **Ascent** (or **Descent**) button pressed to move the shutter until it is half open.
02. Keep the **Ascent** and **Descent** buttons pressed at the same time for at least 5 seconds and after the motor has made a short movement, release just one of the buttons.
03. Within 3 seconds from the movement of the motor, press the button previously released 3 times.
04. Then release also the other button.
05. Keep the **Descent** button pressed until the shutter is in the required position for limit switch “1”, then release the button.
06. Keep the **Ascent** and **Descent** buttons pressed at the same time for at least 5 seconds and after the motor has made a short upward movement release both buttons.
07. Keep the **Ascent** button pressed until the shutter is in the required position for limit switch “0”, then release the button.
08. Keep the **Ascent** and **Descent** buttons pressed at the same time for at least 5 seconds and after the motor has made a short downward movement release both buttons.



B - Secondary procedure (it disables the “Obstacle detection” function):

This procedure is particularly recommended when the shutter movement is not smooth and regular (for example when the guides are dirty and cause friction, the slats are not perfectly positioned in their seats or in the case of shutters moved using ropes, etc.). In these cases in fact, the “obstacle detection” function considers the friction as an obstacle and blocks the movement of the shutter. Once the function has been disabled the motor will function without any active obstacle detection algorithm.

01. Keep the **Ascent** (or **Descent**) button pressed to move the shutter until it is half open.
02. Keep the **Ascent** button pressed until the motor reaches the required position for limit switch “0”, then release the button.
03. Keep the **Ascent** and **Descent** buttons pressed at the same time and wait for the motor the make 2 short movements, then release both buttons.
04. Keep the **Descent** button pressed until the motor reaches the required position for limit switch “1”, then release the button.
05. Keep the **Ascent** and **Descent** buttons pressed at the same time and wait for the motor the make 2 short movements, then release both buttons (= memorisation completed).

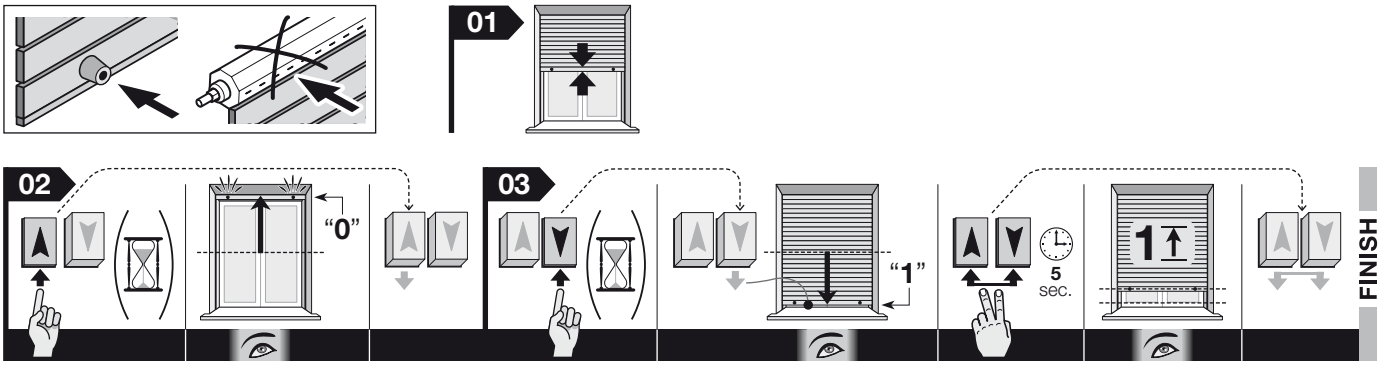


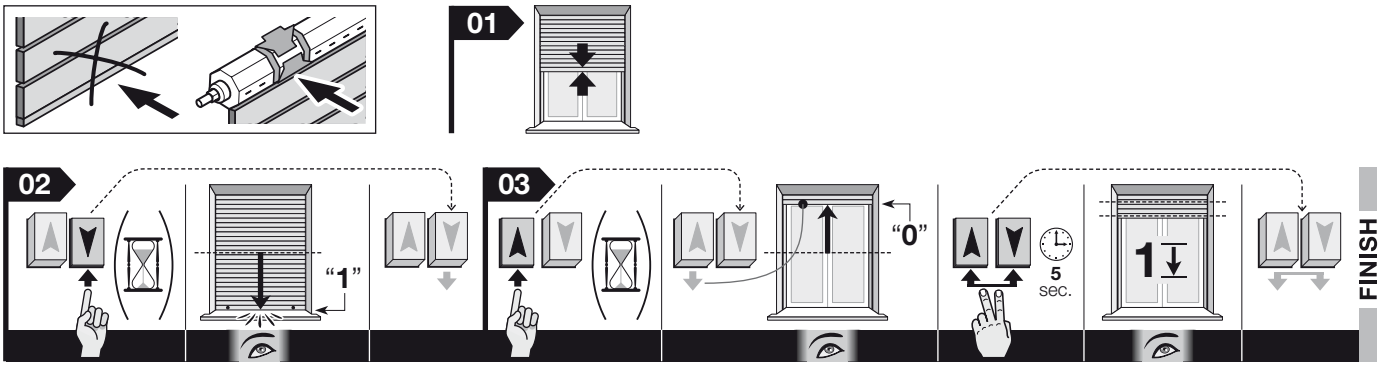
6.3 - Programming the limit switches “0” and “1” in SEMI-AUTOMATIC mode



Caution! • This programming is recommended for shutters with a single mechanical safety stop: for example, the plugs for limit switch “0” or alternatively the anti-intruder springs on limit switch “1”. • In procedure phase 02 only the limit switch equipped with the mechanical stop must be programmed, while in phase 03 only the limit switch not equipped with the mechanical stop must be programmed. The two phases cannot be inverted.

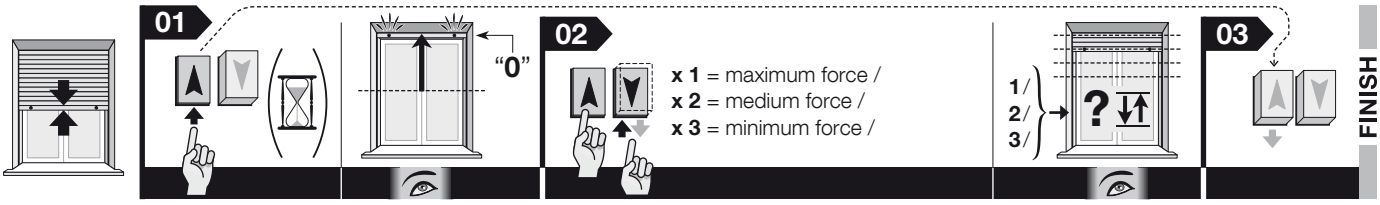
01. Keep the **Ascent** (or **Descent**) button pressed to move the shutter until it is half open.
02. Keep the required button pressed and wait for the shutter to stop against the mechanical travel stop. Release the button.
03. Keep the required button pressed and move the shutter to the required position. Release the button. Keep the **Ascent** and **Descent** buttons pressed at the same time for at least 5 seconds and after the motor has made a short downward movement release both buttons.





6.4 - Adjusting obstacle detection sensitivity

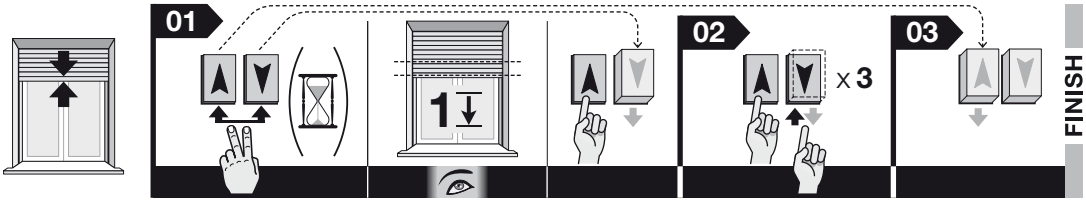
01. Keep the **Ascent** button pressed until the shutter reaches the travel limit “0” (do not release the button).
02. Then press the **Descent** button for the same number of times as the level to be selected (press the button for 1 second; wait one second and then press it again). With the **Ascent** button still pressed wait for the shutter to make as many movements (downwards) as the number of the new level set. There are 3 levels available and each one represents the force exercised by the motor when there is an obstacle or in case of impact: **level 1** = maximum force / **level 2** = medium force (factory setting) / **level 3** = minimum force.
03. Release the **Ascent** button.



6.5 - Total deletion of memory

Caution! - This procedure deletes all data present in the motor’s memory, including the positions “0” and “1”.

01. Press and hold the two **Up** and **Down** buttons simultaneously and wait for the shutter to complete a short movement. Release the **Down** button.
02. Within 3 seconds of completing the movement, press the **Down** button 3 times.
03. Release the **Up** button.



7 WARNINGS FOR THE EVERYDAY USE OF THE AUTOMATION

7.1 - “Obstacle detection” function

Era Star A is equipped with an “Obstacle detection” safety system that guarantees the good condition of the shutter: it is activated when the shutter movement (ascent or descent) is suddenly stopped by an obstacle (object, person, etc.) or a high level of friction (formation of ice, material expansion, etc.). In these cases the control unit immediately blocks the movement.

7.2 - Maximum continuous work cycle

In general, the motors of the “Era” range are designed for residential applications and therefore for discontinuous use. They guarantee a maximum continuous operating time of 4 minutes; in the event of overheating (for example due to continuous and prolonged operation), a “thermal cut-out” trips automatically to shut off power supply. Power is only restored when the temperature returns to within the normal range.

7.3 - “Limit switch auto-update” function

Caution! – This function is active only if the limit switch has been programmed with the “Automatic mode” or “Semi-automatic mode” procedure. During daily use of the automation, the impact of the shutter against the travel limit at the end of a manoeuvre is due to the “Limit switch auto-update function” which measures the parameters of the two limit switch positions and updates the values previously memorised. The aim of this function is to compensate over time any expansion or shrinkage of the structure (due to wear or temperature variations) thus allowing the Ascent and Descent movements to stop precisely at their respective travel limits.

What to do if... (troubleshooting guide)

❑ **The electric phase is powered but the motor does not move:**
If the thermal cut-out has tripped simply wait for the motor to cool. If this is not the case check that the mains voltage corresponds to the data shown in the specifications in this manual; to do this measure the voltage between the “common” wire and the one of the powered electric phase. Finally try to power the opposite electric phase.

❑ **The ascent command is given but the motor does not start:**
If the shutter is already closed or almost closed the motor does not perform the ascent manoeuvre. In this case the shutter must be moved down slightly and then the ascent command can be given again.

❑ **The system operates in the hold-to-run emergency mode:**
– Check if the motor has been subjected to significant electric or mechanical shock.
– Check that each part of the motor is in good condition.
– Perform the deletion procedure (paragraph 6.5) and programme the limit switches again.

❑ **Involuntary stop of the shutter movement (false obstacle):**
Once the command has been given to the shutter, if its stops in a certain point for no apparent reason (false obstacle) proceed as follows:
– adjust the obstacle detection sensitivity level (paragraph 6.4), increasing the force.
If this is not sufficient,
– delete the limit switches (paragraph 6.5) and program them again using only the procedure **B - “Secondary procedure”** (paragraph 6.2).

Product disposal

As in installation, also at the end of product lifetime, the disassembly and scrapping operations must be performed by qualified personnel.
This product is made of various types of material, some of which can be recycled while others must be scrapped. Seek information on the recycling and disposal systems envisaged by the local regulations in your area for this product category. **Caution!** – some parts of the product may contain pollutant or hazardous substances which, if disposed of into the environment, may cause serious damage to the environment or physical health. As indicated by the symbol alongside, disposal of this product in domestic waste is strictly prohibited. Separate the waste into categories for disposal, according to the methods envisaged by current legislation in your area, or return the product to the retailer when purchasing a new version. **Caution!** – Local legislation may envisage serious fines in the event of abusive 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 absorbed in Stand-by mode:** 0,5 W
- **Encoder resolution:** 2,7°
- **Continuous operating time:** 4 minutes
- **Connection cable length:** 2.5 m
- **Minimum operating temperature:** -20 °C
- **Protection rating:** IP 44

Notes:
– All technical specifications refer to an ambient temperature of 20°C (± 5°C).
– Nice S.p.a. reserves the right to apply modifications to the product at any time when deemed necessary, while maintaining the same functionalities and intended use.

CE declaration of conformity

Declaration number: **401/E STAR A**

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

E Star SA 324	**E Star MA 517**	**E Star MA 4012**	**E Star LA 7517**
E Star SA 524	**E Star MA 817**	**E Star MA 5012**	**E Star LA 8012**
E Star SA 611	**E Star MA 1517**	**E Star LA 5517**	**E Star LA 10012**
E Star SA 1011	**E Star MA 3017**	**E Star LA 6517**	**E Star LA 12012**

comply with the essential requirements and other relevant provisions as established by the directives **2006/95/EC**, **2004/108/EC**. The EC declaration of conformity can be consulted and printed out at the web site www.nice-service.it or may be requested from Nice S.p.A.

Mr. **Mauro Sordini**
(Chief Executive Officer)



EN

Guida rapida

Era Star A

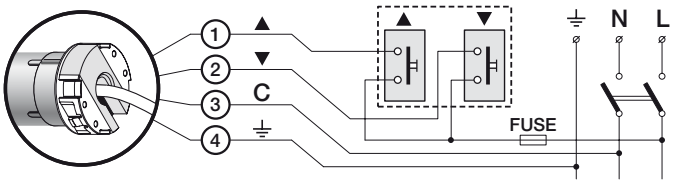
motore tubolare per tapparelle

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

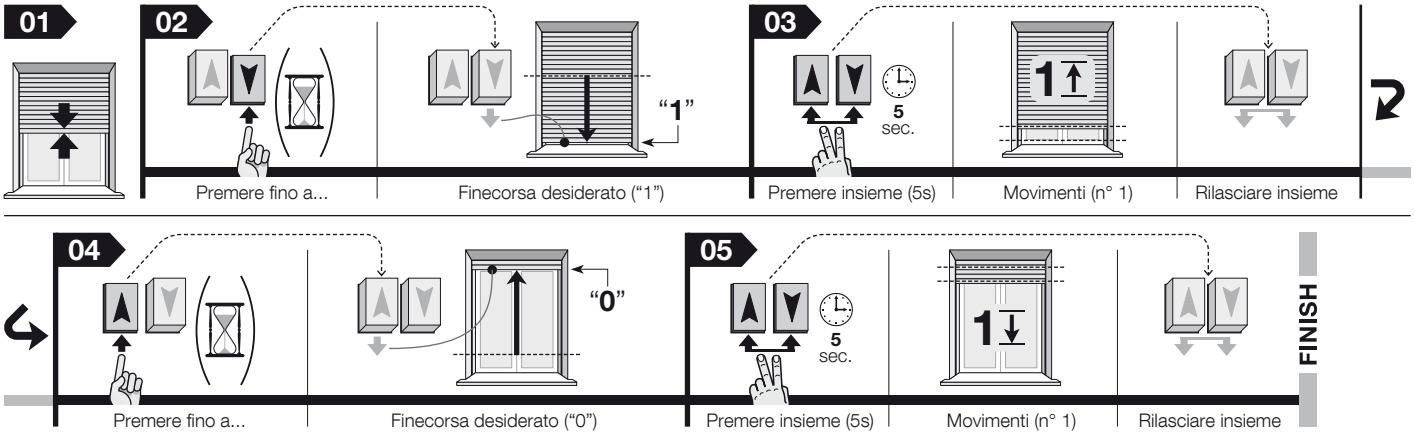
1 - Collegamenti elettrici - rif. capitolo 4



Cavo	Colore	Collegamento
1	**Marrone**	Fase elettrica di salita / discesa
2	**Nero**	Fase elettrica di discesa / salita
3	**Blu**	Comune (di solito collegato al Neutro)
4	**Giallo-verde**	Terra (collegamento equipotenziale di protezione). Cavo non presente nei motori della serie "**E Star SA**".

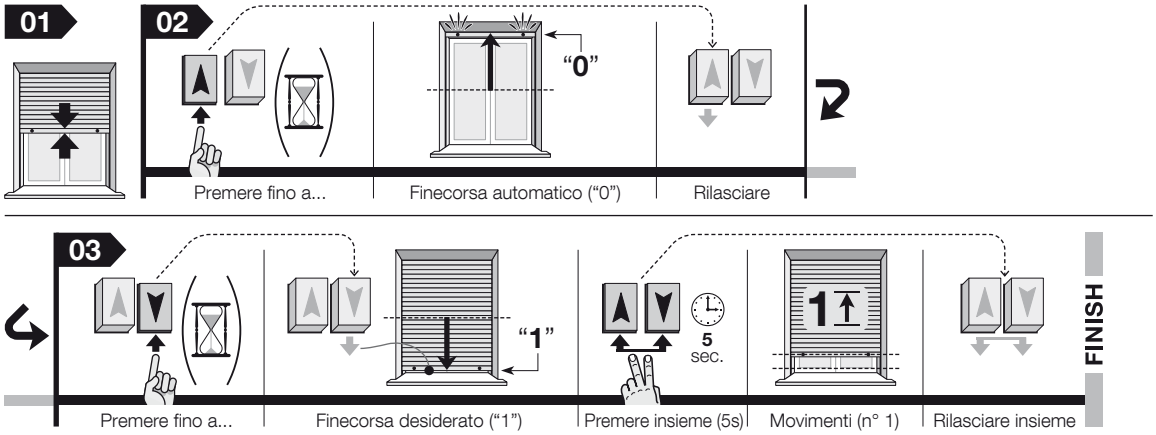
2 - Programmare i finecorsa "0" e "1" in modo MANUALE - rif. paragrafo 6.2

È possibile memorizzare indistintamente prima il finecorsa alto (0) o il finecorsa basso (1), secondo le vostre esigenze.

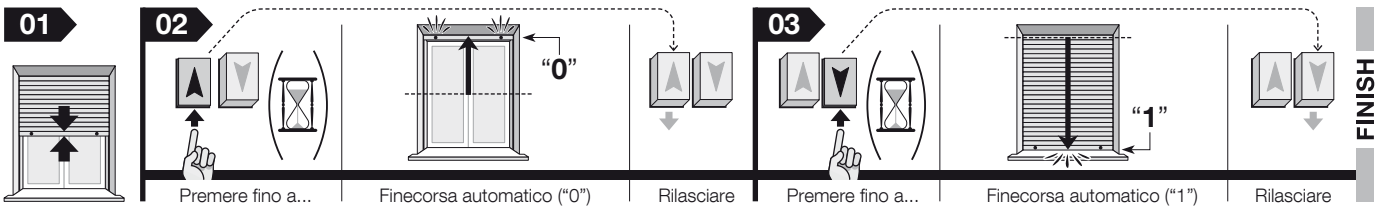


3 - Programmare i finecorsa "0" e "1" in modo SEMIAUTOMATICO - rif. paragrafo 6.3

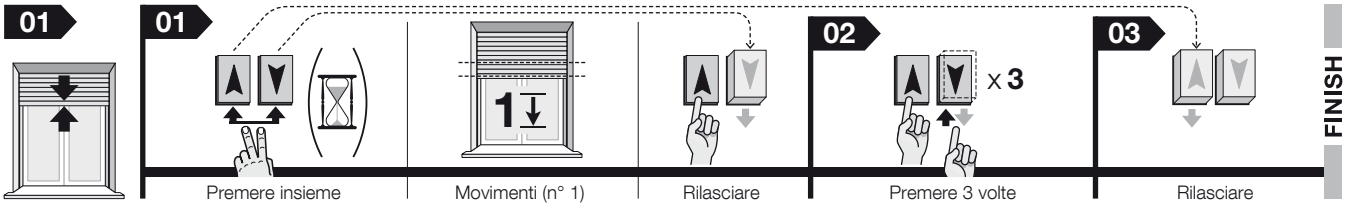
Attenzione! • La programmazione è indicata per le tapparelle che hanno un unico blocco meccanico di sicurezza: ad esempio, i tappi per il finecorsa "0" oppure, in alternativa, le molle antieffrazione per il finecorsa "1". • L'esempio a lato riporta una tapparella dotata soltanto dei tappi di sicurezza per il finecorsa "0". • **Il primo finecorsa da programmare deve essere quello dotato di blocco meccanico.**



4 - Programmare i finecorsa "0" e "1" in modo AUTOMATICO - rif. paragrafo 6.1



5 - Cancellazione totale della memoria - rif. paragrafo 6.5



ITALIANO

Istruzioni originali e complete

Manuale completo

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

1 AVVERTENZE E PRECAUZIONI GENERALI PER LA SICUREZZA

1.1 - Avvertenze per la sicurezza

- **Attenzione! – Istruzioni importanti per la sicurezza: conservare queste istruzioni.**
- **Attenzione! – Per la sicurezza delle persone è importante rispettare queste istruzioni; pertanto, prima di iniziare il lavoro, leggere attentamente questo manuale.**

1.2 - Avvertenze per l'installazione

- Prima di iniziare l'installazione verificare se il presente prodotto è adatto ad automatizzare la vostra tapparella (leggere il paragrafo 3.1). Se non risulta adatto, NON procedere all'istallazione.
- Tutte le operazioni di installazione e di manutenzione del prodotto devono essere effettuate con l'automatismo scollegato dall'alimentazione elettrica. Per precauzione, prima di iniziare il lavoro, attaccare sul dispositivo di sconnessione un cartello con la scritta "ATTENZIONE! MANUTENZIONE IN CORSO".
- Prima di iniziare l'installazione, allontanare tutti i cavi elettrici che non sono necessari all'impianto; disattivare anche tutti i meccanismi che non sono necessari al funzionamento motorizzato della tapparella.
- Se il prodotto è installato ad un'altezza inferiore a 2,5 m dal pavimento o da altra superficie di appoggio, è necessario proteggere le parti in movimento mediante una copertura, per impedire l'accesso accidentale. Per realizzare la protezione fare riferimento al manuale istruzioni della tapparella; in ogni caso, garantire l'accesso per gli interventi di manutenzione.
- Durante l'installazione maneggiare con cura il prodotto: evitare schiacciamenti, urti, cadute o contatti con qualsiasi liquido; non forare e non applicare viti all'esterno del motore; non mettere il prodotto vicino a fonti di calore e non esporlo a fiamme libere (**fig. 1**). Queste azioni possono danneggiare il prodotto ed essere causa di malfunzionamenti o situazioni di pericolo. In questi casi sospendere immediatamente l'installazione e rivolgersi al Servizio Assistenza Nice.
- Durante l'installazione, lungo il tratto di rullo attraversato internamente dal motore tubolare, non devono essere applicate viti. Queste potrebbero danneggiare il motore.
- Non smontare il prodotto oltre le operazioni previste in questo manuale.
- Non eseguire modifiche su nessuna parte del prodotto oltre a quelle riportate in questo manuale. Operazioni non permesse possono causare solo malfunzionamenti. Il costruttore declina ogni responsabilità per danni derivanti da modifiche arbitrarie al prodotto.
- Il cavo di alimentazione del prodotto è in PVC ed è adatto per essere installato esclusivamente all'interno. Se l'installazione avviene all'esterno, posare il cavo in un tubo di protezione.
- Il cavo di alimentazione dell'apparecchio non può essere sostituito. Se il cavo è danneggiato l'apparecchio deve essere rottamato.
- Durante la realizzazione dell'impianto, mantenere le persone lontane dalla tapparella quando questa è in movimento.

1.3 - Avvertenze per l'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 devono essere sorvegliati per sincerarsi che non giochino con l'automazione.
- Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando fissi. Tenere i dispositivi di comando portatili (remoti) fuori dalla portata dei bambini.
- Durante l'esecuzione della manovra controllare l'automazione e mantenere le persone lontano da essa, fino al termine del movimento.
- Non comandare l'automazione se nelle sue vicinanze ci sono persone che svolgono lavori come la pulizia dei vetri; scollegate l'alimentazione elettrica prima di far eseguire questi lavori.
- Controllate frequentemente l'automazione per scoprire eventuali segni di usura, di danni o di sbilanciamento. Non utilizzare l'automazione se questa necessita di regolazioni o di riparazione; rivolgersi esclusivamente a personale tecnico specializzato per la soluzione di questi problemi.

2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO E DESTINAZIONE D'USO

Era Star A è una famiglia di motori tubolari destinati esclusivamente all'automatizzazione di tapparelle. I motori di questa famiglia sono dotati di una funzione che garantisce l'integrità della tapparella durante la sua corsa, quando questa viene frenata accidentalmente da un ostacolo o da un impatto. **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.**

Era Star A è dotato di un sistema di sicurezza chiamato "rilevamento ostacolo" che interviene nei casi in cui la corsa della tapparella (in Salita o in Discesa) viene frenata improvvisamente da un ostacolo (ad esempio: un oggetto, una persona, ecc.) o da un forte attrito (ad esempio: formazione di ghiaccio, dilatamento dei materiali, ecc.). In questi casi, la centrale di comando del motore blocca immediatamente la manovra in atto ed esegue una breve inversione del movimento.
Era Star A è in grado di muovere la tapparella in salita ed in discesa. La tecnologia ad encoder garantisce precisione e affidabilità nel controllo elettronico dei movimenti della tapparella e di tutti i finecorsa.
Il motore tubolare si collega alla rete elettrica e a un interruttore a parete (non presente nella confezione) che consente di comandare le manovre di Salita e Discesa della tapparella: si consiglia l'utilizzo di un interruttore stabile o instabile, a pulsanti interbloccati. I finecorsa di queste manovre possono essere programmati con una delle tre procedure disponibili, in base alla presenza, sulla tapparella, di meccanismi con funzione di finecorsa automatica (tappi di sicurezza, molle anti-intrusione, ecc.).
Era Star A è disponibile in varie versioni, ciascuna con una determinata coppia motore (potenza).

3 INSTALLAZIONE DEL PRODOTTO

3.1 - Verifiche preliminari e limiti d'impiego

Prima di procedere all'installazione effettuare le seguenti verifiche:

- Verificare l'integrità dei componenti del prodotto appena estratti dall'imballo.
- Verificare l'adeguatezza del motore scelto confrontando le sue caratteristiche tecniche nominali con le caratteristiche tecniche della vostra tapparella; quindi, **NON installare il motore se le sue caratteristiche (coppia nominale, velocità di rotazione e tempo di funzionamento) non sono adatte a movimentare la vostra tapparella. In particolare, la coppia motore NON DEVE ESSERE SUPERIORE a quella necessaria a muovere la tapparella.** Ulteriori limiti d'impiego sono contenuti nel capitolo "Caratteristiche tecniche".
- Il diametro del rullo avvolgitore deve essere scelto in base alla coppia del motore:
  – per i motori con taglia "S" (Ø = 35 mm), il diametro interno minimo del rullo avvolgitore deve essere di 40 mm;
  – 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.
  – per i motori con taglia "L" (Ø = 58 mm), il diametro interno minimo del rullo avvolgitore deve essere di 70 mm.
- In caso di installazione all'esterno, garantire al motore un'adeguata protezione dagli agenti atmosferici.

3.2 - Assemblaggio e installazione del motore tubolare

Attenzione! - Prima di procedere all'assemblaggio e all'installazione del motore tubolare, leggere attentamente le avvertenze riportate nel paragrafo 1.2. L'installazione non corretta può causare gravi ferite.

Per assemblare e installare il motore tubolare fare riferimento alla **fig. 4**. 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 (**fig. 4-f**) del motore.

• Installare la pulsantiera di comando a parete

Installare sulla parete una pulsantiera di comando, osservando le seguenti avvertenze:

– scegliere una pulsantiera a 2 pulsanti (Salita e Discesa).
– si consiglia di utilizzare una pulsantiera che funziona a "uomo presente", cioè in cui occorre mantenere premuto il pulsante per la durata desiderata della manovra.
– posizionare la pulsantiera in vista della tapparella ma lontano dalle sue parti in movimento.
– posizionare l'interruttore a lato della tapparella, dove sono presenti il cavo elettrico proveniente dal motore tubolare e il cavo di alimentazione proveniente dalla rete elettrica.
– posizionare la pulsantiera ad un'altezza superiore a 1,5 m dal pavimento.

4 COLLEGAMENTI ELETTRICI

Attenzione!
- Un collegamento errato può provocare guasti o situazioni di pericolo.
- Rispettare scrupolosamente i collegamenti indicati in questo manuale.
- Nella rete di alimentazione del prodotto 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).

Per i collegamenti elettrici, fare riferimento allo schema elettrico di **fig. 3**. È possibile comandare più motori con un'unica pulsantiera, collegando questi motori "in parallelo". Il cavo elettrico del motore possiede all'interno 4 conduttori:

Cavo	Colore	Collegamento
1	**Marrone**	Fase elettrica di salita / discesa
2	**Nero**	Fase elettrica di discesa / salita
3	**Blu**	Comune (di solito collegato al Neutro)
4	**Giallo-verde**	Terra (collegamento equipotenziale di protezione). Cavo non presente nei motori della serie "**E Star SA**".

IT

• Abbinamento dei movimenti di Salita e Discesa ai rispettivi pulsanti

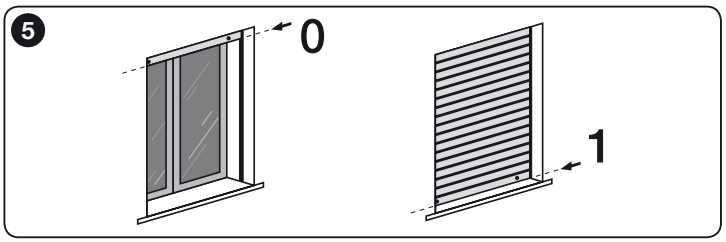
Al termine dei collegamenti comandare qualche manovra per verificare se i movimenti di salita e discesa sono abbinati correttamente ai rispettivi pulsanti di comando. Se non è così, invertire il collegamento tra i conduttori **Marrone** e **Nero**.

5 PROGRAMMAZIONE

5.1 - Avvertenze alla programmazione

• In generale

- Rispettare rigorosamente i limiti di tempo indicati nelle procedure.
- Le posizioni **0**, **1** della tapparella, citate nel testo, corrispondono a quelle illustrate in **fig. 5**.
- durante le operazioni di installazione e regolazione, quando non ci sono ancora i collegamenti elettrici definitivi è possibile comandare il motore tubolare con l'apposita unità TTU di Nice (**fig. 2**).



5.2 - Avvertenze per la programmazione dei finecorsa

I finecorsa "**0**" e "**1**" (**fig. 5**) sono le posizioni di base che la tapparella raggiunge al termine della Salita ("0") o al termine della Discesa ("1").
La programmazione di queste posizioni può essere fatta in vari modi: la scelta della procedura appropriata deve tenere conto della presenza o meno, sulla tapparella, dei tappi di sicurezza che stabiliscono il finecorsa in Salita e, dunque, l'apertura massima della tapparella, e/o delle molle antintrusione, che impediscono di alzare manualmente la tapparella quando questa è completamente chiusa. Le procedure disponibili sono:

Automatica (paragrafo 6.1): ideale per tapparelle con tappi di sicurezza e con molle antieffrazione.	
Manuale (paragrafo 6.2): ideale per tapparelle senza tappi di sicurezza e senza molle antieffrazione.	
Semiautomatica (paragrafo 6.3): ideale per tapparelle con tappi di sicurezza ma senza molle antieffrazione, o viceversa.	

Avvertenza – Eseguire soltanto una di queste tre procedure. Se i finecorsa sono già memorizzati e si desidera memorizzarli di nuovo è necessario cancellare prima la memoria di Era Star A, con la procedura 6.5.

5.3 - Avvertenze per la funzione "rilevamento ostacolo"

La funzione "rilevamento ostacolo", descritta nel capitolo 2, si attivata automaticamente e contestualmente alla programmazione dei finecorsa, effettuata con una delle tre procedure disponibili.
Successivamente è possibile regolare la sensibilità all'ostacolo, ovvero la forza che il motore deve contrapporre all'ostacolo per svincolare la tapparella. Per la regolazione utilizzare la procedura 6.4.
Se questa funzione blocca il movimento della tapparella frequentemente, senza un motivo apparente (presenza di un ostacolo fisico), si consiglia di disattivare la funzione utilizzando la procedura **B - "Procedura secondaria",** presente nel paragrafo 6.2.

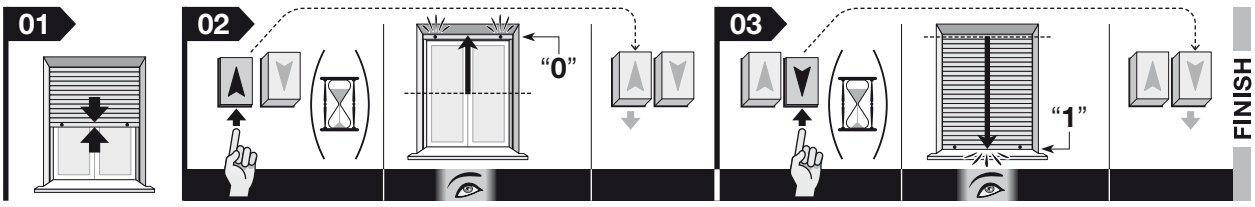
6 PROCEDURE

6.1 - Programmare i finecorsa "0" e "1" in modo AUTOMATICO



Attenzione! - Questa programmazione è indicata per tapparelle con tappi di sicurezza e molle antieffrazione.

01. Mantenere premuto il pulsante di **Salita** (o di **Discesa**) per portare la tapparella a metà della sua corsa.
02. Mantenere premuto il pulsante di **Salita** fino a quando la tapparella si ferma per l'impatto contro il finecorsa ("0"); quindi, rilasciare il pulsante.
03. Mantenere premuto il pulsante di **Discesa** fino a quando la tapparella si ferma per l'impatto contro il finecorsa ("1"); quindi, rilasciare il pulsante.



6.2 - Programmare i finecorsa “0” e “1” in modo MANUALE

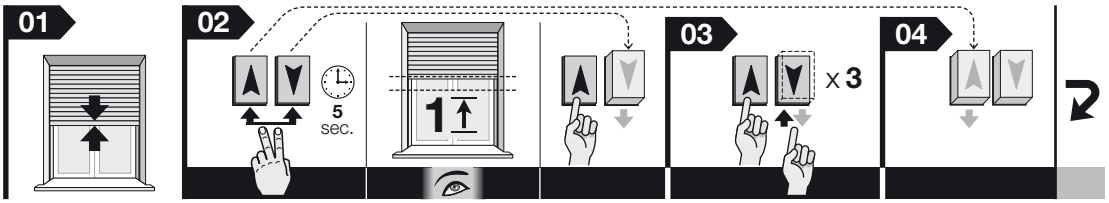


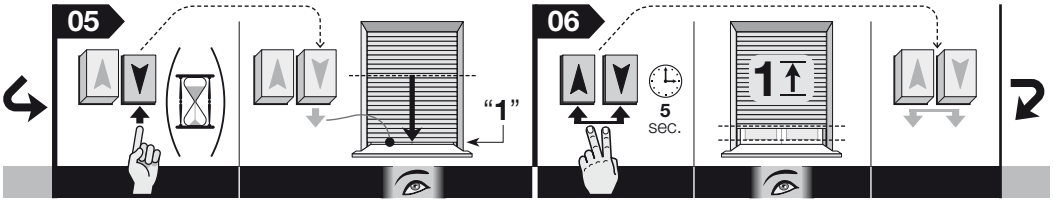
Attenzione! - Queste 2 programmazioni, alternative tra loro, sono indicate per tapparelle senza tappi di sicurezza e molle antieffrazione.

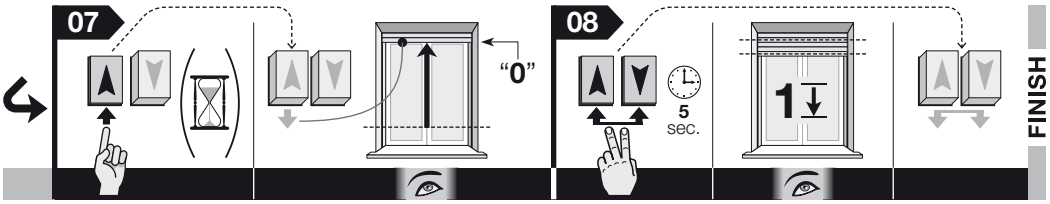
IT

A - Procedura standard (mantiene attivata la funzione “Rilevamento ostacolo”):

01. Mantenere premuto il pulsante di **Salita** (o di **Discesa**) per portare la tapparella a metà della sua corsa.
02. Mantenere premuti contemporaneamente, per almeno 5 secondi, i due pulsanti di **Salita** e **Discesa** e, dopo che il motore ha eseguito un breve movimento, rilasciare solo uno dei pulsanti.
03. Entro 3 secondi da quando il motore ha eseguito il movimento, premere 3 volte lo stesso pulsante rilasciato precedentemente.
04. Quindi, rilasciare anche l’altro pulsante.
05. Mantenere premuto il pulsante di **Discesa**, fino a portare la tapparella nella posizione di finecorsa “1” desiderato; quindi, rilasciare il pulsante.
06. Mantenere premuti contemporaneamente, per almeno 5 secondi, i due pulsanti di **Salita** e **Discesa** e, dopo che il motore ha eseguito un breve movimento di salita, rilasciarli entrambi.
07. Mantenere premuto il pulsante di **Salita**, fino a portare la tapparella nella posizione di finecorsa “0” desiderato; quindi, rilasciare il pulsante.
08. Mantenere premuti contemporaneamente, per almeno 5 secondi, i due pulsanti di **Salita** e **Discesa** e, dopo che il motore ha eseguito un breve movimento di discesa, rilasciarli entrambi.



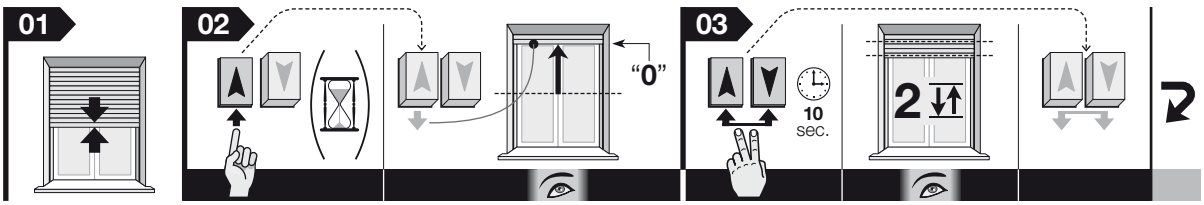


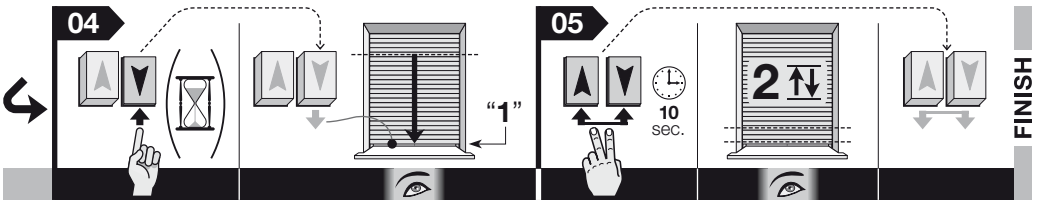


B - Procedura secondaria (disattiva contemporaneamente anche la funzione “Rilevamento ostacolo”):

Questa procedura è particolarmente consigliata nei casi in cui il movimento della tapparella non risulta fluido e regolare (ad esempio, quando ci sono guide sporche che generano attrito, doghe spostate dalla loro sede, tapparelle movimentate con corde, ecc.). Nella circostanza, infatti, la funzione “rilevamento ostacolo” percepisce questi attriti come ostacoli e blocca il movimento della tapparella in modo involontario. Dopo la disattivazione, il motore funzionerà senza nessun algoritmo di rilevazione ostacolo.

01. Mantenere premuto il pulsante di **Salita** (o di **Discesa**) per portare la tapparella a metà della sua corsa.
02. Mantenere premuto il pulsante di **Salita** fino a quando il motore raggiunge la posizione desiderata per il finecorsa “0”; quindi rilasciare il pulsante.
03. Mantenere premuti contemporaneamente i due pulsanti di **Salita** e **Discesa**; quindi attendere che il motore esegua 2 brevi movimenti e poi rilasciare entrambi i pulsanti.
04. Mantenere premuto il pulsante di **Discesa** fino a quando il motore raggiunge la posizione desiderata per il finecorsa “1”; quindi rilasciare il pulsante.
05. Mantenere premuti contemporaneamente i due pulsanti di **Salita** e **Discesa**; quindi attendere che il motore esegua 2 brevi movimenti e poi rilasciare entrambi i pulsanti (= memorizzazione terminata).



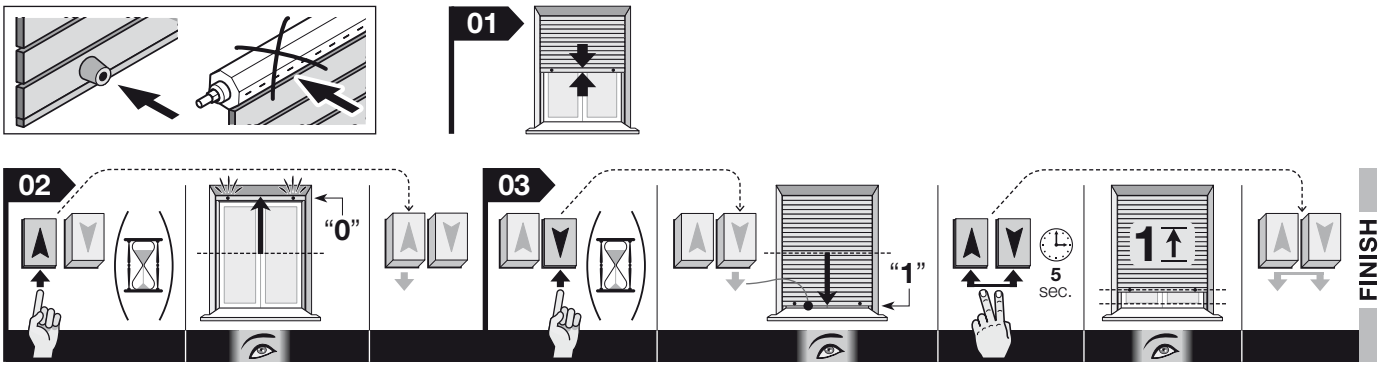


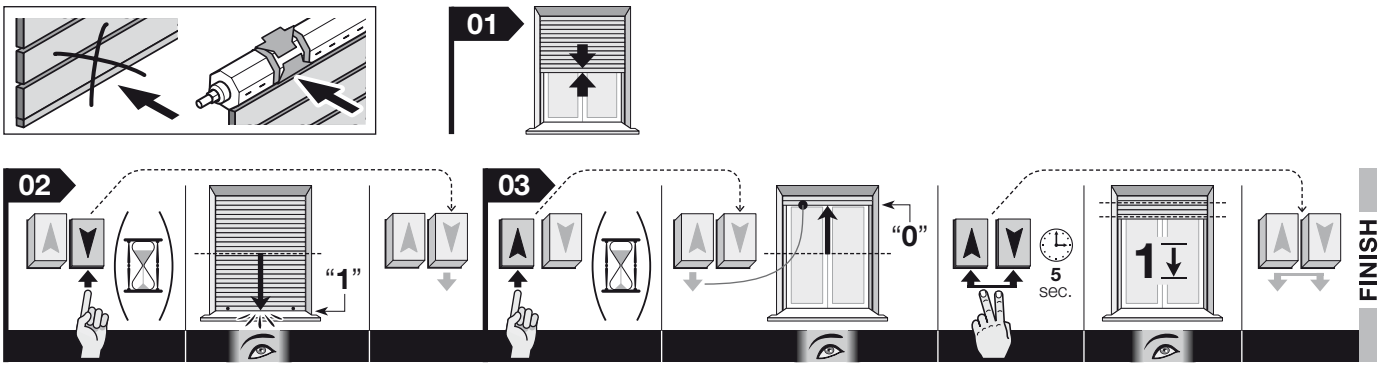
6.3 - Programmare i finecorsa “0” e “1” in modo SEMIAUTOMATICO



Attenzione!
• Questa programmazione è indicata per le tapparelle che hanno un unico blocco meccanico di sicurezza: ad esempio, i tappi per il finecorsa “0” oppure, in alternativa, le molle antieffrazione per il finecorsa “1”. • Nella fase 02 della procedura deve essere programmato esclusivamente il finecorsa dotato del blocco meccanico mentre, nella fase 03 deve essere programmato esclusivamente il finecorsa che non è dotato del blocco meccanico. Le due fasi non sono intercambiabili.

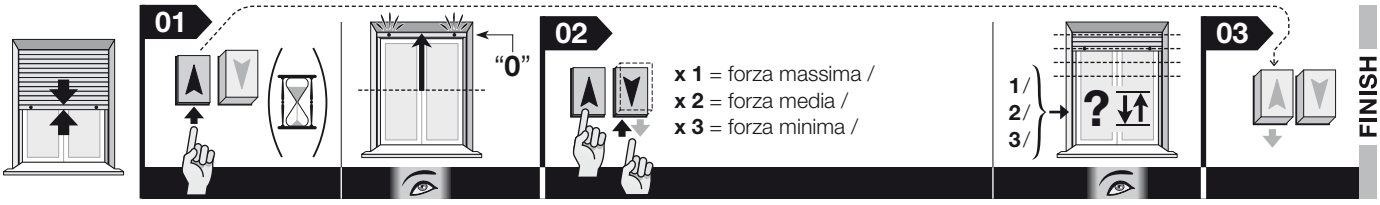
01. Mantenere premuto il pulsante di **Salita** (o di **Discesa**) per portare la tapparella a metà della sua corsa.
02. Mantenere premuto il pulsante opportuno e attendere che la tapparella si fermi per l’impatto contro il blocco meccanico del finecorsa. Infine, rilasciare il pulsante.
03. Mantenere premuto il pulsante opportuno e portare la tapparella nella posizione desiderata. Infine, rilasciare il pulsante. Mantenere premuti contemporaneamente, per almeno 5 secondi, i due pulsanti di **Salita** e **Discesa** e, dopo che il motore ha eseguito un breve movimento di discesa, rilasciarli entrambi.





6.4 - Regolazione della sensibilità all’ostacolo

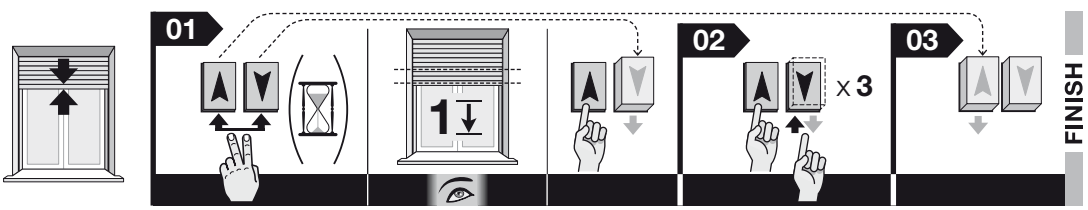
01. Mantenere premuto il pulsante di **Salita** fino a quando la tapparella raggiunge il finecorsa “0” (non rilasciare il pulsante).
02. Quindi, premere il pulsante di **Discesa** un numero di volte uguale al livello da selezionare (il pulsante deve rimanere premuto per 1 secondo; quindi attendere 1 secondo prima di premerlo di nuovo). Con il pulsante di **Salita** ancora premuto, attendere che la tapparella esegua un numero di movimenti (in direzione della discesa) uguale al nuovo livello impostato. I livelli disponibili sono 3 e ciascuno esprime la quantità di forza erogata dal motore in presenza di un ostacolo o di un impatto: **livello 1** = forza massima / **livello 2** = forza media (livello impostato in fabbrica) / **livello 3** = forza minima.
03. Infine, rilasciare il pulsante di **Salita**.



6.5 - Cancellazione totale della memoria

Attenzione! - La presente procedura cancella tutti i dati presenti nella memoria del motore, comprese le posizioni “0” e “1”.

01. Mantenere premuti contemporaneamente i due pulsanti di **Salita** e **Discesa** e attendere che la tapparella esegua un breve movimento. Infine rilasciare il pulsante di **Discesa**.
02. Entro 3 secondi dall’esecuzione del movimento premere 3 volte il pulsante di **Discesa**.
03. Infine, rilasciare anche il pulsante di **Salita**.



7 AVVERTENZE PER L'USO QUOTIDIANO DELL'AUTOMATISMO

7.1 - Funzione "Rilevamento ostacolo"

Era Star A è dotato di un sistema di sicurezza chiamato "Rilevamento ostacolo" che garantisce l'integrità della tapparella nei seguenti casi: il sistema interviene quando la corsa della tapparella, in Salita o in Discesa, viene frenata improvvisamente da un ostacolo (un oggetto, una persona ecc.) o da un forte attrito (formazione di ghiaccio, dilatamento dei materiali ecc.). In questi casi, la centrale blocca immediatamente la manovra in atto.

7.2 - 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.

7.3 - Funzione di "Auto-aggiornamento dei finecorsa"

Attenzione! – La funzione è attiva solo se il finecorsa è stato programmato con la procedura "modo Automatico" o con la procedura "modo Semiautomatico". Durante l'uso quotidiano dell'automazione, l'impatto della tapparella contro il finecorsa, al termine di una manovra, è dovuto alla funzione di "Auto-aggiornamento dei finecorsa" che misura nuovamente i parametri delle due posizioni di finecorsa e aggiorna i valori memorizzati precedentemente. La finalità di questa funzione è quella di compensare nel tempo gli allungamenti o gli accorciamenti della struttura, dovuti all'usura e agli sbalzi termici, consentendo quindi ai movimenti di Salita e Discesa di terminare la loro corsa sempre in modo preciso, nei rispettivi finecorsa.

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**:
Se la tapparella è già chiusa o quasi chiusa, il motore non esegue la manovra di salita. In questo caso occorre prima far scendere la tapparella 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 6.5) e programmare di nuovo i finecorsa.

❑ **Fermata involontaria del movimento della tapparella (falso ostacolo)**:
Dato il comando alla tapparella, se questa si ferma durante la corsa in un punto senza un apparente motivo (per un falso ostacolo), si consiglia di:
– regolare il livello di sensibilità all'ostacolo (paragrafo 6.4), aumentando la forza. Se questo non fosse sufficiente,
– cancellare i finecorsa (paragrafo 6.5) e programmare di nuovo i finecorsa utilizzando esclusivamente la procedura **B - "Procedura secondaria"** (paragrafo 6.2).

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
- **Lunghezza del cavo di connessione:** 2,5 m
- **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: **401/E STAR A**

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

E Star SA 324	**E Star MA 517**	**E Star MA 4012**	**E Star LA 7517**
E Star SA 524	**E Star MA 817**	**E Star MA 5012**	**E Star LA 8012**
E Star SA 611	**E Star MA 1517**	**E Star LA 5517**	**E Star LA 10012**
E Star SA 1011	**E Star MA 3017**	**E Star LA 6517**	**E Star LA 12012**

sono conformi ai requisiti essenziali ed alle altre disposizioni pertinenti, stabilite dalle direttive **2006/95/CE**, **2004/108/CE**. 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. **Mauro Sordini**
(Amministratore delegato)



Guide rapide

Era Star A

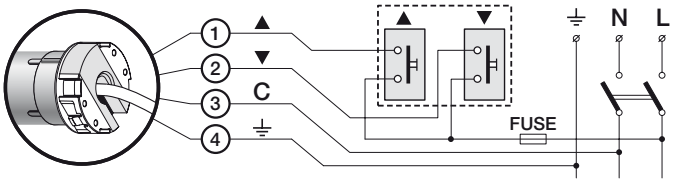
moteur tubulaire
pour volets roulants

Note pour la consultation • Ce Guide rapide présente une numérotation des figures autonome ne correspondant pas à la numérotation utilisée dans le texte du Manuel complet. • Ce guide ne remplace pas le manuel complet.

Nice

FRANÇAIS

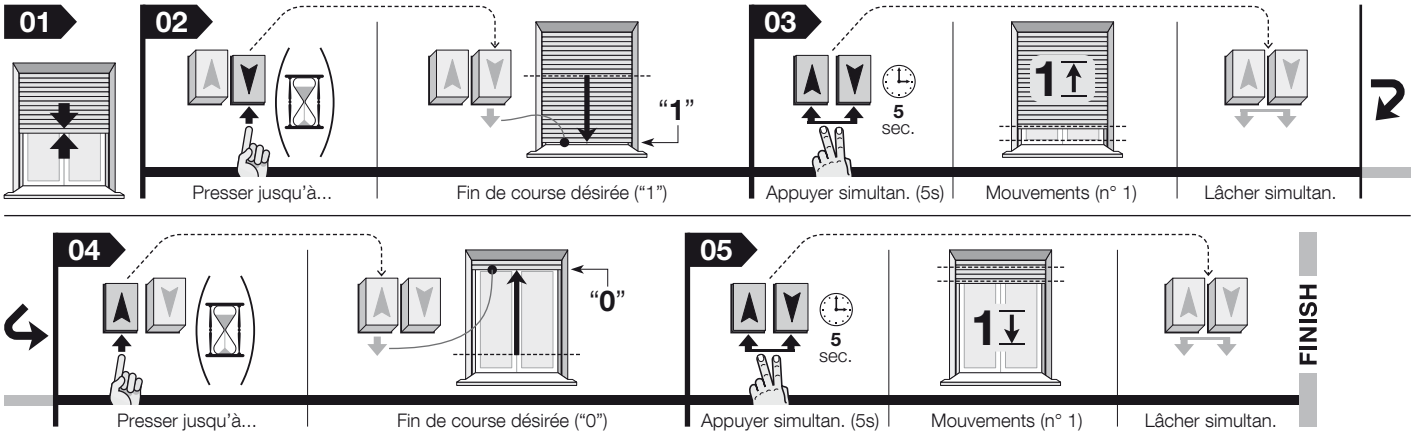
1 - Branchements électriques - Réf. chapitre 4



Câble	Couleur	Connexion
1	**Marron**	Phase électrique de montée / descente
2	**Noir**	Phase électrique de descente / montée
3	**Bleu**	Commun (généralement connecté au Neutre)
4	**Jaune-vert**	Terre (connexion équipotentielle de protection). Câble absent des moteurs de la série « **E Star SA** ».

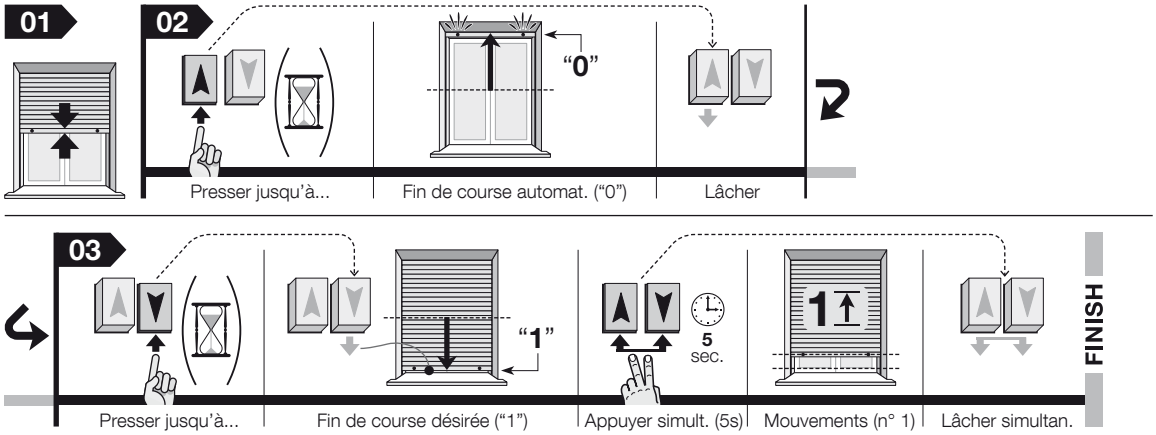
2 - Programmer les fins de course « 0 » et « 1 » en mode MANUEL - Réf. paragraphe 6.2

Il est possible de mémoriser au début le fin de course supérieur (0) ou le fin de course inférieur (1), indifféremment, suivant vos exigences.

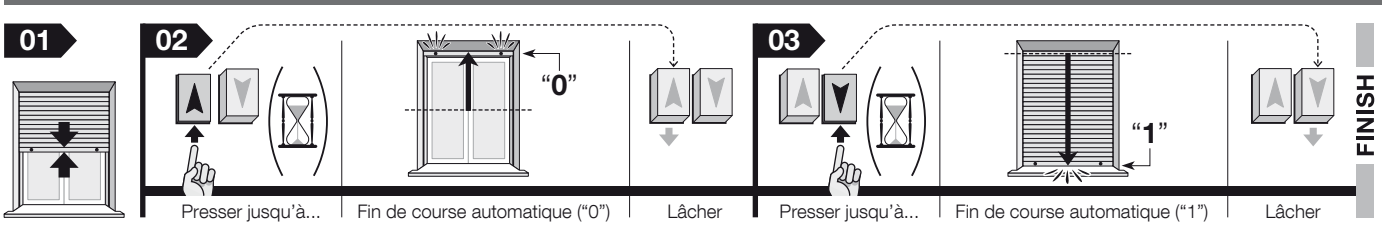


3 - Programmer les fins de course « 0 » et « 1 » en mode SEMI-AUTOMATIQUE - Réf. paragraphe 6.3

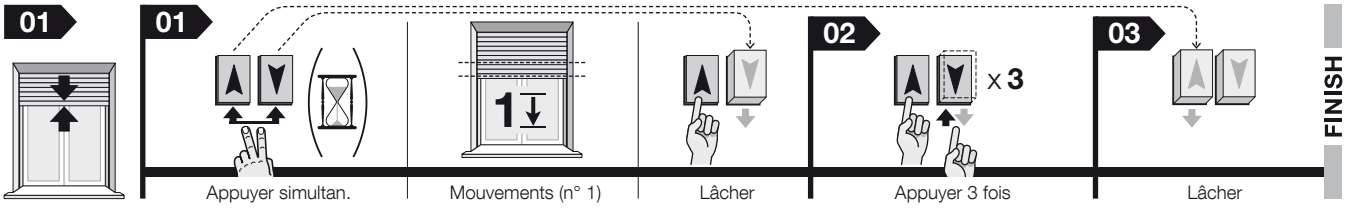
Attention ! • La programmation est indiquée pour les volets roulants qui n'ont qu'un seul blocage mécanique de sécurité : par exemple, les butées d'arrêt pour le fin de course « 0 » ou, en alternative, les ressorts anti-effraction pour le fin de course « 1 ». • L'exemple ci-contre présente un volet roulant muni uniquement des butées d'arrêt pour le fin de course « 0 ». **• Le premier fin de course à programmer doit être celui qui est muni de blocage mécanique.**



4 - Programmer les fins de course « 0 » et « 1 » en mode AUTOMATIQUE - Réf. paragraphe 6.1



5 - Effacement total de la mémoire - Réf. paragraphe 6.5



Guide complet

Note pour la consultation du guide – Certaines figures mentionnées dans le texte se trouvent à la fin du guide.

1 AVERTISSEMENTS ET PRÉCAUTIONS GÉNÉRALES POUR LA SÉCURITÉ

1.1 - Avertissements de sécurité

- **Attention ! – Instructions importantes pour la sécurité : conserver ces instructions.**
- **Attention ! – Pour la sécurité des personnes il est important de respecter ces instructions ; avant de commencer le travail il faut donc lire attentivement ce manuel.**

1.2 - Avertissements au sujet de l'installation

- Avant de commencer l'installation vérifier si le présent produit est adapté pour automatiser le volet roulant auquel il est destiné (lire le paragraphe 3.1). S'il se révèle inadapté, NE PAS procéder à l'installation.
- Toutes les opérations d'installation ou de maintenance doivent être effectuées avec l'automatisme déconnecté de l'alimentation électrique. Par précaution, avant de commencer le travail, accrocher sur le dispositif de déconnexion une pancarte « ATTENTION ! MAINTENANCE EN COURS ».
- Avant de commencer l'installation, éloigner tous les câbles électriques qui ne sont pas nécessaires au dispositif ; par ailleurs, désactiver tous les mécanismes qui ne sont nécessaires au fonctionnement motorisé du volet roulant.
- Si le produit est installé à une hauteur inférieure à 2,5 m du sol (ou d'une autre surface d'appui), il faut protéger les parties en mouvement de l'automatisme au moyen d'un carter pour empêcher un accès accidentel. Réaliser la protection en consultant le guide d'instructions du volet roulant et en garantissant dans tous les cas l'accès pour les interventions de maintenance.
- Au cours de l'installation, manipuler le produit avec précaution : éviter les risques d'écrasement, de choc, de chute ou de contact avec des liquides ; ne pas percer et ne pas appliquer de vis à l'extérieur du moteur ; ne pas mettre le produit à proximité de sources de chaleur et ne pas l'exposer aux flammes libres (**fig. 1**). Ces actions peuvent l'endommager et causer des problèmes de fonctionnement ou des situations de danger. Dans ces cas-là, suspendre immédiatement l'installation et s'adresser au service après-vente Nice.
- Durant l'installation, il ne faut appliquer aucune vis sur la partie de tube d'enroulement occupée à l'intérieur par le moteur tubulaire. Ces vis pourraient endommager le moteur.
- Ne pas démonter le produit en dehors des opérations prévues dans ce guide.
- Ne pas effectuer de modifications sur une partie quelconque du produit en dehors de celles indiquées dans ce guide. Les opérations non autorisées ne peuvent que provoquer des problèmes de fonctionnement. Le constructeur décline toute responsabilité pour les dommages dérivant de modifications arbitraires au produit.
- Le câble d'alimentation du produit est en PVC et est adapté exclusivement pour être installé à l'intérieur. Si l'installation est effectuée à l'extérieur, poser le câble dans une goulotte de protection.
- Le câble d'alimentation de l'appareil ne peut pas être remplacé. Si le câble est endommagé, l'appareil doit être mis au rebut.
- Pendant la réalisation de l'installation, maintenir les personnes à distance du volet roulant quand il est en mouvement.

1.3 - Recommandations pour l'utilisation

- Le produit n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (enfants compris) aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience ou de connaissances.
- Les enfants doivent être surveillés pour s'assurer qu'ils ne jouent pas avec l'automatisme.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande fixes. Conserver les dispositifs de commande portables (télécommandes) hors de portée des enfants.
- Durant l'exécution de la manœuvre contrôler l'automatisme et maintenir les personnes à distance jusqu'à ce que le mouvement s'arrête.
- Ne pas commander l'automatisme quand des personnes effectuent à proximité des travaux comme le lavage des vitres ; couper l'alimentation électrique avant de faire exécuter ces travaux.
- Contrôler fréquemment l'automatisme pour découvrir les éventuels signes d'usure, de dommages ou de déséquilibres. Ne pas utiliser l'automatisme si celui-ci a besoin de réglages ou de réparations ; s'adresser exclusivement à du personnel spécialisé pour résoudre ce type de problèmes.

2 DESCRIPTION DU PRODUIT ET APPLICATION

Era Star A est une famille de moteurs tubulaires destinés exclusivement à l'automatisation de volets roulants. Les moteurs de cette famille sont munis d'une fonction qui garantit l'intégrité du volet roulant durant sa course, quand celle-ci est freinée accidentellement par un obstacle ou un impact. **Toute autre utilisation est interdite ! Le producteur ne répond pas des dommages dérivant d'une utilisation impropre du produit, différente de ce qui est prévu dans ce guide.**

Era Star A est équipé d'un système de sécurité appelé « Détection d'obstacle » qui intervient quand la course du volet roulant (en Montée ou en Descente) est freinée à l'improviste par un obstacle (un objet, une personne, etc.) ou un fort frottement (formation de glace, dilatation des matériaux, etc.). Dans ces cas-là, la logique de commande du moteur bloque immédiatement la manœuvre en cours et effectue une brève inversion du mouvement.
Era Star A est en mesure de manœuvrer le volet roulant en montée et en descente. La technologie à encodeur garantit la précision et la fiabilité dans le contrôle électronique des mouvements du volet roulant et de tous les fins de course.
Le moteur tubulaire se connecte au secteur et à un interrupteur mural (non compris dans l'emballage) qui permet de commander les manœuvres de Montée et de Descente du volet roulant : il est conseillé d'utilisé un interrupteur stable ou instable, à touches interverrouillées. Les fins de course de ces manœuvres peuvent être programmés avec l'une des trois procédures disponibles suivant la présence, sur le volet roulant, de mécanismes avec fonction de fin de course automatique (butées d'arrêt, ressorts anti-effraction, etc.).
Era Star A est disponible en différentes versions, chacune avec un couple moteur (puissance) donné.

3 INSTALLATION DU PRODUIT

3.1 - Contrôles préliminaires et limites d'utilisation

Avant de procéder à l'installation, effectuer les vérifications suivantes :

- Vérifier l'intégrité des composants du produit qui viennent d'être déballés.
- Vérifier que le moteur choisi est adapté en comparant ses caractéristiques techniques nominales avec les caractéristiques techniques du volet roulant ; par conséquent, **NE PAS installer le moteur si ses caractéristiques (couple nominal, vitesse de rotation et temps de fonctionnement) ne sont pas adaptées pour manœuvrer le volet roulant**. **En particulier, le couple moteur NE DOIT PAS ÊTRE SUPÉRIEUR à celui qui est nécessaire pour manœuvrer le volet roulant.** D'autres limites d'application figurent dans le chapitre « Caractéristiques techniques ».
- Le diamètre du tube d'enroulement doit être choisi suivant le couple du moteur :
  – pour les moteur avec une taille « S » (Ø = 35 mm), le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 40mm ;
  – pour les moteur avec une taille « M » (Ø = 45 mm) et un couple jusqu'à 35Nm (compris), le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 52 mm ;
  – pour les moteur avec une taille « M » (Ø = 45 mm) et un couple supérieur à 35Nm (compris), le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 60 mm ;
  – pour les moteur avec une taille « L » (Ø = 58 mm), le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 70 mm.
- En cas d'installation à l'extérieur, garantir au moteur une protection adéquate contre les agents atmosphériques.

3.2 - Assemblage et installation du moteur tubulaire

Attention ! - Avant de procéder à l'assemblage et à l'installation du moteur tubulaire, lire attentivement les recommandations figurant dans le paragraphe 1.2. L'installation incorrecte peut causer de graves blessures.

Pour assembler et installer le moteur tubulaire, se référer à la **fig. 4**. Consulter le catalogue des produits Nice ou le site www.niceforyou.com pour choisir la couronne du fin de course (**fig. 4-a**), la roue d'entraînement (**fig. 4-b**) et la patte de fixation (**fig. 4-f**) du moteur.

• Installation du clavier de commande au mur

Installer sur le mur un interrupteur de commande, en veillant à :
– choisir un clavier de commande à 2 touches (montée et descente).
– il est conseillé d'utiliser un clavier du type « à action maintenue », sur lequel il faut maintenir la pression sur la touche pendant la durée désirée de la manœuvre.
– placer le clavier dans une position permettant de voir le volet roulant mais loin de ses parties en mouvement.
– positionner l'interrupteur sur le côté du volet roulant, où se trouvent le câble électrique provenant du moteur tubulaire et le câble d'alimentation provenant du secteur.
– positionner le clavier à une hauteur supérieure à 1,5 m par rapport au sol.

4 CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

Attention !
- Un branchement erroné peut provoquer des pannes ou des situations de danger.
- Respecter scrupuleusement les connexions indiquées dans ce guide.
- Sur la ligne d'alimentation du produit, il faut installer un dispositif de déconnexion ayant une distance d'ouverture des contacts permettant la déconnexion complète dans les conditions prescrites par la catégorie de surtension III, conformément aux normes d'installation (le dispositif de déconnexion n'est pas fourni avec le produit).

Pour les connexions électriques, se référer au schéma électrique de la **fig. 3**. Il est possible de commander plusieurs moteurs avec un seul clavier de commande, en connectant ces moteurs « en parallèle ». Le câble électrique du moteur est formé de 4 conducteurs :

Câble	Couleur	Connexion
1	**Marron**	Phase électrique de montée / descente
2	**Noir**	Phase électrique de descente / montée
3	**Bleu**	Commun (généralement connecté au Neutre)
4	**Jaune-vert**	Terre (connexion équipotentielle de protection). Câble absent des moteurs de la série « **E Star SA** ».

• Association des mouvements de Montée et de Descente aux touches respectives

À la fin des opérations de branchement, commander quelques manœuvres pour vérifier si les mouvements de montée et de descente sont correctement associés aux touches de commande respectives. Si ce n'est pas le cas, inverser la connexion entre les conducteurs **Marron** et **Noir**.

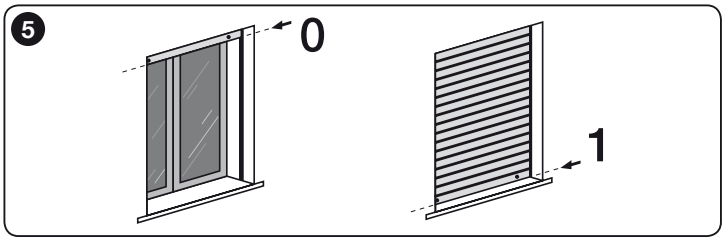
FR

5 PROGRAMMATION

5.1 - Recommandations pour la programmation

• En général

- Respecter rigoureusement les limites de temps indiquées dans les procédures.
- Les positions **0**, **1**, H du volet roulant, citées dans le texte, correspondent à celles de la **fig. 5**.
- Durant les opérations d'installation et de réglage, quand les connexions électriques ne sont pas encore définitives, il est possible de commander le moteur tubulaire avec l'unité TTU de Nice (**fig. 2**).



5.2 - Recommandations pour la programmation des fins de course

Les fins de course « **0** » et « **1** » (**fig. 5**) sont les positions de base que le volet roulant atteint à la fin de la Montée (« 0 ») ou à la fin de la Descente (« 1 »).
La programmation de ces positions peut être faite de différentes manières : le choix de la procédure appropriée doit tenir compte de la présence ou pas, sur le volet roulant, de butées d'arrêt qui servent de fin de course en montée, et déterminent par conséquent l'ouverture maximum du volet roulant et/ou de ressorts anti-effraction, qui empêchent de relever manuellement le volet quand il est complètement fermé.
Les procédures disponibles sont :

Automatique (paragraphe 6.1) : idéale pour volets roulants avec butées d'arrêt et avec ressorts anti-effraction.	
Manuelle (paragraphe 6.2) : idéale pour volets roulants sans butées d'arrêt et sans ressorts anti-effraction.	
Semi-automatique (paragraphe 6.3) : idéale pour volets roulants avec butées d'arrêt mais sans ressorts anti-effraction, ou vice-versa.	

Avertissement – Effectuer uniquement l'une de ces trois procédures. Si les fins de course sont déjà mémorisés et que l'on désire les mémoriser de nouveau, il faut d'abord effacer la mémoire d'Era Star A, avec la procédure 6.5.

5.3 - Recommandations pour la fonction « détection d'obstacle »

La fonction « détection d'obstacle », décrite dans le chapitre 2, s'active automatiquement et de manière contextuelle à la programmation des fins de course, effectuée avec l'une des trois procédures disponibles.Ensuite, il est possible de régler la sensibilité à l'obstacle, c'est-à-dire la force que le moteur doit opposer à l'obstacle pour libérer le volet roulant. Pour le réglage, utiliser la procédure 6.4.
Si cette fonction bloque fréquemment le mouvement du volet roulant, sans raison apparente (présence d'un obstacle physique), il est conseillé de désactiver la fonction en utilisant la procédure **B - « Procédure secondaire »,** présente dans le paragraphe 6.2.

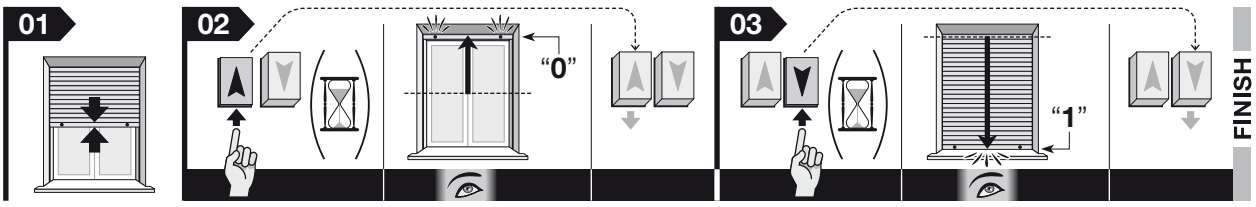
6 PROCÉDURES

6.1 - Programmer les fins de course « 0 » et « 1 » en mode AUTOMATIQUE



Attention ! - Cette programmation est indiquée pour les volets roulants équipés de butées d'arrêt et de ressorts anti-effraction.

01. Presser la touche de **Montée** (ou de **Descente**) jusqu'à ce que le volet roulant arrive à mi-course.
02. Presser la touche de **Montée** enfoncée jusqu'à ce que le volet roulant s'arrête en butant contre le fin de course (« 0 ») puis relâcher la touche.
03. Presser la touche de **Descente** jusqu'à ce que le volet roulant s'arrête en butant contre le fin de course (« 1 ») puis relâcher la touche.



6.2 - Programmer les fins de course « 0 » et « 1 » en mode MANUEL

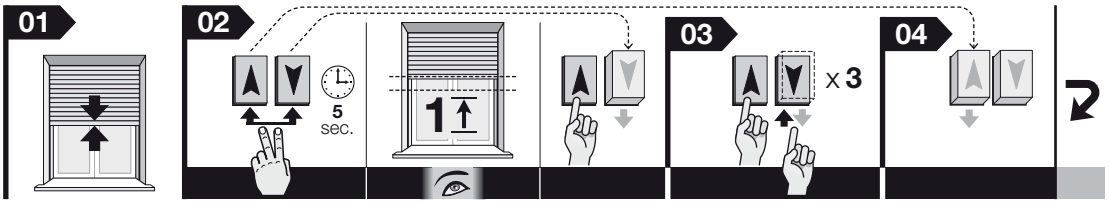


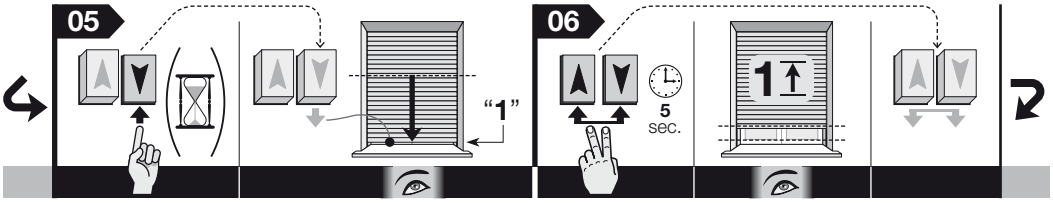
Attention ! - Ces 2 programmations, interchangeables l'une et l'autre, sont indiquées pour les volets roulants sans butées d'arrêt et sans ressorts anti-effraction.

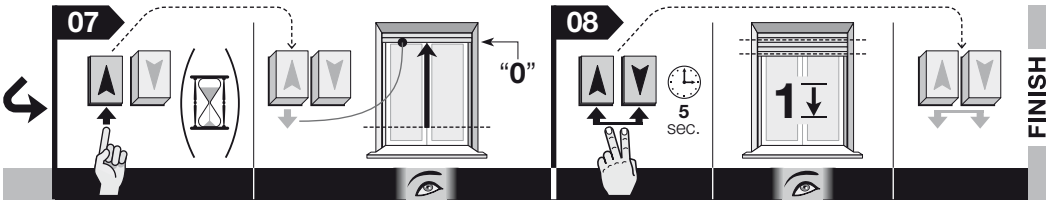
FR

A - Procédure standard (maintient activée la fonction « Détection obstacle ») :

01. Presser la touche de **Montée** (ou de **Descente**) jusqu'à ce que le volet roulant arrive à mi-course.
02. Presser simultanément, pendant au moins 5 secondes, les deux touches de **Montée** et de **Descente** puis, après que le moteur a exécuté un bref mouvement, relâcher une seule touche.
03. Dans les 3 secondes à compter du moment où le moteur a effectué le mouvement, presser 3 fois la touche que l'on vient de relâcher.
04. Relâcher ensuite l'autre touche.
05. Presser la touche de **Descente** jusqu'à ce que le volet roulant s'arrête dans la position de fin de course « 1 » voulue puis relâcher la touche.
06. Presser simultanément, pendant au moins 5 secondes, les deux touches de **Montée** et de **Descente**, puis les relâcher quand le moteur a effectué un bref mouvement de montée ;
07. Presser la touche de **Montée** jusqu'à ce que le volet roulant s'arrête dans la position de fin de course « 0 » voulue puis relâcher la touche ;
08. Presser simultanément, pendant au moins 5 secondes, les deux touches de **Montée** et de **Descente** puis les relâcher après que le moteur a effectué un bref mouvement de descente.



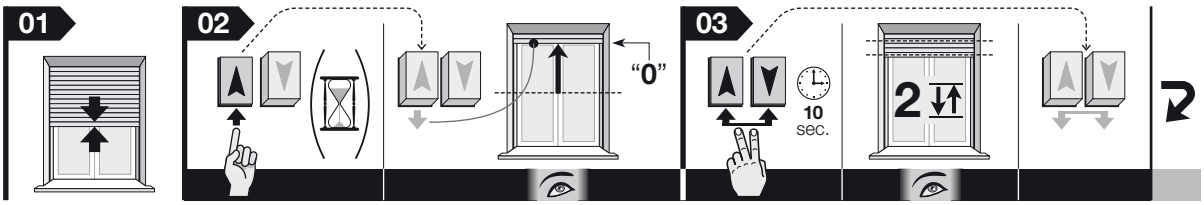


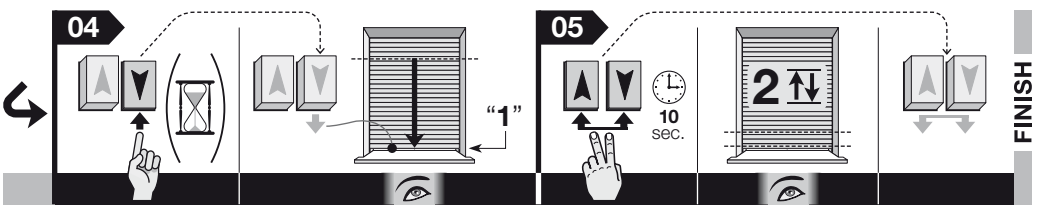


B - Procédure secondaire (désactive simultanément aussi la fonction « Détection obstacle ») :

Cette procédure est particulièrement conseillée si le mouvement du volet roulant ne résulte pas fluide et régulier (par exemple, quand de la saleté dans les glissières crée un frottement, en cas de désalignement des lattes, de volets roulants manœuvrées à l'aide de cordes, etc.). Dans ce cas en effet, la fonction « détection d'obstacle » perçoit ces frottements comme des obstacles et bloque le mouvement du volet roulant de manière involontaire. Après la désactivation, le moteur fonctionnera sans aucun algorithme de détection d'obstacle activé.

01. Presser la touche de **Montée** (ou de **Descente**) jusqu'à ce que le volet roulant arrive à mi-course.
02. Presser la touche de **Montée** jusqu'à ce que le moteur atteigne la position désirée pour le fin de course « 0 » puis relâcher la touche.
03. Presser simultanément les deux touches de **Montée** et de **Descente** et attendre que le moteur effectue deux mouvements brefs puis relâcher les touches.
04. Presser la touche de **Descente** jusqu'à ce que le moteur atteigne la position désirée pour le fin de course « 1 » puis relâcher la touche.
05. Presser simultanément les deux touches de **Montée** et de **Descente** et attendre que le moteur effectue deux mouvements brefs puis relâcher les touches (= mémorisation terminée).



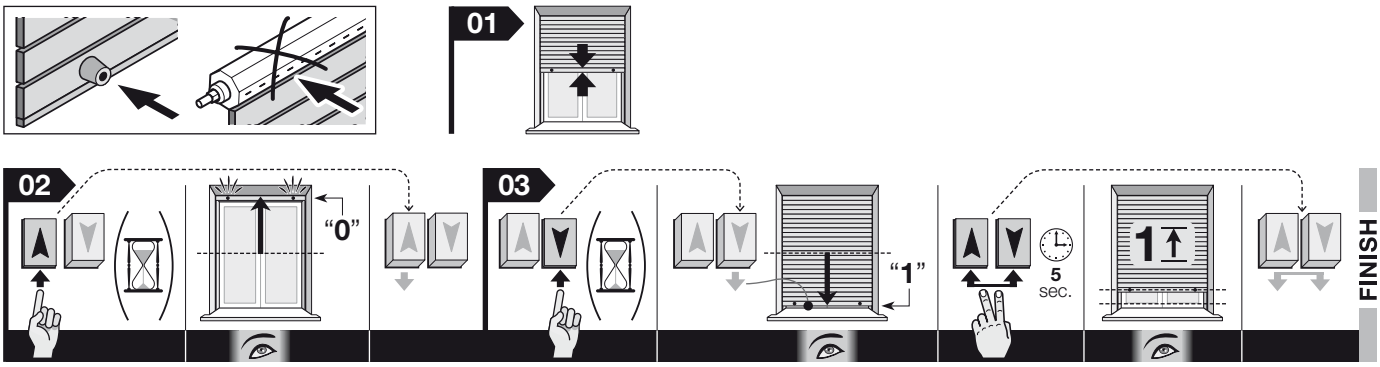


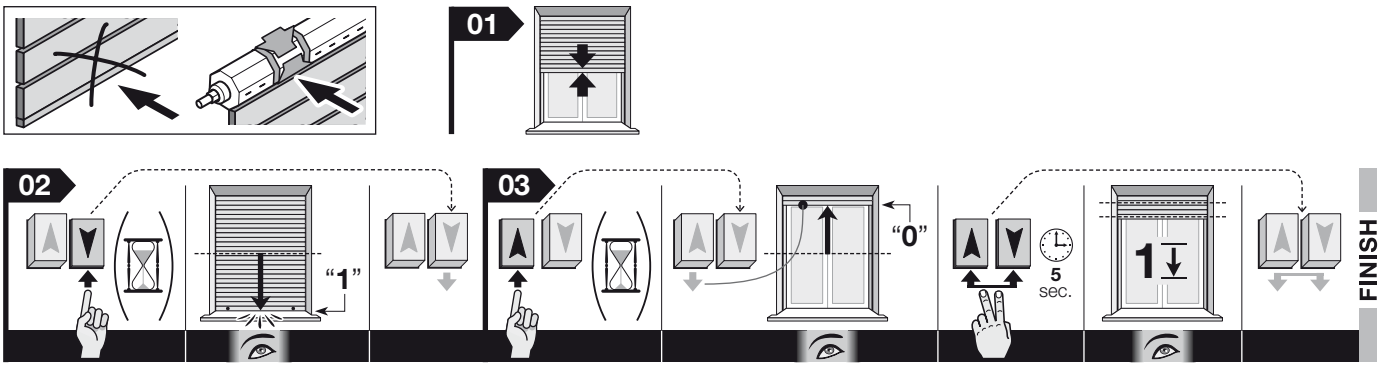
6.3 - Programmer les fins de course « 0 » et « 1 » en mode SEMI-AUTOMATIQUE



Attention ! • Cette programmation est indiquée pour les volets roulants qui n'ont qu'un seul blocage mécanique de sécurité : par exemple, les butées d'arrêt pour le fin de course « 0 » ou, en alternative, les ressorts anti-effraction pour le fin de course « 1 ». • Dans la phase 02 de la procédure il faut programmer exclusivement le fin de course qui est muni de blocage mécanique tandis que dans la phase 03, il faut programmer exclusivement le fin de course. qui n'est pas muni de blocage mécanique . Les deux phases ne sont pas interchangeables.

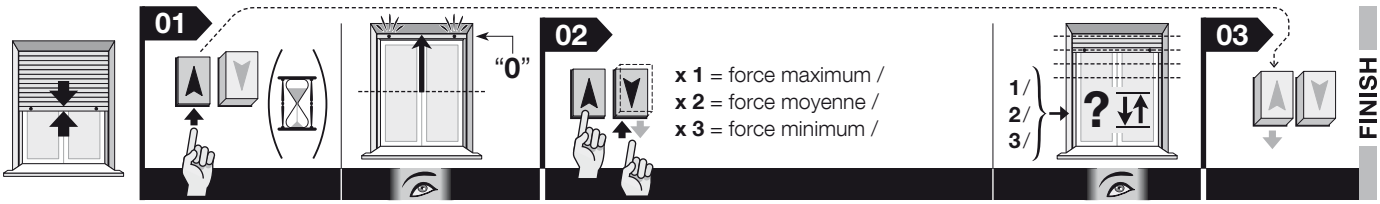
01. Presser la touche de **Montée** (ou de **Descente**) jusqu'à ce que le volet roulant arrive à mi-course.
02. Presser la touche qui convient et attendre que le volet roulant s'arrête suite à l'impact contre le blocage mécanique du fin de course. Relâcher ensuite la touche.
03. Presser la touche qui convient et porter le volet roulant dans la position désirée. Relâcher ensuite la touche. Presser simultanément, pendant au moins 5 secondes, les deux touches de **Montée** et de **Descente** puis les relâcher après que le moteur a effectué un bref mouvement de descente.





6.4 - Réglage de la sensibilité à l'obstacle

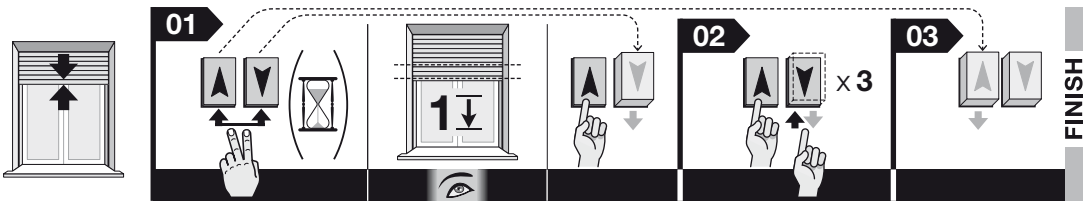
01. Presser la touche de **Montée** jusqu'à ce que le volet roulant s'arrête en butant contre le fin de course « 0 » (ne pas relâcher la touche).
02. Presser ensuite la touche de **Descente** un nombre de fois identique au niveau à sélectionner (la pression sur la touche doit durer 1 seconde ; attendre ensuite 1 seconde avant de presser de nouveau sur la touche). Tout en maintenant la pression sur la touche de **Montée**, attendre que le volet roulant effectue un nombre de mouvements (dans le sens de la descente) identique au nouveau niveau fixé. Il y a trois niveaux disponibles et chacun exprime la quantité de force fournie par le moteur en présence d'un obstacle ou d'un impact : **niveau 1** = force maximum / **niveau 2** = force moyenne (niveau sélectionné en usine) / **niveau 3** = force minimum.
03. Pour finir, relâcher la touche de **Montée**.



6.5 - Effacement total de la mémoire

Attention ! - La présente procédure efface toutes les données présentes dans la mémoire du moteur, y compris les positions « 0 » et « 1 ».

01. Presser simultanément les deux touches de **Montée** et de **Descente** et attendre que le volet roulant effectue un mouvement bref. Relâcher ensuite la touche de **Descente**.
02. Dans les 3 secondes qui suivent l'exécution du mouvement, presser 3 fois la touche de **Descente**.
03. Pour finir, relâcher aussi la touche de **Montée**.



7 RECOMMANDATIONS POUR L'UTILISATION QUOTIDIENNE DE L'AUTOMATISME

7.1 - Fonction « Détection obstacle »

Era Star A est muni d'un système de sécurité appelé « Détection obstacle » qui garantit l'intégrité du volet roulant dans les cas suivants : le système intervient quand la course du volet roulant, en Montée ou en Descente, est freinée à l'improviste par un obstacle (un objet, une personne etc.) ou par un fort frottement (formation de glace, dilatation des matériaux etc.). Dans ces cas-là, la logique de commande bloque immédiatement la manœuvre en cours.

7.2 - Cycle de travail continu maximum

En général, les moteurs de la ligne « Era » sont conçus pour l'emploi résidentiel et dans tous les cas pour un service discontinu. Ils garantissent un temps d'utilisation continu de 4 minutes maximum et dans les cas de surchauffe (par exemple à cause d'un actionnement continu et prolongé), une protection thermique de sécurité intervient automatiquement en coupant le courant et en le rétablissant quand la température revient à des valeurs normales.

7.3 - Fonction d'« Auto-ajustement des fins de course »

Attention ! – La fonction n'est active que si le fin de course a été programmé avec la procédure « mode Automatique » ou avec la procédure « mode Semi-automatique ». Dans l'utilisation quotidienne de l'automatisme, l'impact du volet roulant contre le fin de course, à la fin d'une manœuvre, est dû à la fonction d'« auto-ajustement des fins de course » qui mesure de nouveau les paramètres des deux positions de fin de course et met à jour les valeurs précédemment mémorisées. La finalité de cette fonction est de compenser dans le temps les allongements ou les raccourcissements de la structure, dus à l'usure et aux écarts thermiques, en permettant ainsi aux mouvements de Montée et de Descente de terminer leur course toujours de manière précise, sur les fins de course respectifs.

Que faire si… (guide pour la résolution des problèmes)

❑ **Quand on alimente une phase électrique, le moteur ne bouge pas :**
Excluant la possibilité d'une intervention de la protection thermique, pour laquelle il suffit d'attendre que le moteur refroidisse, vérifier que la tension de secteur correspond aux données indiquées dans les caractéristiques techniques de ce guide, en mesurant l'énergie entre le conducteur « commun » et celui de la phase électrique alimentée. Pour finir, essayer d'alimenter la phase électrique opposée.

❑ **Quand on envoie une commande de montée, le moteur ne démarre pas :**
Si le volet roulant est déjà fermé ou presque fermé, le moteur n'exécute pas la manœuvre de montée. Dans ce cas il faut d'abord faire descendre le volet roulant sur une courte distance puis redonner une nouvelle commande de montée.

❑ **Le système opère dans la condition d'urgence avec commande à action maintenue :**
– Vérifier si le moteur a subi un choc électrique ou mécanique de forte entité.
– Vérifier que toutes les parties du moteur sont encore intactes.
– Effectuer la procédure d'effacement (paragraphe 6.5) et programmer de nouveau les fins de course.

❑ **Arrêt involontaire du mouvement du volet roulant (faux obstacle)** :
Après avoir commandé la manœuvre du volet roulant, si celui-ci s'arrête durant la course à un certain point sans raison apparente (pour un faux obstacle), il est conseillé de :
– régler le niveau de sensibilité à l'obstacle (paragraphe 6.4), en augmentant la force.
Si cela ne suffit pas,
– effacer les fins de course (paragraphe 6.5) et programmer de nouveau les fins de course en utilisant exclusivement la procédure **B - « Procédure secondaire »** (paragraphe 6.2).

Mise au rebut du produit

Comme pour l'installation, à la fin de la durée de vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié.
Ce produit est constitué de différents types de matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être mis au rebut. Informez-vous sur les systèmes de recyclage ou de mise au rebut prévus par les règlements, en vigueur dans votre pays, 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 ordures ménagères. 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 restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent. **Attention !** – les règlements locaux en vigueur peuvent appliquer de lourdes sanctions en cas d'élimination illicite de ce produit.



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

Caractéristiques techniques

- **Tension d'alimentation :** voir les données sur l'étiquette du moteur
- **Puissance absorbée en stand-by :** 0,5 W
- **Résolution de l'encodeur :** 2,7°
- **Temps de fonctionnement continu :** 4 minutes
- **Longueur du câble de connexion :** 2,5 m
- **Température minimale de fonctionnement :** -20 °C
- **Indice 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 le même bon fonctionnement et le type d'utilisation prévus.

Déclaration CE de conformité

Numéro de déclaration : **401/E STAR A**

Par la présente, Nice S.p.A. déclare que les produits :

E Star SA 324	**E Star MA 517**	**E Star MA 4012**	**E Star LA 7517**
E Star SA 524	**E Star MA 817**	**E Star MA 5012**	**E Star LA 8012**
E Star SA 611	**E Star MA 1517**	**E Star LA 5517**	**E Star LA 10012**
E Star SA 1011	**E Star MA 3017**	**E Star LA 6517**	**E Star LA 12012**

sont conformes aux conditions requises et autres dispositions pertinentes édictées par les directives **2006/95/CE**, **2004/108/CE**. La déclaration de conformité CE peut être consultée et imprimée depuis le site www.nice-service.it ou demandée à Nice S.p.A.

Ing. **Mauro Sordini**
(Chief Executive Officer)



FR

Guía rápida

Era Star A

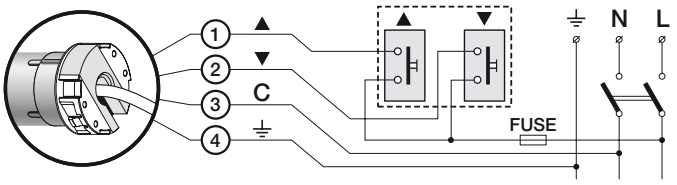
motor tubular para persianas

Nota de consulta • En esta Guía rápida la numeración de las figuras es autónoma y no corresponde a la numeración citada en el texto del Manual completo. • Esta guía no reemplaza el manual completo.

Nice

ESPAÑOL

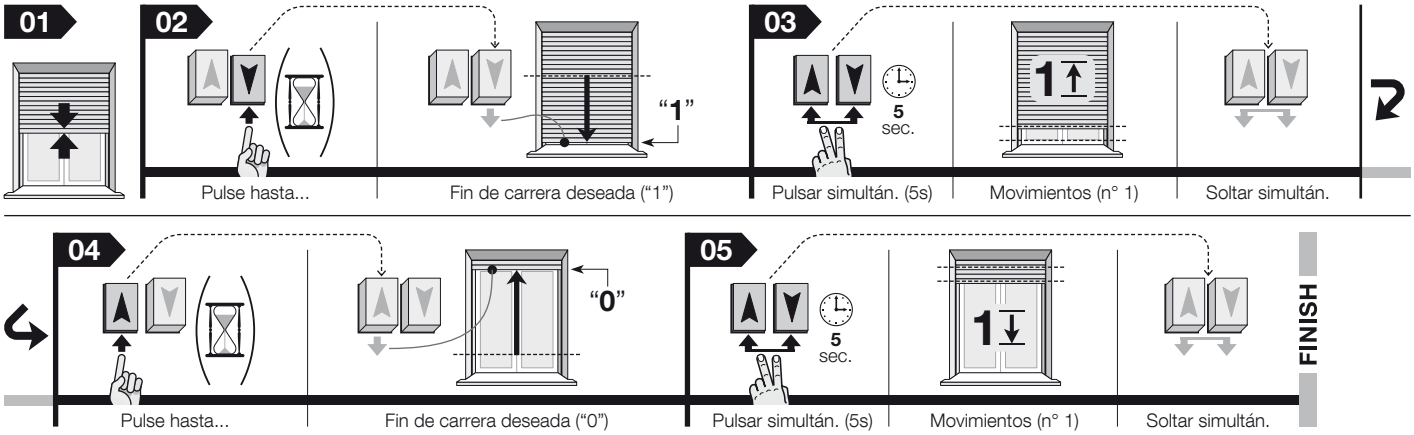
1 - Conexiones eléctricas - ref. capítulo 4



Cable	Color	Conexión
1	**Marrón**	Fase eléctrica de subida / bajada
2	**Negro**	Fase eléctrica de bajada / subida
3	**Azul**	Común (habitualmente conectado al Neutro)
4	**Amarillo-verde**	Tierra (conexión equipotencial de protección). Cable no existente en los motores de la serie "**E Star SA**".

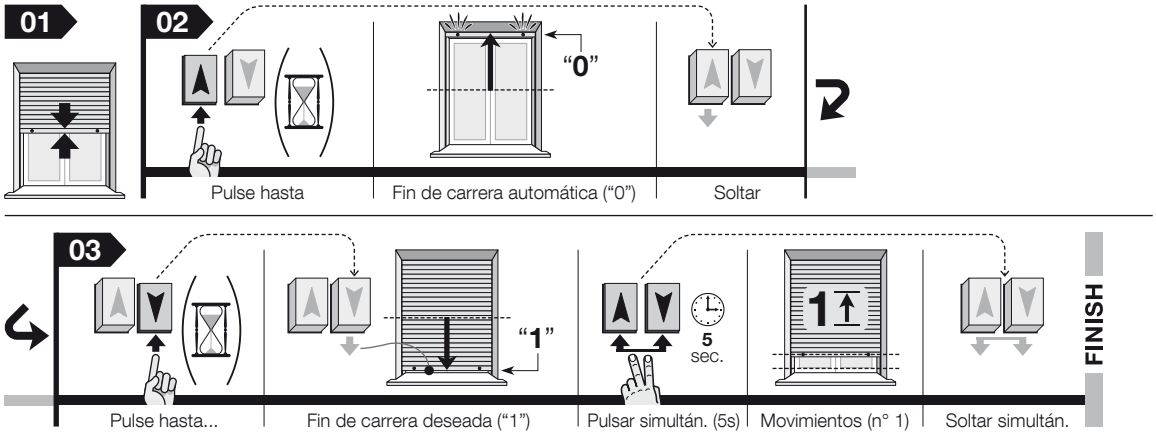
2 - Programar los fines de carrera "0" y "1" en modo MANUAL - ref. párrafo 6.2

Es posible memorizar al comienzo el final de carrera superior (0) o el final de carrera inferior (1), de distinta manera, según su necesidad.

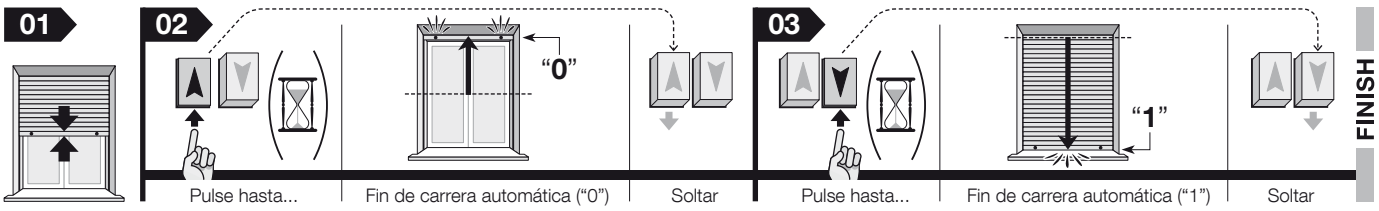


3 - Programar los fines de carrera "0" y "1" en modo SEMIAUTOMÁTICO - ref. párrafo 6.3

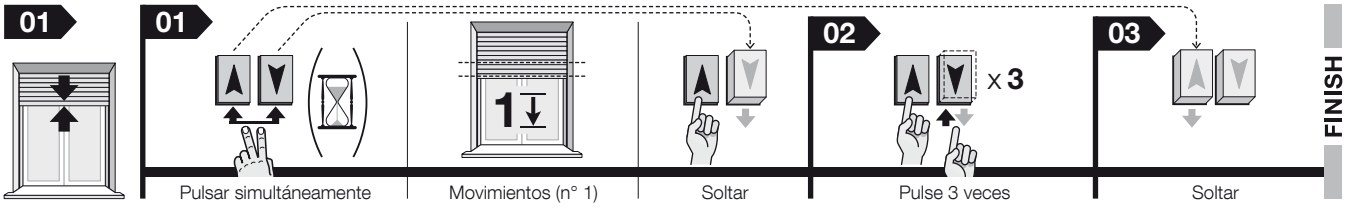
¡Atención! • La programación es indicada para las persianas que incorporan un único bloqueo mecánico de seguridad: por ejemplo, los topes para el final de carrera "0" o, como alternativa, los dispositivos de seguridad de enganche al eje para el final de carrera "1". • El ejemplo de aquí al lado muestra una persiana provista solamente de topes de seguridad para el final de carrera "0". • **El primer final de carrera que hay que programar tiene que ser aquel que incorpora el bloqueo mecánico.**



4 - Programar los finales de carrera "0" y "1" en modo AUTOMÁTICO - ref. párrafo 6.1



5 - Borrado total de la memoria - ref. párrafo 6.5



Manual completo

Nota para la consultación – Algunas figuras citadas en el texto se encuentran al final del manual.

1 ADVERTENCIAS Y PRECAUCIONES GENERALES DE SEGURIDAD

1.1 - Advertencias de seguridad

- **¡Atención! – Instrucciones importantes de seguridad: conserve estas instrucciones.**
- **¡Atención! – Es importante respetar estas instrucciones a fin de preservar la seguridad de las personas; por tanto, antes de empezar a trabajar, es preciso leer este manual detenidamente.**

1.2 - Advertencias para la instalación

- Antes de comenzar la instalación, controle si el producto es adecuado para automatizar la persiana (lea el apartado 3.1).Si no fuera adecuado, NO lo instale.
- Todas las operaciones de instalación y de mantenimiento del producto deben ser llevadas a cabo con el automatismo desconectado de la alimentación eléctrica. Por motivos de seguridad, antes de comenzar el trabajo cuelgue del dispositivo de desconexión un cartel que indique "¡ATENCIÓN! MANTENIMIENTO EN CURSO".
- Antes de comenzar la instalación, aleje todos los cables eléctricos innecesarios; desactive todos los mecanismos superfluos para el funcionamiento motorizado de la persiana.
- Si el producto se instalara a menos de 2,50 m de altura del suelo o de otra superficie de apoyo, habrá que proteger con un resguardo las piezas móviles para que no puedan ser tocadas accidentalmente. Para realizar dicha protección, consulte el manual de instrucciones de la persiana, garantizando el acceso para poder llevar a cabo los trabajos de mantenimiento.
- Durante la instalación manipule con cuidado el producto: procure evitar aplastamientos, golpes, caídas o contactos con cualquier líquido; no perfore ni aplique tornillos en la parte exterior del motor; no coloque el producto cerca de fuentes de calor ni lo exponga al fuego (**fig. 1**). Esto podría averiar el producto y provocar desperfectos de funcionamiento o situaciones peligrosas. En estos casos, suspenda inmediatamente la instalación y contacte con el Servicio de Asistencia Nice.
- Durante la instalación no aplique tornillos en el trecho de tubo de enrollamiento dentro del que se coloca el motor tubular, porque podrán averiar el motor.
- Desmonte el producto únicamente para las operaciones indicadas en este manual.
- No realice modificaciones en ninguna pieza del producto, salvo aquellas indicadas en este manual. Las operaciones no permitidas pueden provocar desperfectos de funcionamiento. El fabricante no se asumirá ninguna responsabilidad por daños originados por modificaciones arbitrarias hechas al producto.
- El cable de alimentación del producto es de PVC y sirve sólo para ser instalado en interiores. Para la instalación en exteriores, instale el cable dentro de un tubo de protección.
- El cable de alimentación del aparato no se puede sustituir. Si el cable está dañado, el aparato se debe desechar.
- Durante la realización del sistema, mantenga las personas lejos de la persiana cuando esté en movimiento.

1.3 - Advertencias para el uso

- El producto no está destinado para ser utilizado por personas (niños incluidos) cuyas capacidades físicas, sensoriales o mentales sean reducidas, o sin experiencia ni conocimientos.
- Controle que los niños no jueguen con el automatismo.
- No permita que los niños jueguen con los dispositivos de mando fijos. Mantenga los dispositivos de mando portátiles (control remoto) lejos del alcance de los niños.
- Durante la ejecución del movimiento, controle el automatismo y mantenga las personas alejadas hasta que el movimiento se detenga.
- No accione el automatismo si en las cercanías hay personas que están trabajando, por ejemplo limpiando los vidrios; desconecte la alimentación eléctrica antes de que se realicen tales labores.
- Controle a menudo el automatismo para descubrir posibles indicios de desgaste, de daños o de desequilibrio. No utilice el automatismo en caso que éste tenga que ser regulado o reparado; contacte exclusivamente con personal técnico especializado para solucionar estos problemas.

2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO Y USO PREVISTO

Era Star A es una familia de motores tubulares destinados exclusivamente a la motorización de persianas. Los motores de esta familia incorporan una función que garantiza la integridad de la persona durante su carrera, cuando ésta se detiene accidentalmente a causa de un obstáculo o por un impacto. **¡Cualquier otro uso está prohibido! El fabricante no responde de los daños que pudieran ocasionarse por un uso inadecuado del producto, diferente de aquel indicado en este manual.**

Era Star A monta un sistema de seguridad denominado "detección de obstáculo" que se activa cuando el movimiento de la persiana (de Subida o Bajada) se frena de improviso a causa de un obstáculo (por ejemplo: un objeto, una persona, etc.) o por una fricción fuerte (por ejemplo: formación de hielo, dilatación de los materiales, etc.). En dichos casos, la central de mando del motor bloquea de inmediato el movimiento y ejecuta una breve inversión del movimiento.
Era Star A mueve la persiana tanto en subida como en bajada. La tecnología por encoder garantiza precisión y fiabilidad en el control electrónico de los movimientos de la persiana y de todos los finales de carrera.
El motor tubular se conecta a la red eléctrica y a un interruptor de pared (no suministrado de serie) que permite accionar los movimientos de Subida y Bajada de la persiana: se recomienda utilizar un interruptor estable o inestable con pulsadores enclavados. Los finales de carrera de estos movimientos pueden programarse mediante uno de los tres procedimientos disponibles, de acuerdo con los mecanismos montados en la persiana con función de final de carrera automático (topes de seguridad, dispositivos de seguridad de enganche al eje, etc.).
Era Star A está disponible en varias versiones, cada una de ellas con un determinado par del motor (potencia).

3 INSTALACIÓN DEL PRODUCTO

3.1 - Controles preliminares y límites de empleo

Antes de la instalación, realice los siguientes controles:

- Controle la integridad de los componentes del producto ni bien los extraiga del embalaje.
- Controle que el motor elegido sea adecuado, comparando sus características técnicas nominales con las características técnicas de la persiana; **NO instale el motor si sus características (par nominal, velocidad de rotación y tiempo de funcionamiento) no son adecuadas para automatizar su persiana**. **En especial, el par motor NO DEBE SUPERAR aquel necesario para mover la persiana.** Otros límites de utilización se indican en el capítulo "Características técnicas".
- El diámetro del tubo de enrollamiento debe elegirse en función del par del motor:
  – Para los motores de talla "S" (Ø = 35 mm), el diámetro interior mínimo del cilindro de enrollamiento debe ser de 40 mm.
  – Para los motores de talla "M" (Ø = 45 mm) y con par motor de hasta 35 Nm (inclusive), el diámetro interior mínimo del cilindro de enrollamiento debe ser de 52 mm.
  – Para los motores de talla "M" (Ø = 45 mm) y con par motor superior a 35 Nm, el diámetro interior mínimo del cilindro de enrollamiento debe ser de 60 mm.
  – Para los motores de talla "L" (Ø = 58 mm), el diámetro interior mínimo del cilindro de enrollamiento debe ser de 70 mm.
- En caso de instalación en exteriores, verifique que el motor tenga una protección adecuada contra los agentes atmosféricos.

3.2 - Ensamblaje e instalación del motor tubular

¡Atención! - **Antes de comenzar con el ensamblaje y la instalación del motor tubular, lea detenidamente las advertencias en el apartado 1.2. La instalación incorrecta puede causar lesiones graves.**

Para ensamblar e instalar el motor tubular, tome como referencia la **fig. 4**. Consulte el catálogo de los productos Nice o la página web www.niceforyou.com para elegir la corona del final de carrera (**fig. 4-a**), la rueda de arrastre (**fig. 4-b**) y el estribo de fijación (**fig. 4-f**) del motor.

• Instale la botonera de mando de pared

Instale en la pared una botonera de mando, observando las siguientes advertencias:
– escoja un botonera de 2 pulsadores (Subida y Bajada).
– se recomienda utilizar una botonera que funcione como "hombre presente", es decir en la que haya que mantener presionado el pulsador durante el tiempo deseado de movimiento.
– coloque la botonera en una posición desde donde vea la persiana y lejos de sus piezas móviles.
– coloque el interruptor al lado de la persiana, donde se encuentre el cable eléctrico que proviene del motor tubular y el cable de alimentación que proviene de la red eléctrica.
– coloque la botonera a no menos de 1,50 m de altura del suelo.

4 CONEXIONES ELÉCTRICAS

¡Atención!
- Una conexión incorrecta puede provocar averías o situaciones peligrosas.
- Respete escrupulosamente las conexiones indicadas en este manual.
- Instale en la red de alimentación del producto un dispositivo de desconexión de la red que tenga una distancia de apertura de los contactos tal que permita la desconexión completa en las condiciones establecidas para la categoría III de sobretensión, de conformidad con las reglas de instalación (el dispositivo de desconexión no se suministra con el producto).

Para las conexiones eléctricas, consulte el esquema eléctrico de la **fig. 3**. Es posible accionar varios motores con una botonera sola, conectando estos motores "en paralelo". El cable eléctrico del motor tiene 4 conductores:

Cable	Color	Conexión
1	**Marrón**	Fase eléctrica de subida / bajada
2	**Negro**	Fase eléctrica de bajada / subida
3	**Azul**	Común (habitualmente conectado al Neutro)
4	**Amarillo-verde**	Tierra (conexión equipotencial de protección). Cable no existente en los motores de la serie "**E Star SA**".

• Asociación de los movimientos de Subida y Bajada con los pulsadores respectivos

Al concluir las conexiones, accione un movimiento cualquiera para comprobar si los movimientos de subida y bajada están combinados correctamente con los pulsadores de mando respectivos. Si así no fuera, invierta la conexión entre los conductores **Marrón** y **Negro**.

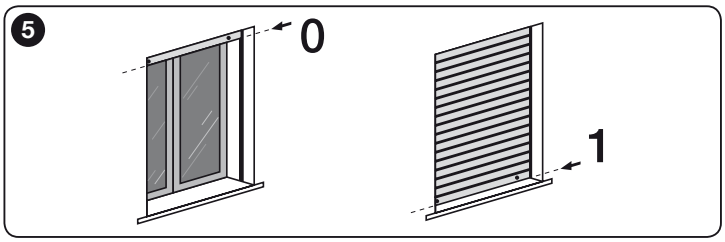
ES

5 PROGRAMACIÓN

5.1 - Advertencias para la programación

• En general

- Respete escrupulosamente los límites de tiempo indicados en los procedimientos.
- Las posiciones **0** y **1** de la persiana, citadas en el texto, corresponden a aquellas ilustradas en la **fig. 5**.
- Durante los trabajos de instalación y regulación, cuando aún no están hechas las conexiones eléctricas definitivas, es posible accionar el motor tubular con la unidad "TTU" de Nice (**fig. 2**).



5.2 - Advertencias para la programación de los finales de carrera

Los finales de carrera "**0**" y "**1**" (**fig. 5**) son las posiciones básicas que la persiana alcanza al concluir la Subida ("0") o al concluir la Bajada ("1").
Estas posiciones se pueden programar de diferentes modos: para elegir el procedimiento adecuado hay que tener en cuenta si la persiana tiene los topes de seguridad que establecen el final de carrera de Subida y la apertura máxima de la persiana, y/o los dispositivos de seguridad de enganche al eje que impiden que la persiana se levante cuando está completamente cerrada. Los procedimientos disponibles son:

Automático (apartado 6.1): ideal para las persianas con topes de seguridad y con dispositivos de seguridad de enganche al eje.	
Manual (apartado 6.2): ideal para las persianas sin topes de seguridad y sin dispositivos de seguridad de enganche al eje.	
Semiautomático (apartado 6.3): ideal para las persianas con topes de seguridad pero sin dispositivos de seguridad de enganche al eje, o viceversa.	

Advertencia – Realice solamente uno de estos tres procedimientos. Si los finales de carrera están memorizados y se desea memorizarlos de nuevo, cancele en primer lugar la memoria de Era Star A mediante el procedimiento 6.5.

5.3 - Advertencias para la función "detección de obstáculo"

La función "detección de obstáculo", descrita en el capítulo 2, se activa automática y contextualmente con la programación de los finales de carrera efectuada mediante uno de los tres procedimientos disponibles.
Posteriormente, es posible regular la sensibilidad al obstáculo, es decir la fuerza que el motor debe contraponer al obstáculo para desenganchar la persiana. Para la regulación realice el procedimiento 6.4.
Si esta función bloquea con frecuencia el movimiento de la persiana sin un motivo preciso (presencia de un obstáculo físico), se aconseja desactivar la función utilizando el procedimiento **B - "Procedimiento secundario",** descrito en el apartado 6.2.

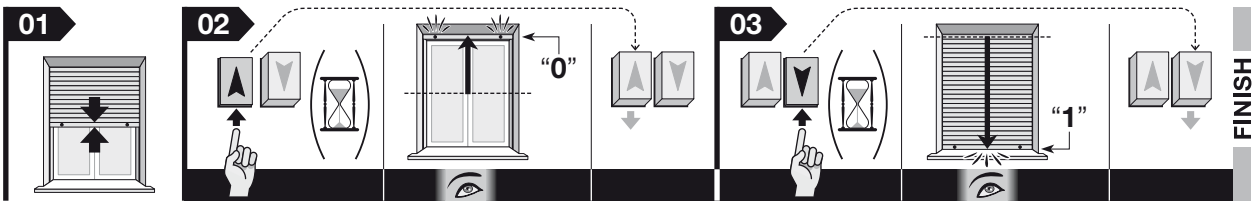
6 PROCEDIMIENTOS

6.1 - Programar los finales de carrera "0" y "1" en modo AUTOMÁTICO



¡Atención! - Esta programación es indicada para las persianas con topes de seguridad y dispositivos de seguridad de enganche al eje.

01. Mantenga presionado el pulsador de **Subida** (o de **Bajada**) hasta colocar la persiana en la mitad de su carrera.
02. Mantenga presionado el pulsador de **Subida** hasta que la persiana se detenga por el impacto contra el final de carrera ("0"); posteriormente, suelte el pulsador.
03. Mantenga presionado el pulsador de **Bajada** hasta que la persiana se detenga por el impacto contra el final de carrera ("1"); posteriormente, suelte el pulsador.



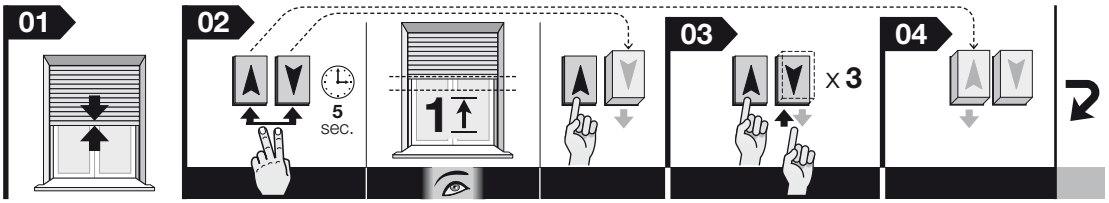
6.2 - Programar los finales de carrera “0” y “1” en modo MANUAL

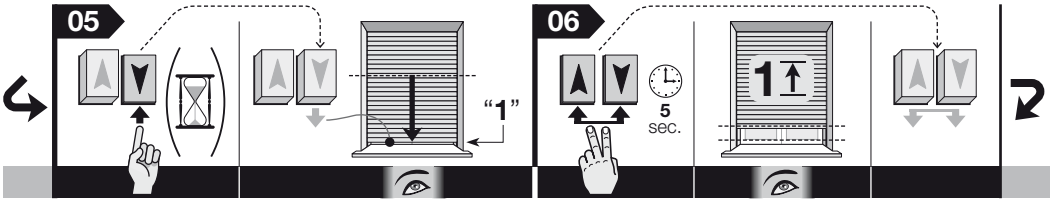


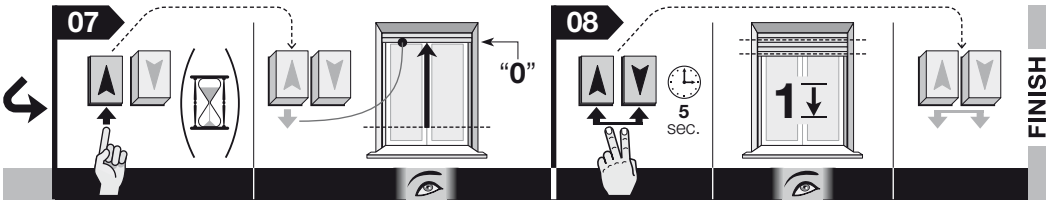
¡Atención! - Estas 2 programaciones, que son alternativas entre sí, son indicadas para las persianas sin topes de seguridad ni dispositivos de seguridad de enganche al eje.

A – Procedimiento estándar (mantiene activa la función “Detección de obstáculo”):

01. Mantenga presionado el pulsador de **Subida** (o de **Bajada**) hasta colocar la persiana en la mitad de su carrera.
02. Mantenga pulsados simultáneamente, durante al menos 5 segundos, los dos pulsadores de **Subida** y **Bajada** y, después de que el motor haya realizado un breve movimiento, suelte sólo uno de los pulsadores.
03. Antes de transcurridos 3 segundos desde que el motor realizó el movimiento, presione 3 veces el mismo pulsador que soltó antes.
04. Suelte también el otro pulsador.
05. Mantenga presionado el pulsador de **Bajada** hasta que la persiana se coloque en la posición de final de carrera “1” deseada; posteriormente, suelte el pulsador.
06. Mantenga presionados simultáneamente, durante al menos 5 segundos, los dos pulsadores de **Subida** y **Bajada** y suéltelos después de que el motor haya realizado un breve movimiento de subida.
07. Mantenga presionado el pulsador de **Subida** hasta que la persiana se coloque en la posición de final de carrera “0” deseada; posteriormente, suelte el pulsador.
08. Mantenga presionados simultáneamente, durante al menos 5 segundos, los dos pulsadores de **Subida** y **Bajada** y suéltelos después de que el motor haya realizado un breve movimiento de bajada.



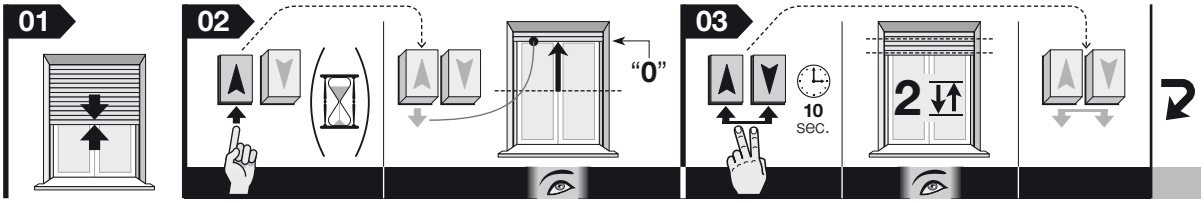


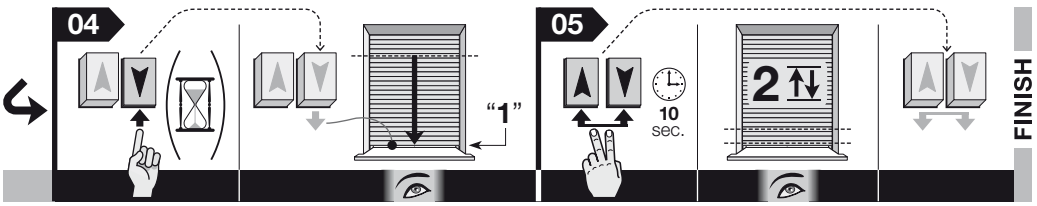


B – Procedimiento secundario (desactiva simultáneamente también la función de “Detección de obstáculo”):

Este procedimiento es aconsejado especialmente para los casos en que el movimiento de la persiana no es fluido ni regular (por ejemplo cuando las guías están sucias y generan fricción, las lamas están desplazadas, las persianas se mueven con cuerdas, etc.). En dichas circunstancias la función “detección de obstáculo” percibe estas fricciones como obstáculos y bloquea el movimiento de la persiana de manera involuntaria. Tras la desactivación, el motor funcionará sin ningún algoritmo de detección de obstáculo activo.

01. Mantenga presionado el pulsador de **Subida** (o de **Bajada**) hasta colocar la persiana en la mitad de su carrera.
02. Mantenga presionado el pulsador de **Subida** hasta que el motor alcance la posición deseada para el final de carrera “0”; posteriormente, suelte el pulsador.
03. Mantenga presionados simultáneamente los dos pulsadores de **Subida** y **Bajada** y espere a que el motor ejecute 2 breves movimientos; posteriormente, suelte ambos pulsadores.
04. Mantenga presionado el pulsador de **Bajada** hasta que el motor alcance la posición deseada para el final de carrera “1”; posteriormente, suelte el pulsador.
05. Mantenga presionados simultáneamente los dos pulsadores de **Subida** y **Bajada** y espere a que el motor ejecute 2 breves movimientos; posteriormente, suelte ambos pulsadores (memorización concluida).





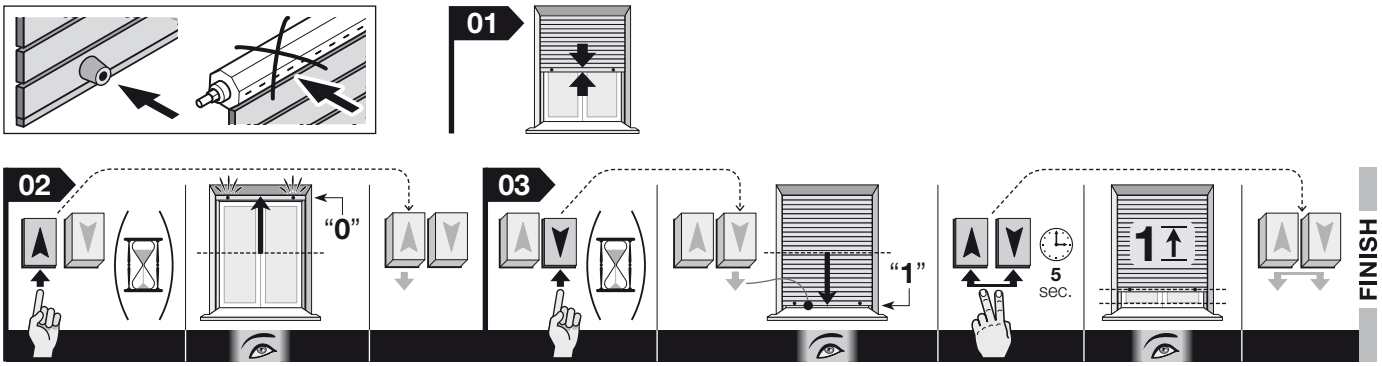
ES

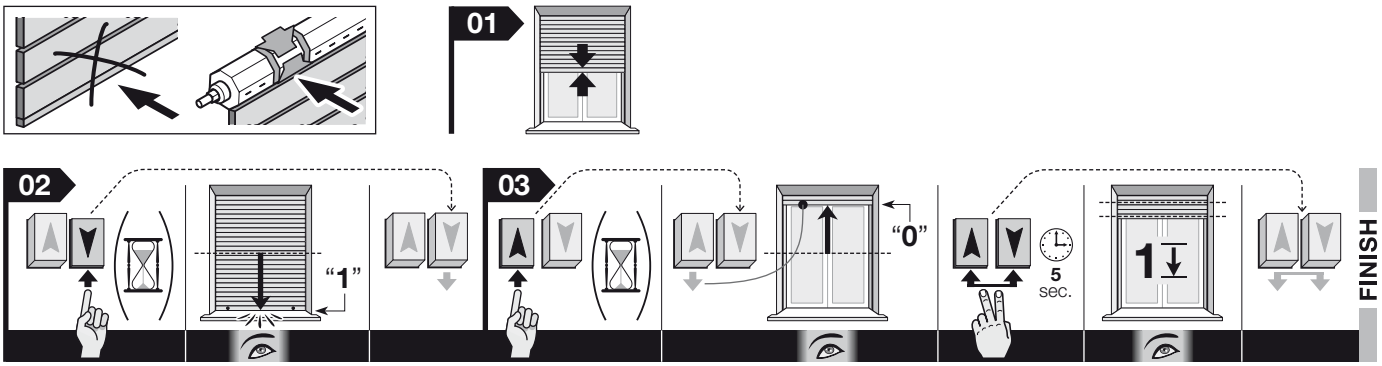
6.3 - Programar los finales de carrera “0” y “1” en modo SEMIAUTOMÁTICO



¡Atención! • Esta programación es indicada para las persianas que incorporan un único bloqueo mecánico de seguridad: por ejemplo, los topes para el final de carrera “0” o, como alternativa, los dispositivos de seguridad de enganche al eje para el final de carrera “1”. • En la etapa 02 del procedimiento debe programarse únicamente el final de carrera provisto de bloqueo mecánico, mientras que en la etapa 03 debe programarse exclusivamente el final de carrera que no incorpora el bloqueo mecánico. Las dos etapas no son intercambiables.

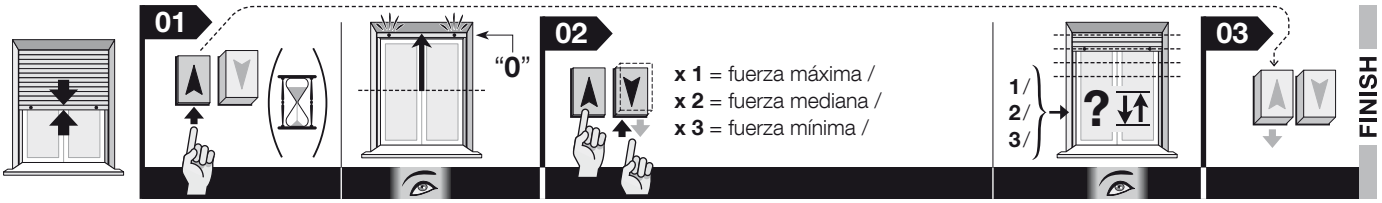
01. Mantenga presionado el pulsador de **Subida** (o de **Bajada**) hasta colocar la persiana en la mitad de su carrera.
02. Mantenga presionado el pulsador oportuno y espere a que la persiana se detenga por el impacto contra el bloqueo mecánico del final de carrera. Por último, suelte el pulsador.
03. Mantenga presionado el pulsador oportuno y coloque la persiana en la posición deseada. Por último, suelte el pulsador. Mantenga presionados simultáneamente, durante al menos 5 segundos, los dos pulsadores de **Subida** y **Bajada** y suéltelos después de que el motor haya realizado un breve movimiento de bajada.





6.4 - Regulación de la sensibilidad al obstáculo

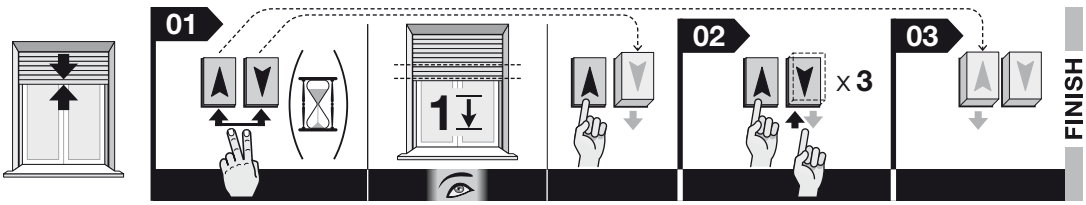
01. Mantenga presionado el pulsador de **Subida** hasta que la persiana alcance el final de carrera “0” (no suelte el pulsador).
02. Entonces, presione el pulsador de **Bajada** la cantidad de veces equivalente al nivel que debe seleccionar (el pulsador debe quedar presionado durante 1 segundo; espere 1 segundo antes de presionarlo de nuevo). Con el pulsador de **Subida** aún presionado, espere a que la persiana realice una cantidad de movimientos (en dirección de bajada) equivalente al nuevo nivel configurado. Los niveles disponibles son 3 y cada uno de estos indica la cantidad de fuerza suministrada por el motor en presencia de un obstáculo o de un impacto: **nivel 1** = fuerza máxima / **nivel 2** = fuerza media (nivel configurado en fábrica) / **nivel 3** = fuerza mínima.
03. Por último, suelte el pulsador de **Subida**.



6.5 - Borrado total de la memoria

¡Atención! - El presente procedimiento borra todos los datos presentes en la memoria del motor, incluidas las posiciones “0” y “1”.

01. Mantenga presionados simultáneamente los dos pulsadores de **Subida** y **Bajada** y espere a que la persiana realice un breve movimiento. Por último, suelte el pulsador de **Bajada**.
02. Antes de 3 segundos de la ejecución del movimiento, presione 3 veces el pulsador de **Bajada**.
03. Por último, suelte también el pulsador de **Subida**.



7 ADVERTENCIAS PARA EL USO DIARIO DEL AUTOMATISMO

7.1 - Función “Detección de obstáculo”

Era Star A monta un sistema de seguridad denominado “Detección de obstáculo” que garantiza la integridad de la persiana en los siguientes casos: el sistema se activa cuando el movimiento de Subida o de Bajada de la persiana se frena de improviso a causa de un obstáculo (objeto, persona, etc.) o por una fricción fuerte (formación de hielo, dilatación de los materiales, etc.). En dichos casos, la central bloquea de inmediato el movimiento.

7.2 - Ciclo máximo de trabajo continuo

Por lo general, los motores de la línea “Era” se diseñan para un uso residencial y, por lo tanto, para un uso discontinuo. Garantizan un tiempo de uso continuo de 4 minutos como máximo y, en el caso de sobrecalentamiento (por ejemplo por un accionamiento continuo y prolongado) se desconecta automáticamente el “protector térmico” de seguridad que corta la alimentación eléctrica y la restablece ni bien la temperatura se encuentre dentro de los valores normales.

7.3 - Función de “Actualización automática de los finales de carrera”

¡Atención! – La función se activa únicamente si el final de carrera ha sido programado con el procedimiento “modo Automático” o con el procedimiento “modo Semiautomático”. Durante el uso diario del automatismo, el impacto de la persiana contra el final de carrera al final del movimiento se debe a la función de “Actualización automática de los finales de carrera” que mide nuevamente los parámetros de las dos posiciones de final de carrera y actualiza los valores memorizados anteriormente. La finalidad de esta función es la de compensar las dilataciones o compresiones de la estructura debidas al desgaste y a los saltos de temperatura, permitiendo que los movimientos de Subida y Bajada terminen su carrera de manera precisa en los finales de carrera respectivos.

Qué hacer si ... (guía para solucionar los problemas)

❑ **Alimentando una fase eléctrica, el motor no se mueve:**
Excluyendo la posibilidad que se haya activado la protección térmica, para lo cual basta con esperar a que el motor se enfríe, compruebe que la tensión de red corresponda a los datos indicados en las características técnicas de esta manual, midiendo la energía entre el conductor “común” y aquel de la fase eléctrica alimentada. Por último, pruebe a alimentar la fase eléctrica opuesta.

❑ **Enviando un mando de subida, el motor no arranca**:
Si la persiana ya está cerrada o casi cerrada, el motor no realiza el movimiento de subida. En este caso, primero hay que bajar la persiana por un breve trecho y después hay que activar de nuevo el mando de subida.

❑ **El sistema funciona en condición de emergencia con hombre presente**:
– Verifique si el motor ha sufrido un choque eléctrico o mecánico importante.
– Compruebe que las piezas del motor estén íntegras.
– Realice el procedimiento para borrar (apartado 6.5) y programar de nuevo los finales de carrera.

❑ **Parada involuntaria del movimiento de la persiana (falso obstáculo)**:
Si al accionar la persiana, ésta se detiene durante el movimiento en un punto sin aparente motivo (por un falso obstáculo), se aconseja:
– regular el nivel de sensibilidad al obstáculo (apartado 6.4), aumentando la fuerza. Si esto no fuera suficiente,
– borre los finales de carrera (apartado 6.5) y programe de nuevo los finales de carrera utilizando exclusivamente el procedimiento **B - “Procedimiento secundario”** (apartado 6.2).

Eliminación del producto

Al igual que para las operaciones de instalación, también al final de la vida útil de este producto las operaciones de desguace deberán ser llevadas a cabo por personal experto.
Este producto está formado de varios tipos de materiales: algunos pueden reciclarse, otros deben ser eliminados. Infórmese sobre los sistemas de reciclaje o de eliminación previstos por las normativas vigentes locales para esta categoría de producto. **¡Atención!** – algunas piezas del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, si se las abandonara en el medio ambiente, podrían provocar daños al mismo medio ambiente y a la salud humana. Tal como indicado por el símbolo de aquí al lado, está prohibido arrojar este producto en los residuos urbanos. Realice la “recogida selectiva” para la eliminación, según los métodos previstos por las normativas vigentes locales, o bien entregue los productos al vendedor cuando compre un nuevo producto equivalente. **¡Atención!** – las normas locales vigentes pueden prever sanciones importantes en el caso de eliminación abusiva de este producto.



- El material de embalaje del producto debe eliminarse respetando 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 encoder:** 2,7°
- **Tiempo de funcionamiento continuo:** 4 minutos
- **Longitud del cable de conexión:** 2,5 m
- **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 modificar el producto en cualquier momento que lo considere necesario, manteniendo las mismas funcionalidades y el mismo uso previsto.

Declaración CE de conformidad

Número de declaración: **401/E STAR A**

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

E Star SA 324	**E Star MA 517**	**E Star MA 4012**	**E Star LA 7517**
E Star SA 524	**E Star MA 817**	**E Star MA 5012**	**E Star LA 8012**
E Star SA 611	**E Star MA 1517**	**E Star LA 5517**	**E Star LA 10012**
E Star SA 1011	**E Star MA 3017**	**E Star LA 6517**	**E Star LA 12012**

responden a los requisitos esenciales y a las disposiciones pertinentes, establecidas por las directivas **2006/95/CE**, **2004/108/CE**. La declaración de conformidad CE puede consultarse e imprimirse en el sitio www.nice-service.it o puede solicitarse a Nice S.p.A.

Ing. **Mauro Sordini**
(Chief Executive Officer)



ES

Schnellanleitung

Era Star A

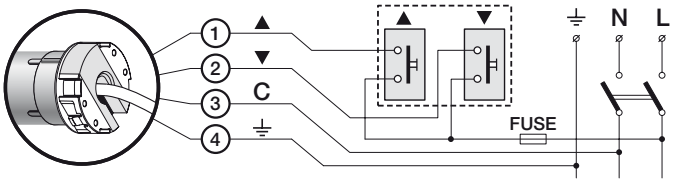
Rohrmotor
für Rollläden

Hinweis • In dieser Anleitung erfolgt die Nummerierung der Abbildung selbstständig und entspricht nicht der Nummerierung des Texts des vollständigen Handbuchs. • Dieses Handbuch ersetzt nicht das komplette Handbuch.

Nice

DEUTSCH

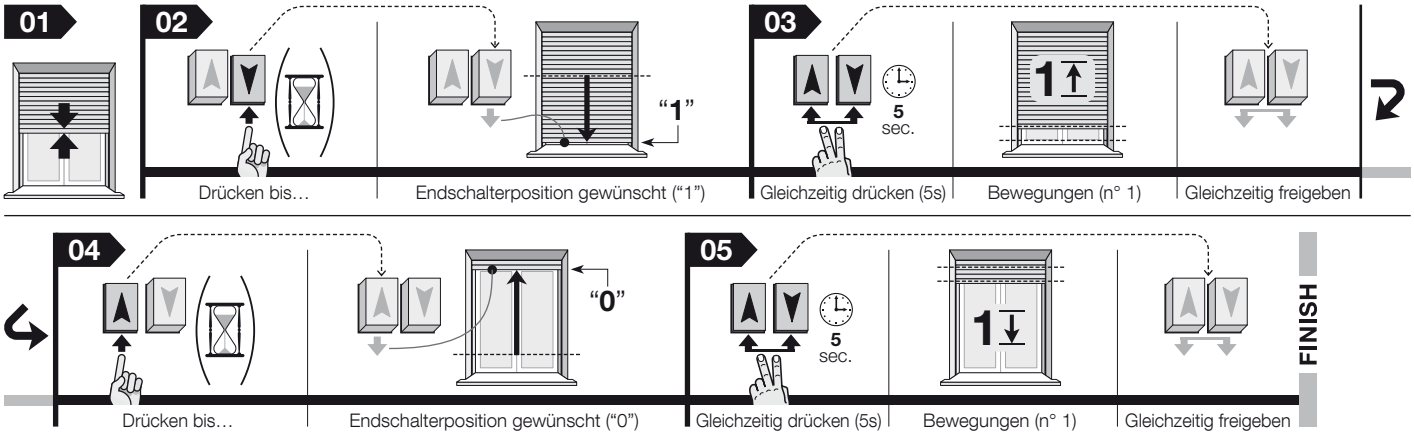
1 - Elektrische Anschlüsse - Bez. Kapitel 4



Kabel	Farbe	Anschluss
1	**Braun**	Elektrische Anstiegs-/Senkphase
2	**Schwarz**	Elektrische Senk-/Anstiegsphase
3	**Blau**	Gemeinsam (normalerweise am Nullleiter angeschlossen)
4	**Gelb-grün**	Erde (äquipotentialer Schutzanschluss). Kabel nicht bei Motoren der Serie „**E Star SA**“ vorhanden.

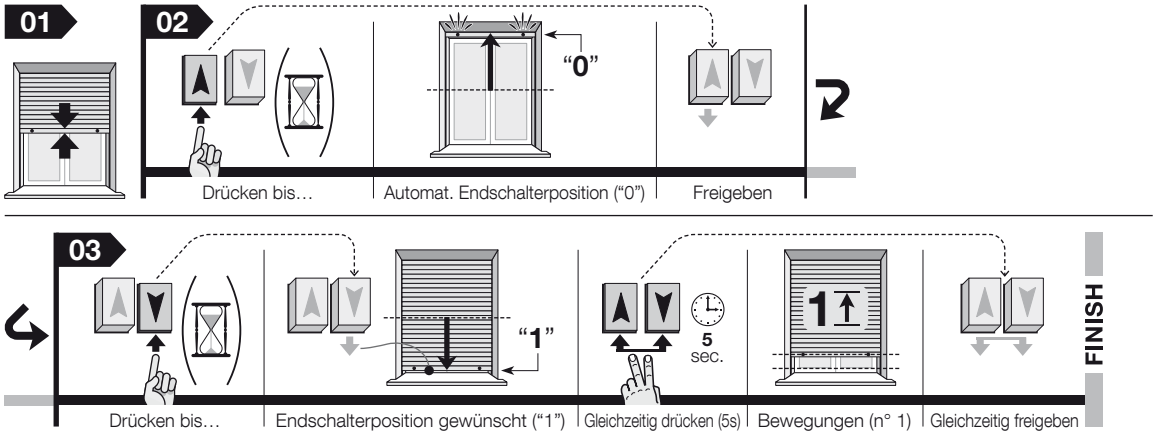
2 - MANUELLE Programmierung der Endschalter “0” und “1” - Bez. Abschnitt 6.2

Es ist möglich, je nach Ihrem Bedarf, am Anfang entweder den Endschalter oben (0) oder den Endschalter unten (1) zu speichern.

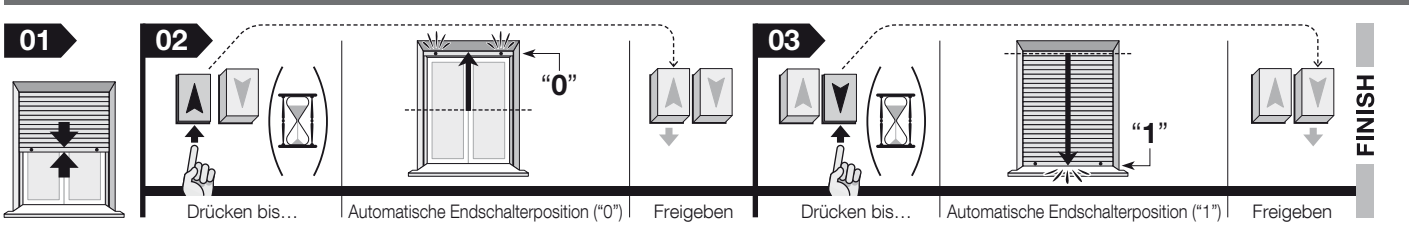


3 - HALBAUTOMATISCHE Programmierung der Endschalter “0” und “1” - Bez. Abschnitt 6.3

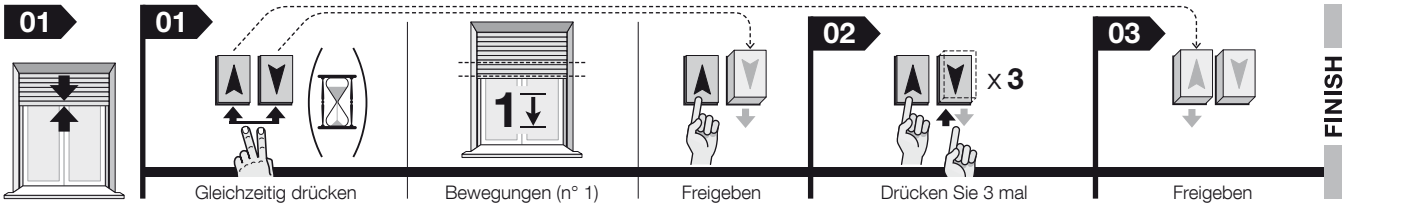
Achtung! • Diese Programmierung wird für Rollläden empfohlen, die eine einzige Sicherheitssperre haben: Zum Beispiel Sicherheitsverschlüsse für den Endschalter „0“ oder alternativ die Einbruchschutzfedern im Endschalter „1“. • Das hier aufgeführte Beispiel zeigt einen Rollladen, der nur Sicherheitsverschlüsse für den Endschalter „0“ hat. • **Der erste zu programmierende Endschalter muss mit einer mechanischen Sperre ausgestattet sein.**



4 - AUTOMATISCHE Programmierung der Endschalter „0“ und „1“ - Bez. Abschnitt 6.1



5 - Löschen des Speichers - Bez. Abschnitt 6.5



Vollständiges Handbuch

Hinweis zur Anwendung der Gebrauchsanleitung – Einige Abbildungen im Text sind am Ende des Handbuchs aufgeführt.

1 ALLGEMEINE VORSICHTSMASSNAHMEN UND SICHERHEITSHINWEISE

1.1 - Sicherheitshinweise

- **Achtung! – Wichtige Sicherheitsanweisungen: Bewahren Sie diese Hinweise sorgfältig auf.**
- **Achtung! – Für die Sicherheit der Personen ist es wichtig, diese Anweisungen zu beachten; deshalb vor Beginn der Arbeit dieses Handbuch aufmerksam durchlesen.**

1.2 - Hinweise zur Installation

- Vor dem Beginn der Installation prüfen, ob dieses Produkt zur Automatisierung Ihres Rollladens geeignet ist (siehe Abschnitt 3.1). Wenn es nicht geeignet ist, NICHT zur Installation fortschreiten.
- Alle Installations- und Wartungsarbeiten des Produkts dürfen nur bei vom Stromnetz getrennter Automatisierung ausgeführt werden. Vorsichtshalber muss vor dem Beginn der Arbeit an der Trennvorrichtung ein Schild mit „VORSICHT WARTUNG IM GANG!“ angebracht werden.
- Räumen Sie vor Installationsbeginn alle nicht dazu notwendigen Elektrokabel aus dem Arbeitsbereich; deaktivieren Sie alle Mechanismen, die für den motorisierten Betrieb des Rollladens nicht notwendig sind.
- Falls das Produkt auf einer Höhe unter 2,5 m vom Fußboden (oder einer anderen Auflagefläche) installiert wird, müssen die Bewegungsteile der Automatisierung vor einem unwillkürlichen Zugang mit einer Abdeckung geschützt sein. Zur Ausführung des Schutzes beziehen Sie sich auf die Gebrauchsanleitung des Rollladens, wodurch der Zugang für die Wartungseingriffe jederzeit gewährleistet bleibt.
- Während der Installation das Produkt mit Sorgfalt behandeln: Quetschungen, Stöße, Fallen oder Kontakte mit allen Flüssigkeiten vermeiden, außerhalb des Motors nicht bohren oder Schrauben anbringen; das Produkt nicht in die Nähe von Wärmequellen bringen und keinem offenen Feuer aussetzen (**Abb**. **1**). Solche Handlungen können das Produkt schädigen und Betriebsstörungen oder Gefahren verursachen. Sollte dies der Fall sein, die Installation unverzüglich unterbrechen und den Nice Kundendienst kontaktieren.
- Bei der Installation dürfen auf der Walzenstrecke, die der Rohrmotor durchquert, keine Schrauben angebracht sein. Solche Schrauben können den Motor beschädigen.
- Das Produkt nicht mehr als in diesem Handbuch angegeben zerlegen.
- Keine Änderungen an Teilen des Produkts vornehmen, die über die Angaben dieses Handbuchs hinausgehen. Unerlaubte Vorgänge können mangelhafte Funktionen hervorrufen. Der Hersteller übernimmt keinerlei Haftung für Schäden, die durch willkürlich veränderte Produkte entstanden sind.
- Das Speisungskabel des Produkts ist für eine ausschließlich interne Anwendung geeignet, da es aus PVC ist. Wenn die Installation außen erfolgt, muss das Kabel in einen Kabelkanal gelegt werden.
- Das Versorgungskabel des Geräts kann nicht ausgetauscht werden. Wenn das Kabel beschädigt ist, muss das Gerät verschrottet werden.
- Während der Ausführung der Anlage müssen alle Personen vom Rollladen ferngehalten werden, wenn dieser in Bewegung ist.

1.3 - Hinweise zur Bedienung

- Das Produkt darf nicht von Personen (einschließlich Kindern) verwendet werden, deren physische, empfindungsbezogene oder geistige Fähigkeiten eingeschränkt sind, oder die keine Erfahrung oder Kenntnisse besitzen.
- Kinder müssen überwacht werden, um sicherzustellen, dass sie nicht mit der Automatisierung spielen.
- Kinder dürfen nicht mit den festen Steuerungen der Automatisierung spielen. Die tragbaren (Fern-)Steuervorrichtungen außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Die Automatisierung während der Ausführung der Bewegung kontrollieren und alle Personen fernhalten, bis die Bewegung abgeschlossen ist.
- Steuern Sie die Automatisierung nicht, wenn Personen in der Nähe sind, die Arbeiten wie z.B. Fenster putzen ausführen; trennen Sie vor der Durchführung solcher Arbeiten die Stromversorgung ab.
- Überprüfen Sie die Automatisierung häufig, um eventuelle Abnutzungserscheinungen, Schäden oder Unausgeglichenheiten zu entdecken. Die Automatisierung nicht verwenden, wenn sie Einstellungen oder Reparaturen benötigt; wenden Sie sich ausschließlich an spezialisiertes technisches Personal zur Lösung dieser Probleme.

2 PRODUKTBESCHREIBUNG UND EINSATZ

Era Star A ist eine Rohrmotorserie zur ausschließlichen Automatisierung von Rollläden. Die Antriebe dieser Serie sind mit einer Funktion ausgestattet, die die Unversehrtheit des Rollladens während seines Laufs garantiert, wenn dieser durch ein Hindernis oder einen Aufprall plötzlich gebremst wird. **Jede andere Verwendung ist untersagt! Der Hersteller haftet nicht für Schäden durch eine falsche Anwendung des Produkts entgegen der Beschreibung dieser Gebrauchsanleitung.**

Era Star A ist mit einem Sicherheitssystem ausgestattet, das „Hinderniserfassung“ genannt wird und eingreift, wenn der Lauf des Rolladens (während dem Anheben oder dem Senken) plötzlich von einem Hindernis (zum Beispiel: Ein Gegenstand, eine Person usw.) oder durch eine starke Reibung gebremst wird (Beispiel: Eisbildung, Dehnung des Materials usw.). In diesen Fällen blockiert die Steuerung des Antriebs unverzüglich die laufende Bewegung und führt eine kurze Umkehrung der Bewegung aus.
Era Star A ist in der Lage, den Rollladen anzuheben oder zu senken. Die Impulsgebertechnologie garantiert Präzision und Zuverlässigkeit während der elektronischen Überwachung der Bewegung des Rollladens und aller Endschalter.
Der Rohrmotor wird am Stromnetz und an einem an die Wand montierten Schalter (nicht in der Packung) angeschlossen, mit dem die Anhebe- und -Senkbewegung des Rollladens geschaltet wird: Wir empfehlen die Anwendung eines stabilen oder nicht stabilen Schalters mit verblockten Druckknöpfen. Die Endschalter dieser Bewegungen können mit einem der drei verfügbaren Verfahren aufgrund der Anwesenheit von Mechanismen mit automatischer Endanschlagsfunktion im Rollladen programmiert werden (Sicherheitsverschlüsse, Einbruchschutzfedern usw.).
Era Star A steht in verschiedenen Ausführungen zur Verfügung. Jede Ausführung dient für ein bestimmtes Drehmoment (Leistung).

3 INSTALLATION DES PRODUKTS

3.1 - Vorprüfungen und Einsatzbeschränkungen

Führen Sie folgende Überprüfungen aus, bevor Sie die Installation beginnen:

- Die Unversehrtheit der Bestandteile des Produkts sofort prüfen, wenn sie aus der Verpackung genommen werden.
- Die Eignung des gewählten Antriebs prüfen, indem die genannten technischen Eigenschaften mit den technischen Eigenschaften Ihres Rollladens verglichen werden, d.h. **dass der Antrieb NICHT installiert werden darf, wenn seine Eigenschaften (Nenndrehmoment, Drehgeschwindigkeit und Betriebszeit) nicht zur Bewegung Ihres Rollladens geeignet sind. Insbesondere DARF der Antriebsdrehmoment NICHT ÜBER demjenigen SEIN, der zur Bewegung des Rollladens notwendig ist.** Weitere Anwendungseinschränkungen sind im Kapitel „technische Merkmale“ enthalten.
- Der Durchmesser der Aufwickelrolle muss aufgrund des Antriebdrehmoments gewählt werden:
  – für die Motoren der Größe „S“ (Ø = 35 mm), muss der Innendurchmesser mindestens 40 mm betragen;
  – für die Motoren der Größe „M“ (Ø = 45 mm) und Drehmoment bis 35 Nm (einschließlich), muss der Innendurchmesser mindestens 52 mm betragen;
  – für die Motoren der Größe „M“ (Ø = 45 mm) und Drehmoment bis 35 Nm (einschließlich), muss der Innendurchmesser mindestens 60 mm betragen;
  – für die Motoren der Größe „L“ (Ø = 58 mm), muss der Innendurchmesser mindestens 70 mm betragen.
- Im Falle einer Installierung im Außenbereich muss dem Antrieb ein geeigneter Schutz vor Wettereinflüssen gewährleistet werden.

3.2 - Zusammenbau und Installierung des Rohrmotors

Achtung! - **Vor dem Zusammenbau und der Installation des Rohrmotors sorgfältig die Hinweise des Abschnitts 1.2 lesen. Eine falsche Installation kann schwere Verletzungen verursachen.**

Für den Zusammenbau und die Installation des Rohrmotors beziehen Sie sich bitte auf **(Abb**. **4)**. Den Katalog der Nice-Produkte nachschlagen oder den Site www.niceforyou.com einsehen, um den Kranz des Endanschlags (**Abb**. **4-a**), das Mitnehmerrad (**Abb**. **4-b**) und den Befestigungsbügel (**Abb**. **4-f**) des Antriebs zu wählen.

• Die Druckknopftafel zur Bedienung an die Wand befestigen

Bei der Befestigung der Druckknopftafel an die Wand sind folgende Anweisungen zu beachten:
– Eine Druckknopftafel mit 2 Druckknöpfen wählen (Anheben und Senken).
– Es wird empfohlen, eine Druckknopftafel zu verwenden, die mit „Todmannfunktion“ funktioniert, d.h. dass der Druckknopf über die gewünschte Bewegungszeit gedrückt werden muss.
– Die Druckknopftafel so anbringen, dass er vom Rollladen aus gesehen werden kann, aber fern von seinen Bewegungsteilen ist.
– Den Schalter neben den Rollladen anbringen, wo sich die Kabel des Rohrmotors und das Versorgungskabel des Stromnetzes befinden.
– Die Druckknopftafel in über 1,5 m Höhe vom Fußboden anbringen.

4 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

Achtung!
- Ein falscher Anschluss kann Störungen oder gefährliche Situationen hervorrufen.
- Daher die im vorliegenden Handbuch angegebenen Anschlüsse genauestens ausführen.
- Im Speisungsnetz des Produkts muss eine Netztrennungsvorrichtung installiert werden, die eine Öffnungsdistanz der Kontakte aufweist und eine vollständige Abtrennung unter den Bedingungen der Überspannungskategorie III gemäß den Installationsregeln ermöglicht (die Abtrennungsvorrichtung wird nicht mit dem Produkt geliefert).

Stromanschlüsse (siehe Schaltplan **Abb. 3**). Es ist möglich, mehrere Antriebe mit einer einzigen Druckknopftafel zu steuern, indem die Antriebe „parallel" angeschlossen werden. Das Stromkabel des Antriebs hat 4 Leiter:

Kabel	Farbe	Anschluss
1	**Braun**	Elektrische Anstiegs-/Senkphase
2	**Schwarz**	Elektrische Senk-/Anstiegsphase
3	**Blau**	Gemeinsam (normalerweise am Nullleiter angeschlossen)
4	**Gelb-grün**	Erde (äquipotentialer Schutzanschluss). Kabel nicht bei Motoren der Serie „**E Star SA**" vorhanden.

• Verbindung der Anhebe- und Senkbewegungen an die jeweiligen Druckknöpfe

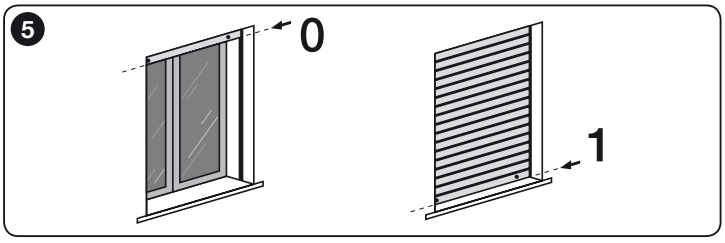
Am Ende der Anschlüsse einige Bewegungen steuern, um zu prüfen, ob die Anhebe- und Senkbewegungen korrekt mit den Steuerdruckknöpfen verbunden sind. Wenn es nicht so ist, die Verbindung zwischen **Braun** und **Schwarz** umkehren.

5 PROGRAMMIERUNG

5.1 - Hinweise zur Programmierung

• Im Allgemeinen

- Die in den Verfahren angegebenen Zeitgrenzen einhalten.
- Die Positionen **0**, **1** des Rollladens, die im Text genannt werden, entsprechen den in **Abb. 5** aufgeführten.
- Während den Installations- und Einstellarbeiten, kann der Rohrmotor mit einer entsprechenden Einheit TTU von Nice gesteuert werden. wenn die elektrischen Anschlüsse noch nicht endgültig ausgeführt sind (**Abb. 2**).



5.2 - Hinweise für die Programmierung der Endschalter

Die Endschalter "**0**" und "**1**" (**Abb**. **5**) sind die Basispositionen, die der Rollladen am Ende des Anhebens ("0") oder am Ende des Senkens ("1") erreicht.
Die Programmierung dieser Positionen kann auf verschiedene Arten erfolgen: Die Auswahl des geeigneten Verfahrens muss die Anwesenheit oder Abwesenheit der Sicherheitsverschlüsse am Rollladen, die den Endanschlag während des Anhebens und somit die max. Öffnung des Rollladens festsetzen, und/oder der Einbruchschutzfedern in Betracht ziehen, die wiederum verhindern, den Rollladen von Hand zu heben, wenn dieser vollständig geschlossen ist. Die verfügbaren Verfahren lauten:

Automatik (Abschnitt 6.1): Ideal für Rollläden mit Sicherheitsverschlüssen und mit Einbruchschutzfedern.	
Manuell (Abschnitt 6.2): Ideal für Rollläden ohne Sicherheitsverschlüsse und ohne Einbruchschutzfedern.	
Halbautomatik (Abschnitt 6.3): Ideal für Rollläden mit Sicherheitsverschlüssen, aber ohne Einbruchschutzfedern oder umgekehrt.	

Hinweis – Nur eines dieser drei Verfahren ausführen. Wenn die Endschalter schon gespeichert sind und sie erneut gespeichert werden sollen, muss zuerst der Speicher des Era Star A mit dem Verfahren 6.5 gelöscht werden.

5.3 - Hinweise für die Funktion „Hinderniserfassung"

Die Funktion „Hinderniserfassung" laut Kapitel 2 wird automatisch und in Übereinstimmung mit der Programmierung der Endschalter aktiviert, die mit einem der drei verfügbaren Verfahren vorgenommen wurde.
Daraufhin ist es möglich, die Empfindlichkeit gegenüber dem Hindernis einzustellen, d.h. die Kraft, die der Antrieb dem Hindernis entgegen setzen muss, um den Rollladen freizugeben. Zur Einstellung wird das Verfahren 6.4 verwendet4.
Wenn diese Funktion die Bewegung des Rollladens oft ohne einen ersichtlichen Grund sperrt (Anwesenheit eines effektiven Hindernisses), empfehlen wir, die Funktion zu deaktivieren, indem das Verfahren **B – „sekundäres Verfahren"** laut Abschnitt 6.2 angewendet wird.

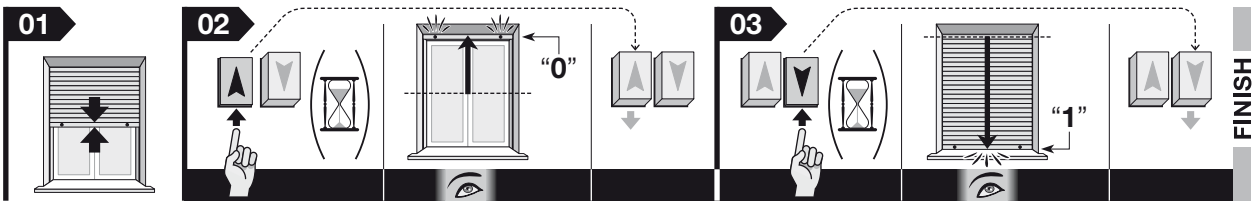
6 VERFAHREN

6.1 - AUTOMATISCHE Programmierung der Endschalter „0" und „1"



Achtung! - Diese Programmierung ist ideal für Rollläden mit Sicherheitsverschlüssen und Einbruchschutzfedern.

01. Den Druckknopf **Anheben** (oder **Senken**) gedrückt halten, um den Rollladen auf die Hälfte seines Laufs zu bringen.
02. Den Druckknopf **Anheben** gedrückt halten, bis der Rollladen aufgrund des Aufpralls am Endschalter "0" stoppt; dann den Druckknopf freigeben.
03. Den Druckknopf **Senken** gedrückt halten, bis der Rollladen aufgrund des Aufpralls am Endschalter („1") stoppt; dann den Druckknopf freigeben.



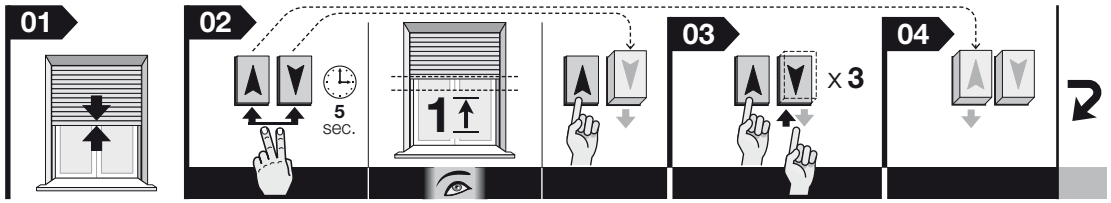
6.2 - MANUELLE Programmierung der Endschalter „0“ und „1“

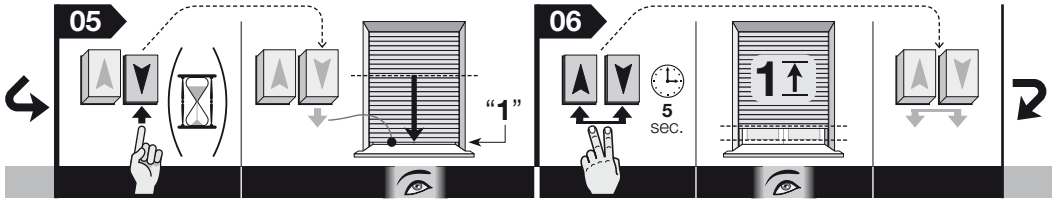


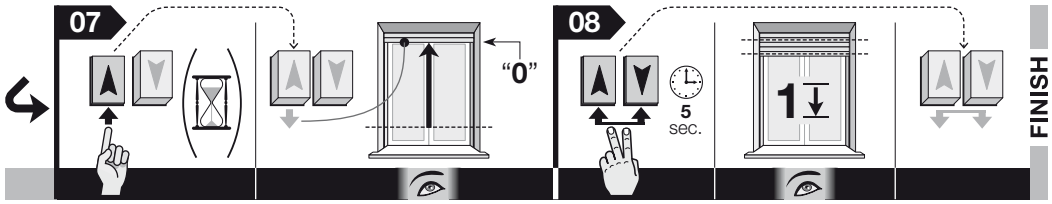
Achtung! - Diese 2 Programmierungen sind alternativ ideal für Rollläden ohne Sicherheitsverschlüsse und Einbruchschutzfedern.

A - Standardverfahren (hält die Funktion „Hinderniserfassung“ aktiviert“):

01. Den Druckknopf **Anheben** (oder **Senken**) gedrückt halten, um den Rolladen auf die Hälfte seines Laufs zu bringen.
02. Die beiden Tasten **Anheben** und **Senken** gleichzeitig mindestens 5 Sekunden lang gedrückt halten und nur eine der Tasten loslassen, nachdem der Antrieb eine kurze Bewegung ausgeführt hat.
03. Innerhalb von 3 Sekunden nach der Durchführung dieser Bewegung des Antriebs 3 Mal auf die vorher losgelassene Taste drücken.
04. Dann auch die andere Taste loslassen.
05. Den Druckknopf **Senken** gedrückt halten, bis der Rollladen in die gewünschte Endschalterposition gebracht wird “1“, dann den Druckknopf freigeben.
06. Die beiden Tasten **Anheben** und **Senken** gleichzeitig mindestens 5 Sekunden lang gedrückt halten und beide Tasten freigeben, nachdem der Antrieb eine kurze Bewegung ausgeführt hat.
07. Den Druckknopf **Senken** gedrückt halten, bis der Rollladen in die gewünschte Endschalterposition gebracht wird “0“, dann den Druckknopf freigeben.
08. Die beiden Tasten **Anheben** und **Senken** gleichzeitig mindestens 5 Sekunden lang gedrückt halten und beide Tasten freigeben, nachdem der Antrieb eine kurze Senkbewegung ausgeführt hat.



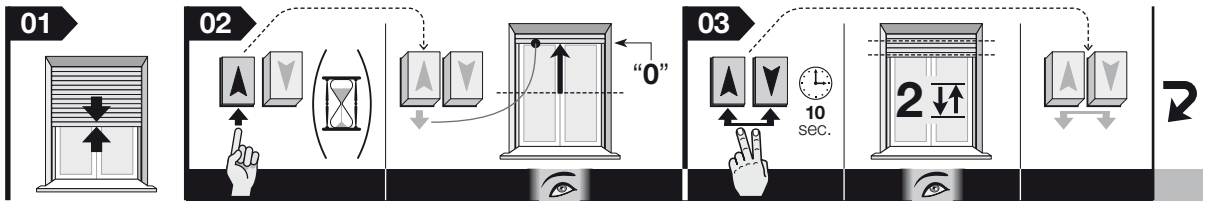


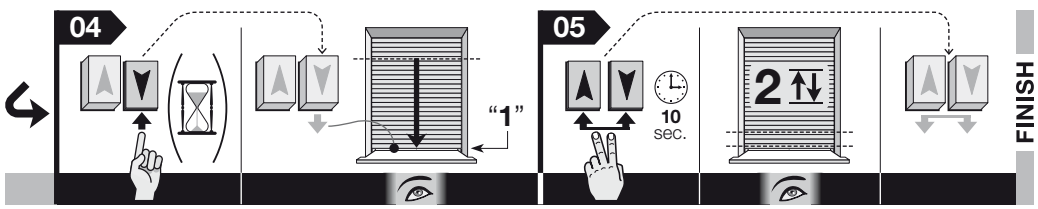


B – Sekundäres Verfahren (deaktiviert gleichzeitig auch die Funktion „Hinderniserfassung“):

Dieses Verfahren ist besonders in den Fällen geeignet, in denen die Bewegung des Rollladens nicht flüssig und regulär erfolgt (z.B. wenn schmutzige Führungen, die Reibungen verursachen, vorliegen, oder aus seinem Sitz gerutschte Latten, mit Seilen bewegte Rollläden usw.). Unter diesen Umständen erfasst die Funktion „Hinderniserfassung“ diese Reibungen als Hindernis und sperrt die Bewegung des Rollladens. Nach der Deaktivierung funktioniert der Antrieb ohne den Eingriff der Hinderniserfassung.

01. Den Druckknopf **Anheben** (oder **Senken**) gedrückt halten, um den Rollladen auf die Hälfte seines Laufs zu bringen.
02. Die Taste **Anheben** gedrückt halten, bis der Antrieb die gewünschte Position für den Endschalter “0“ erreicht; dann den Druckknopf freigeben.
03. Die beiden Tasten **Anheben** und **Senken** gleichzeitig gedrückt halten und abwarten, dass der Antrieb zwei kurze Bewegungen ausführt, dann beide Druckknöpfe freigeben.
04. Die Taste **Senken** gedrückt halten, bis der Antrieb die gewünschte Position für den Endschalter “1“ erreicht; dann den Druckknopf freigeben.
05. Die beiden Tasten **Anheben** und **Senken** gleichzeitig gedrückt halten und abwarten, dass der Antrieb zwei kurze Bewegungen ausführt, dann beide Druckknöpfe freigeben (= Speicherung beendet).





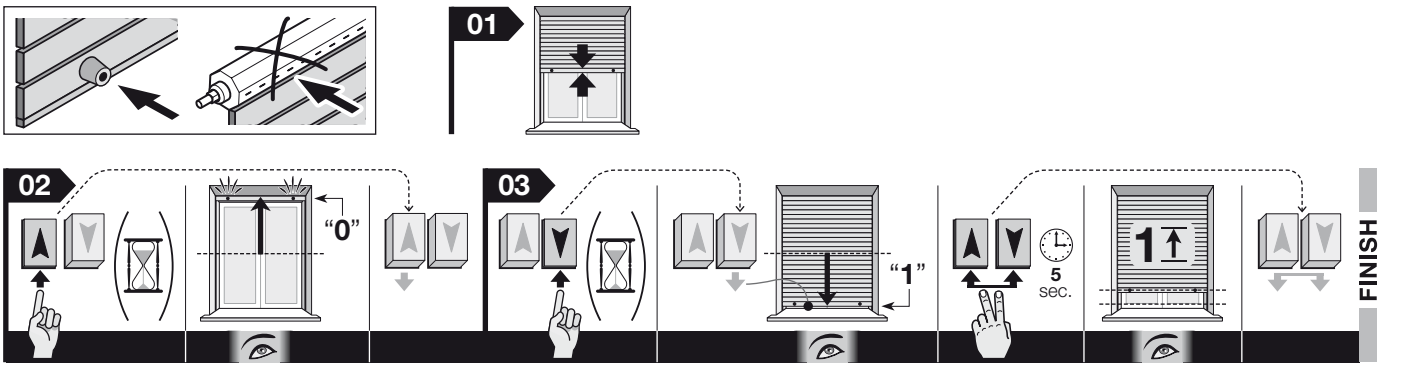
DE

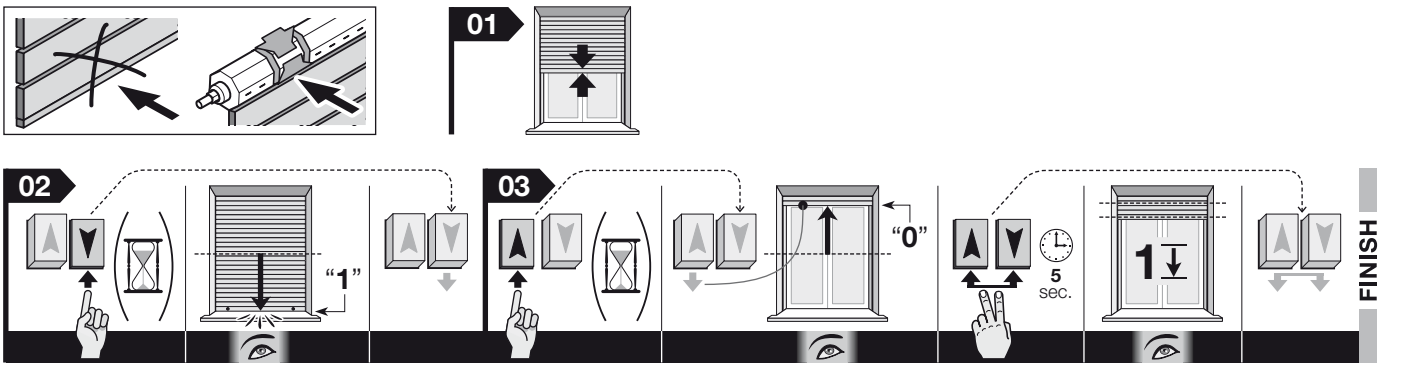
6.3 - HALBAUTOMATISCHE Programmierung der Endschalter „0“ und „1“



Achtung! • Diese Programmierung wird für Rollläden empfohlen, die eine einzige Sicherheitssperre haben: Zum Beispiel Sicherheitsverschlüsse für den Endschalter „0“ oder alternativ die Einbruchschutzfedern im Endschalter „1“. • In der Phase 02 des Verfahrens darf nur der Endschalter mit mechanischer Sperre programmiert werden, während in der Phase 03 ausschließlich der Endschalter programmiert werden muss, der nicht mit einer mechanischen Sperre ausgestattet ist. Die beiden Phasen sind nicht austauschbar.

01. Den Druckknopf **Anheben** (oder **Senken**) gedrückt halten, um den Rollladen auf die Hälfte seines Laufs zu bringen.
02. Den entsprechenden Druckknopf gedrückt halten und abwarten, bis der Rollladen aufgrund des Aufpralls gegen die mechanische Sperre des Endschalters stoppt. Dann den Druckknopf freigeben.
03. Den entsprechenden Druckknopf gedrückt halten und den Rollladen in die gewünschte Position bringen. Dann den Druckknopf freigeben. Die beiden Tasten **Anheben** und **Senken** gleichzeitig mindestens 5 Sekunden lang gedrückt halten und beide Tasten freigeben, nachdem der Antrieb eine kurze Senkbewegung ausgeführt hat.





6.4 - Einstellung der Empfindlichkeit gegenüber dem Hindernis

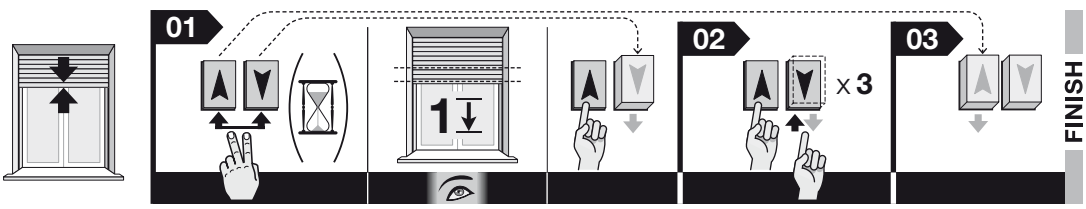
01. Die Taste **Anheben** gedrückt halten, bis der Rollladen den Endschalter “0” erreicht (den Druckknopf nicht freigeben).
02. Dann den Druckknopf **Senken** so oft drücken, bis die zu wählende Niveauhöhe erreicht wird (der Druckknopf muss 1 Sekunde gedrückt bleiben; dann 1 Sekunde warten, bevor er wieder gedrückt wird). Mit noch gedrücktem Druckknopf **Anheben** abwarten, dass der Rollladen eine Bewegungszahl ausführt (in Senkrichtung), die dem eingestellten, neuen Niveau entspricht. Die verfügbaren Niveaus betragen 3 und jede drückt die vom Antrieb abgegebene Leistung aus, wenn ein Hindernis oder ein Aufprall vorliegt: **Stufe 1** = Höchstkraft / **Stufe 2** = mittelhohe Kraft (werkseitig eingestelltes Niveau) / **Stufe 3** = Mindestkraft.
03. Den Druckknopf **Anheben** freigeben.



6.5 - Vollständiges Löschen des Speichers

Achtung! - Das vorliegende Verfahren löscht alle Daten aus dem Speicher des Antriebs, einschließlich die Positionen „0” und „1”.

01. Die beiden Tasten **Anheben** und **Senken** gleichzeitig gedrückt halten und abwarten, bis der Rollladen eine kurze Bewegung ausführt. Den Druckknopf **Senken** freigeben.
02. Innerhalb von 3 Sekunden ab der Bewegung 3 mal den Druckknopf **Senken** drücken.
03. Den Druckknopf **Anheben** freigeben.



7 HINWEISE ZUM TÄGLICHEN GEBRAUCH DER AUTOMATISIERUNG

7.1 - Funktion „Hinderniserfassung”

Era Star A ist mit einem Sicherheitssystem ausgestattet, das als „Hinderniserfassung“ bezeichnet wird und die Unversehrtheit des Rollladens in den folgenden Fällen gewährleistet: Das System greift ein, wenn der Lauf des Rollladens während des Anhebens oder Senkens plötzlich durch ein Hindernis (ein Gegenstand, eine Person usw.) oder durch eine starke Reibung (Eisbildung, Dehnung des Materials usw.) gebremst wird. In diesem Fällen sperrt die Steuerung die vorliegende Bewegung sofort.

7.2 - Maximaler Dauerbetrieb

Die Antriebe der Serie „Era“ sind für den Einsatz in Wohngebäuden geplant und daher nicht für den Dauerbetrieb. Sie garantieren eine durchgehende Anwendungszeit von höchstens 4 Minuten und im Falle einer Überhitzung (z. B. aufgrund einer ständigen und längeren Betätigung) greift daher automatisch ein „Wärmeschutz“ ein, der die Betriebsspannung unterbricht und wieder zuschaltet, sobald die Temperatur wieder normale Werte erreicht.

7.3 - Funktion „Selbstaktualisierung der Endschalter”

Achtung! – Die Funktion ist nur aktiv, wenn der Endschalter mit dem Verfahren “Automatischer Modus” oder dem Verfahren „Halbautomatischer Modus“ programmiert wurde. Während des täglichen Gebrauchs der Automatisierung wird der Aufprall des Rollladens gegen den Endanschlag am Ende einer Bewegung durch die Funktion “Selbstaktualisierung der Endschalter” verursacht, die die Parameter der beiden Endanschlagstellungen erneut misst und die vorher gespeicherten Werte aktualisiert. Der Zweck dieser Funktion ist, im Laufe der Zeit Verlängerungen oder Verkürzungen der Struktur aufgrund von Verschleiß und Temperaturunterschieden auszugleichen, so dass den Anhebe- und Senkbewegungen ermöglicht wird, ihren Lauf immer präzise an den entsprechenden Endanschlägen zu beenden.

Was tun, wenn... (Anleitung zur Lösung der Probleme))

❑ **Der Antrieb bewegt sich nicht, obgleich eine elektrische Phase gespeist wird:**
Unter Ausschluss der Möglichkeit eines Eingriffs des Thermoschutzschalters (man müsste in diesem Fall nur abwarten, dass der Motor abkühlt), prüfen, ob der Netzstrom den in den technischen Merkmalen dieses Handbuchs aufgeführten Daten entspricht, indem die Energie zwischen dem „gemeinsamen“ Leiter und dem der gespeisten Phase gemessen wird. Schließlich versuchen, die entgegen gesetzte elektrische Phase zu speisen.

❑ **Wenn eine Anstiegsteuerung gesendet wird, startet der Antrieb nicht**:
Wenn der Rollladen schon geschlossen oder fast geschlossen ist, führt der Antrieb keine Anhebebewegung aus. In diesem Fall muss der Rollladen kurz gesenkt und dann erneut angehoben werden.

❑ **Das System funktioniert im Notbetrieb (Todmannfunkition)**:
– Prüfen, ob der Antrieb durch Stromschläge oder starke mechanische Stöße beschädigt ist.
– Prüfen, ob jedes Antriebselement noch unbeschädigt ist.
– Das Löschverfahren ausführen (Abschnitt 6.5) und die Endschalter erneut programmieren.

❑ **Ungewollter Halt der Bewegung des Rollladens (falsches Hindernis)**:
Nach der Steuerung des Rollladens könnte er seinen Lauf ohne einen ersichtlichen Grund anhalten (falsches Hindernis), in diesem Fall raten wir dazu:
– Das Empfindlichkeitsniveau gegenüber dem Hindernis (Abschnitt 6.4) durch Erhöhung der Leistung einstellen.
Falls das nicht ausreichend ist,
– die Endschalter löschen (Abschnitt 6.5) und die Endschalter erneut programmieren, indem das Verfahren **B - „Sekundäres Verfahren”** (Abschnitt 6.2) verwendet wird.

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 können recycelt, anderen 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!** – Bestimmte Teile des Produktes können Schadstoffe oder gefährliche Substanzen enthalten, die, falls in die Umwelt gegeben, schädliche Wirkungen auf die Umwelt und die menschliche Gesundheit haben könnten. Wie durch das Symbol seitlich angegeben, ist es verboten, dieses Produkt zum Haushaltmüll zu geben. Daher differenziert nach den Methoden entsorgen, die von den auf Ihrem Gebiet gültigen Verordnungen vorgesehen sind, oder die Produkte dem Verkäufer beim Kauf eines neuen, gleichwertigen Produktes zurückgeben. **Achtung!** – Die örtlichen Verordnungen können schwere Strafen im Fall einer widerrechtlichen Entsorgung dieses Produktes vorsehen.



• Das Verpackungsmaterial des Produktes muss unter vollständiger Einhaltung der örtlichen Vorschriften entsorgt werden.

DE

Technische Merkmale

- **Betriebsspannung:** siehe Daten auf dem Motorkennschild
- **Aufgenommene Leistung in Stand-by:** 0,5 W
- **Auflösung des Encoders:** 2,7°
- **Dauerbetriebszeit:** 4 Minuten
- **Länge des Anschlusskabels:** 2,5 m
- **Mindest-Betriebstemperatur:** -20 °C
- **Schutzgrad:** IP 44

Anmerkungen:
– Alle angegebenen technischen Merkmale beziehen sich auf eine Temperatur von 20°C (± 5°C).
– Nice S.p.a.behält sich das Recht vor, jederzeit als nötig betrachtete Änderungen am Produkt vorzunehmen, wobei alle Funktionalitäten und der Einsatzzweck beibehalten werden.

CE-Konformitätserklärung

Nummer der Erklärung: **401/E STAR A**

Nice S.p.a. erklärt, dass die Produkte:

E Star SA 324	**E Star MA 517**	**E Star MA 4012**	**E Star LA 7517**
E Star SA 524	**E Star MA 817**	**E Star MA 5012**	**E Star LA 8012**
E Star SA 611	**E Star MA 1517**	**E Star LA 5517**	**E Star LA 10012**
E Star SA 1011	**E Star MA 3017**	**E Star LA 6517**	**E Star LA 12012**

den grundsätzlichen Anforderungen und den weiteren zugehörigen Anweisungen der Richtlinien **2006/95/EG**, **2004/108/EG**. entsprechen. Die EG-Konformitätserklärung kann in der Website www.nice-service.it eingesehen oder bei Nice S.p.A. angefordert werden.

Ing. **Mauro Sordini**
(Chief Executive Officer)



Skrócona instrukcja

Era Star A

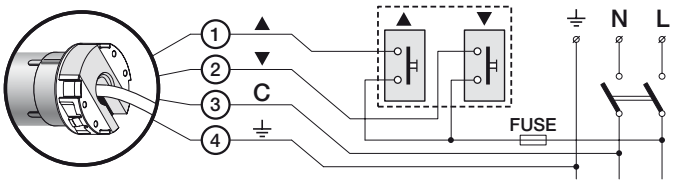
silnik rurowy przeznaczony dla rolet

Uwaga dotycząca korzystania z instrukcji • Numeracja rysunków zamieszczona w tej Skróconej Instrukcji jest autonomiczna i nie odpowiada ona numeracji podanej w treści kompletnej Instrukcji Obsługi. • Ten podręcznik nie zastąpi pełnej instrukcji obsługi.

Nice

POLSKI

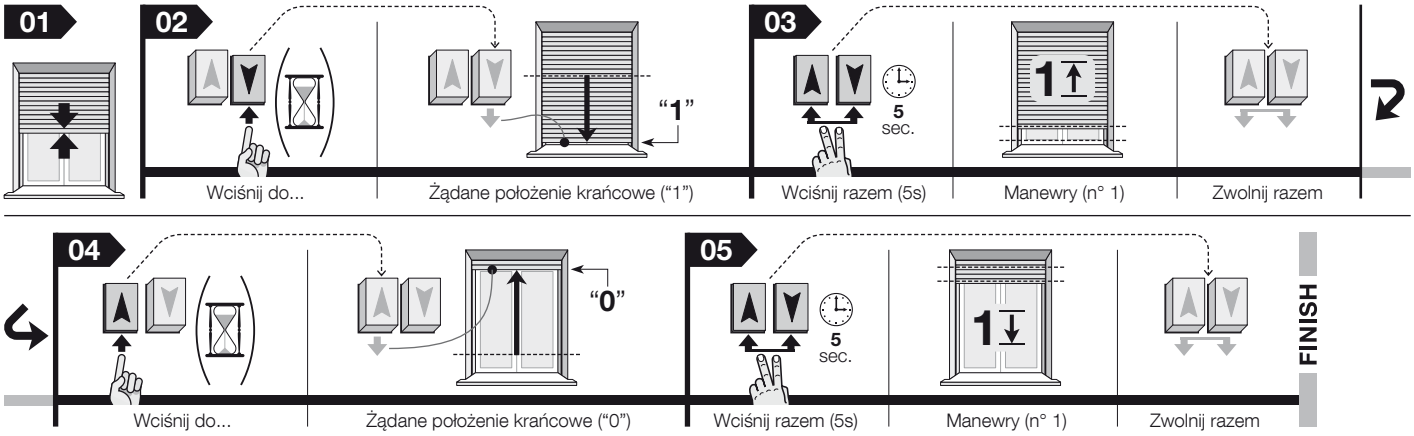
1 - Podłączenia elektryczne - odn. rozdziale 4



Kabel	Kolor	Połączenie
1	**Brązowy**	Faza elektryczna podnoszenia/opuszczania
2	**Czarny**	Faza elektryczna opuszczania/podnoszenia
3	**Niebieski**	Wspólny (zwykle podłączony do neutralnego)
4	**Żółto-zielony**	Uziemienie (ekwipotencjalne połączenie zabezpieczające). Przewód nie jest obecny w silnikach serii „**E Star SA**”.

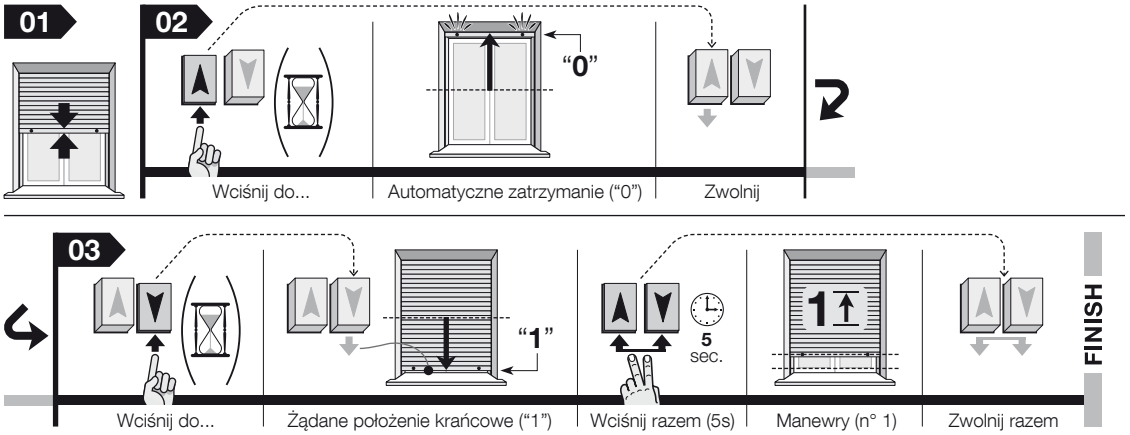
2 - Programowanie położeń krańcowych “0” i “1” w trybie RĘCZNYM - odn. paragraf 6.2

Jest możliwe wczytanie najpierw ogranicznika położenia górnego (0) lub ogranicznika położenia dolnego (1) bez różnicy, w zależności od własnych potrzeb.

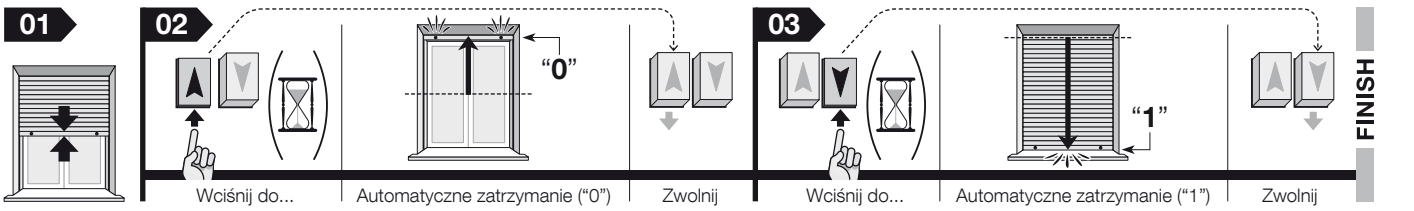


3 - Programowanie położeń krańcowych “0” i “1” w trybie PÓŁAUTOMATYCZNYM - odn. paragraf 6.3

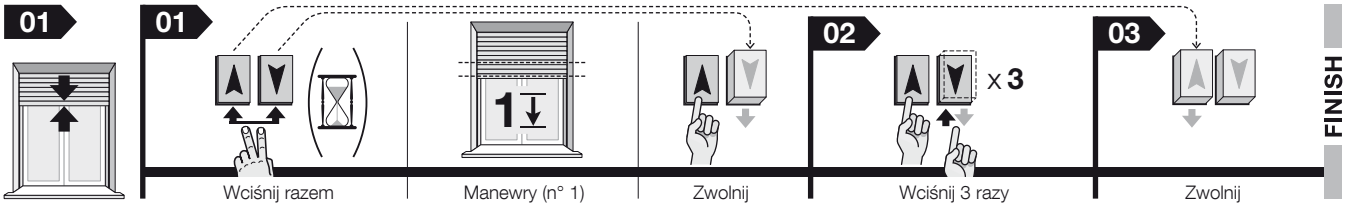
Uwaga! • To programowanie jest zalecane dla rolet, które posiadają tylko jedną mechaniczną blokadę zabezpieczającą: na przykład ograniczniki zabezpieczające przeznaczone dla ogranicznika położenia “0” lub alternatywnie sprężyny przeciwwłamaniowe przeznaczone dla ogranicznika położenia “1”. • Na przykładzie obok przedstawiona jest roleta wyposażona tylko w ograniczniki zabezpieczające przeznaczone dla ogranicznika położenia “0”. **• Pierwszy programowany ogranicznik położenia musi być ogranicznikiem wyposażonym w blokadę mechaniczną.**



4 - Programowanie ograniczników położenia “0” i “1” w trybie AUTOMATYCZNYM - odn. paragraf 6.1



5 - Całkowite kasowanie pamięci - odn. paragraf 6.5



Kompletna instrukcja obsługi

Uwaga dotycząca korzystania z instrukcji – Rysunki zamieszczone w instrukcji znajdują się na końcu tej książeczki.

1 OGÓLNE INSTRUKCJE I ZALECENIA DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA

1.1 - Zalecenia dotyczące bezpieczeństwa

- **Uwaga! – Ważne instrukcje dotyczące bezpieczeństwa: instrukcje należy zachować.**
- **Uwaga! – Przestrzeganie podanych zaleceń ma istotne znaczenie dla bezpieczeństwa osób, dlatego przed rozpoczęciem pracy należy dokładnie zapoznać się z niniejszym podręcznikiem.**

1.2 - Zalecenia dotyczące montażu

- Przed rozpoczęciem montażu sprawdź, czy urządzenie jest odpowiednie dla zautomatyzowania Twojej rolety (przeczytaj paragraf 3.1). Jeśli okaże się, że nie nadaje się, NIE przystępuj do montażu.
- Wszelkie operacje montażowe i konserwacja urządzenia muszą być wykonywane po odłączeniu automatyki od zasilania elektrycznego. Dla bezpieczeństwa należy przed rozpoczęciem pracy zawiesić na urządzeniu wyłączającym tablicę z napisem "UWAGA! KONSERWACJA W TOKU".
- Przed rozpoczęciem czynności montażowych usuń wszystkie przewody elektryczne niepotrzebne podczas pracy. Ponadto wyłącz również wszystkie mechanizmy, które nie są potrzebne do zautomatyzowanego funkcjonowania rolety.
- Jeśli urządzenie zostało zamontowane na wysokości poniżej 2,5 m od podłogi lub od innej powierzchni oparcia, konieczne jest zabezpieczenie ruchomych części automatyki, aby utrudnić przypadkowy dostęp do nich. W tym celu należy odwołać się do instrukcji obsługi rolety, gwarantując w każdym przypadku dostęp do nich podczas wykonywania czynności konserwacyjnych.
- Delikatnie obchodź się z urządzeniem podczas jego montażu: chroń przed zgnieceniem, uderzeniem, upadkiem lub kontaktem z jakiegokolwiek rodzaju płynami; nie wierć otworów i nie wkręcaj śrub w korpus silnika; nie umieszczaj urządzenia w pobliżu źródeł ciepła i nie wystawiaj go na działanie otwartego ognia (**rys. 1**). Opisane wyżej sytuacje mogą powodować uszkodzenie urządzenia, być przyczyną nieprawidłowego funkcjonowania lub spowodować zagrożenia. Jeśli jednak doszłoby do którejś z opisanych wyżej sytuacji natychmiast przerwij montaż i zwróć się do Serwisu Technicznego Nice.
- Podczas montażu nie wolno umieszczać śrub wzdłuż całej długości rury, w której znajduje się silnik rurowy. Mogą one powodować uszkodzenie silnika.
- Nie demontuj urządzenia wykonując operacje nieprzewidziane w tej instrukcji obsługi.
- Nie modyfikuj żadnej części urządzenia wykonując operacje odmienne od tych, które zostały opisane w tej instrukcji. Operacje niedozwolone mogą wyłącznie powodować nieprawidłowe funkcjonowanie urządzenia. Producent zrzeka się wszelkiej odpowiedzialności za szkody wynikające z używania urządzenia modyfikowanego samowolnie.
- Przewód zasilający urządzenie jest wykonany z PVC i jest przeznaczony wyłącznie do instalowania wewnątrz budynków. Jeśli instalacja urządzenia jest wykonywana na zewnątrz, należy zabezpieczyć cały przewód rurą izolacyjną.
- Nie wymieniać kabla zasilającego. W razie uszkodzenia kabla zasilającego należy wyrzucić urządzenie.
- Podczas realizacji instalacji nie pozwalaj innym osobom zbliżać się do rolety w przypadku, kiedy znajduje się w ruchu.

1.3 - Zalecenia dotyczące obsługi

- Urządzenie nie jest przeznaczone do użytku przez osoby (również dzieci), których możliwości fizyczne, czuciowe lub umysłowe są ograniczone. Z urządzenia nie mogą również korzystać osoby bez doświadczenia i stosownej wiedzy.
- Dzieci muszą znajdować się pod nadzorem, nie wolno im bawić się automatyką.
- Nie pozwalaj dzieciom bawić się stałymi urządzeniami sterującymi. Przechowuj przenośne urządzenia sterujące (zdalne) poza zasięgiem dzieci.
- Podczas wykonywania manewru sprawdź automatykę i nie pozwalaj innym osobom przebywać w jej pobliżu, aż do zakończenia manewru.
- Nie steruj automatyką, jeśli w jej pobliżu znajdują się osoby, które wykonują operacje, takie jak mycie okien; odłącz zasilanie elektryczne przed wykonaniem tych czynności.
- Często sprawdzaj automatykę w celu wykrycia ewentualnych śladów zużycia, uszkodzenia lub niewyrównoważenia. Nie używaj automatyki, jeżeli wymaga ona wykonania regulacji lub naprawy; w tym celu zwróć się wyłącznie do wyspecjalizowanego personelu technicznego.

2 OPIS URZĄDZENIA I JEGO PRZEZNACZENIE

Era Star A jest rodziną silników rurowych przeznaczonych wyłącznie do automatyzacji rolet. Silniki z tej rodziny są wyposażone w funkcję, która gwarantuje bezpieczeństwo rolety podczas ruchu, kiedy zostanie przypadkowo zatrzymana przez przeszkodę lub uderzenie. **Każde inne zastosowanie jest zabronione! Producent nie odpowiada za szkody wynikające z niewłaściwego używania urządzenia, odmiennego od opisanego w tej instrukcji.**

Era Star A jest wyposażona w system zabezpieczający "wykrywający przeszkody", który zadziała w przypadku, kiedy ruch rolety (podczas Podnoszenia lub Opuszczania) zostanie nagle zahamowany przez jakąś przeszkodę (na przykład: (przedmiot, osoba, itp.) lub przez silne tarcie (na przykład: oblodzenie, odkształcenie materiałów, itp.). W takich przypadkach centrala sterująca silnikiem natychmiast zatrzymuje manewr i wykonuje krótki ruch w przeciwnym kierunku.
Era Star A przesuwa roletę w kierunku podnoszenia i opuszczania. Technologia z enkoderem gwarantuje dokładność i niezawodność podczas elektronicznego sterowania manewrami rolety oraz wszystkimi ogranicznikami położenia.
Silnik rurowy jest połączony z siecią elektryczną i wyłącznikiem naściennym (nie znajduje się w opakowaniu), który umożliwia sterowanie manewrami Podnoszenia i Opuszczania rolety: zaleca się zastosowanie wyłącznika stabilnego lub niestabilnego z przyciskami z blokadą. Ograniczniki położenia tych manewrów mogą być programowane z zastosowaniem jednej z trzech procedur będących do dyspozycji, w zależności od tego, czy w rolecie znajdują się mechanizmy pełniące funkcję automatycznego ogranicznika położenia (ograniczniki zabezpieczające, sprężyny przeciwłamaniowe, itp.).
Era Star A jest dostępna w różnych wersjach, każda z nich posiada określony moment obrotowy (moc).

3 MONTAŻ URZĄDZENIA

3.1 - Weryfikacje wstępne oraz ograniczenia zastosowania

Przed rozpoczęciem montażu przeprowadź następujące kontrole:

- Sprawdź integralność elementów urządzenia właśnie wyjętych z opakowania.
- Sprawdź przydatność wybranego silnika porównując jego nominalne parametry techniczne z parametrami Twojej rolety; w związku z tym **NIE montuj silnika, jeżeli jego parametry (nominalny moment obrotowy, prędkość obrotowa i czas funkcjonowania) nie są odpowiednie do sterowania Twoją roletą**. **W szczególności moment obrotowy silnika NIE MOŻE PRZEKRACZAĆ wartości niezbędnej do sterowania roletą.** Dodatkowe ograniczenia zastosowania są zamieszczone w rozdziale "Parametry techniczne".
- Średnica rury nawijającej musi być wybierana w zależności od momentu obrotowego silnika:
  – dla silników o rozmiarze „S" (Ø = 35 mm), minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 40 mm;
  – dla silników o rozmiarze „M" (Ø = 45 mm) i momencie obrotowym do 35 Nm (włącznie), minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 52 mm;
  – dla silników o rozmiarze „M" (Ø = 45 mm) i momencie obrotowym większym niż 35 Nm, minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 60 mm;
  – dla silników o rozmiarze „L" (Ø = 58 mm), minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 70 mm.
- W przypadku montażu na zewnątrz zagwarantuj odpowiednie zabezpieczenie silnika przed czynnikami atmosferycznymi.

3.2 - Montaż i podłączenie silnika rurowego

Uwaga! - Przed przystąpieniem do montażu i podłączenia silnika rurowego dokładnie przeczytaj zalecenia zamieszczone w paragrafie 1.2. Nieprawidłowy montaż silnika może być przyczyną poważnych zagrożeń.

Aby zamontować i podłączyć silnik rurowy odwołaj się do **rys. 4**. Przejrzyj katalog produktów firmy Nice lub wejdź na stronę internetową www.niceforyou.com, aby wybrać adaptor dla krańcówek (**rys. 4-a**), zabierak (**rys. 4-b**) oraz uchwyt mocujący (**rys. 4-f**) silnik.

• Montaż naściennej klawiatury sterującej

Zamontuj na ścianie klawiaturę sterującą, pamiętając o następujących zaleceniach:
– wybierz klawiaturę na 2 przyciski (Podnoszenie i Opuszczanie).
– zaleca się zastosowanie klawiatury, która funkcjonuje w „trybie ręcznym", to znaczy, w której należy przytrzymać przycisk wciśnięty przez cały czas trwania manewru.
– umieść ją w widocznym miejscu rolety, w bezpiecznej odległości od jej ruchomych części.
– umieść przełącznik obok rolety, w miejscu, gdzie znajduje się przewód elektryczny pochodzący z silnika rurowego oraz przewód zasilania pochodzący z sieci elektrycznej.
– umieść klawiaturę na wysokości powyżej 1,5 m od podłoża.

4 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

Uwaga!
- Nieprawidłowe podłączenie może powodować uszkodzenia lub sytuacje zagrożenia.
- Skrupulatnie przestrzegaj wskazanych w tej instrukcji połączeń.

PL

- Na linii zasilającej automatykę, prowadzącej z sieci elektrycznej, przygotuj urządzenie, które umożliwi odległość pomiędzy stykami gwarantującą całkowite rozłączenie w warunkach III kategorii przepięcia, zgodnie z zaleceniami dotyczącymi montażu (urządzenie rozłączające nie jest dostarczone wraz z automatyką).

Podczas wykonywania podłączeń elektrycznych odwołaj się do schematu elektrycznego przedstawionego na **rys. 3**. Jest możliwe sterowanie kilkoma silnikami z zastosowanie jednej klawiatury sterującej, łącząc je "równolegle". Wewnątrz przewodu elektrycznego silnika znajdują się 4 żyły:

Kabel	Kolor	Połączenie
1	**Brązowy**	Faza elektryczna podnoszenia/opuszczania
2	**Czarny**	Faza elektryczna opuszczania/podnoszenia
3	**Niebieski**	Wspólny (zwykle podłączony do neutralnego)
4	**Żółto-zielony**	Uziemienie (ekwipotencjalne połączenie zabezpieczające). Przewód nie jest obecny w silnikach serii „**E Star SA**".

• Połączenie manewrów Podnoszenia i Opuszczania z odpowiednimi przyciskami

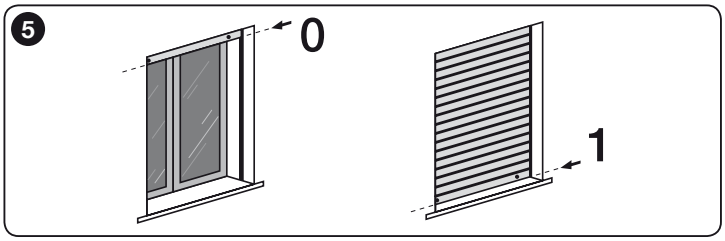
Po wykonaniu połączeń wysteruj dowolny manewr, aby sprawdzić czy manewry podnoszenia i opuszczania są prawidłowo połączone z odpowiednimi przyciskami sterującymi. Jeżeli tak nie jest zamień połączenia występujące pomiędzy **Brązowym** i **Czarnym** przewodem.

5 PROGRAMOWANIE

5.1 - Zalecenia dotyczące programowania

• Ogólnie

- Ściśle przestrzegaj ograniczeń czasowych podanych w procedurach.
- Zacytowane w instrukcji położenia **0**, **1** rolety odpowiadają położeniom przestawionym na **rys. 5**.
- podczas wykonywania operacji montażowych i regulacji, jeżeli nie zostały jeszcze wykonane końcowe połączenia elektryczne jest możliwe sterowanie silnikiem rurowym z pomocą specjalnego urządzenia TTU Nice (**rys. 2**).



5.2 - Zalecenia dotyczące programowania ograniczników położenia

Ograniczniki położenia "**0**" i "**1**" (**rys. 5**) są położeniami podstawowymi, które roleta uzyskuje po zakończeniu Podnoszenia ("0") lub Opuszczania ("1").
Programowanie tych pozycji może być wykonywane na różne sposoby: wybór odpowiedniej procedury musi uwzględniać w rolecie obecność lub brak ograniczników zabezpieczających, które ograniczają ruch podczas Podnoszenia, a w związku z tym maksymalne podniesienie rolety i/lub sprężyn przeciwwłamaniowych, które zapobiegają ręcznemu podniesieniu rolety w przypadku, kiedy jest ona całkowicie zamknięta. Są możliwe następujące procedury:

Automatyczna (paragraf 6.1): idealna dla rolet z ogranicznikami zabezpieczającymi i ze sprężynami przeciwwłamaniowymi.	
Ręczna (paragraf 6.2): idealna dla rolet bez ograniczników zabezpieczających i bez sprężyn przeciwwłamaniowych.	
Półautomatyczna (paragraf 6.3): idealna dla rolet z ogranicznikami zabezpieczajcymi, ale bez sprężyn przeciwwłamaniowych, lub odwrotnie.	

Uwaga – Wykonaj tylko jedną z wymienionych wyżej trzech procedur. Jeżeli ograniczniki położenia zostały już wczytane i zamierza się wczytać je ponownie, należy najpierw skasować pamięć Era Star A, z zastosowaniem procedury 6.5.

5.3 - Zalecenia dotyczące funkcji "wykrywanie przeszkód"

Funkcja "wykrywanie przeszkód", opisana w rozdziale 2, włącza się automatycznie jednocześnie z programowaniem ograniczników położenia, wykonywanym z zastosowaniem jednej z trzech wymienionych wyżej procedur.
Następnie jest możliwe wyregulowanie czułości na przeszkodę, czyli siły, którą silnik musi przeciwstawić przeszkodzie, aby zwolnić roletę. Aby ją wyregulować zastosuj procedurę 6.4.
Jeżeli ta funkcja powoduje częste zablokowanie ruchu rolety bez konkretnego powodu (obecność fizycznej przeszkody), zaleca się jej dezaktywację z zastosowaniem procedury **B - "Procedura dodatkowa",** zamieszczonej w paragrafie 6.2.

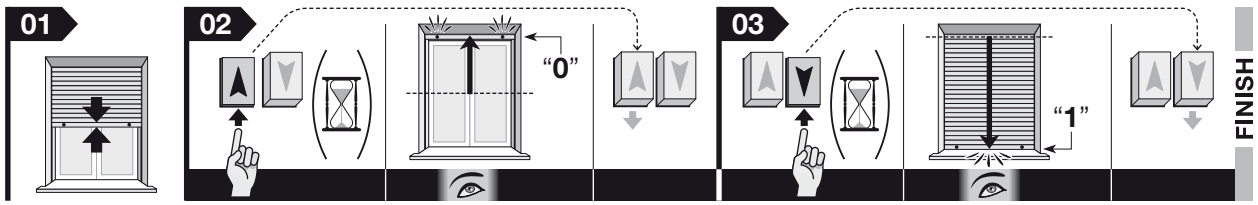
6 PROCEDURY

6.1 - Programowanie ograniczników położenia "0" i "1" w trybie AUTOMATYCZNYM



Uwaga! - Ten rodzaj programowania jest zalecany dla rolet zawierających ograniczniki zabezpieczające i sprężyny przeciwwłamaniowe.

01. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Podnoszenia** (lub **Opuszczania**), aby doprowadzić roletę do połowy ruchu.
02. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Podnoszenia**, aż do momentu, gdy roleta zatrzyma się na ograniczniku położenia ("0"); dopiero teraz zwolnij przycisk.
03. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Opuszczania**, dopóki roleta nie zatrzyma się na ograniczniku położenia ("1"); teraz zwolnij przycisk.



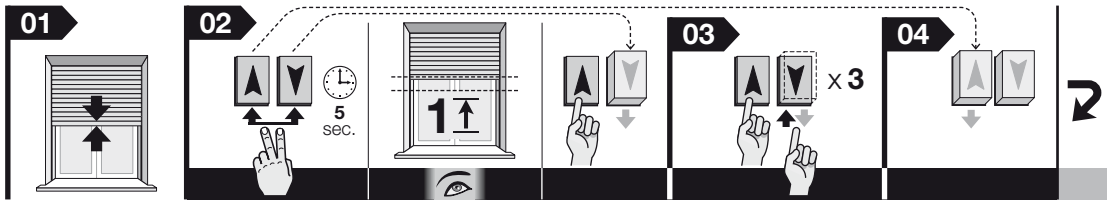
6.2 - Programowanie ograniczników położenia “0” i “1” w trybie RĘCZNYM

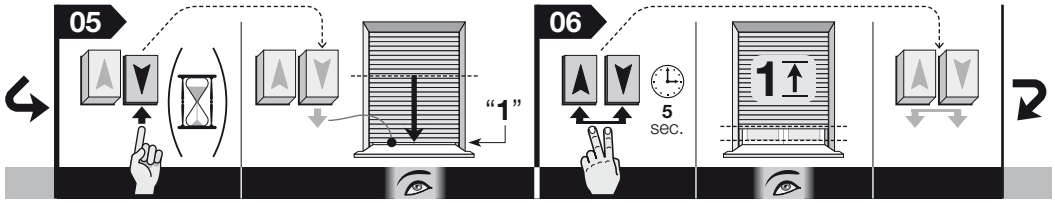


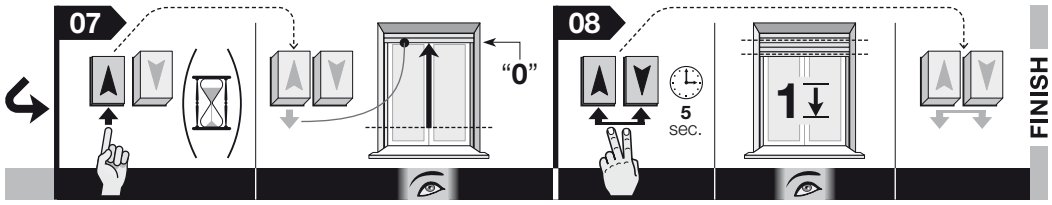
Uwaga! - Te 2 programowania mogą być stosowane na przemian i są zalecane dla rolet niezawierających ograniczników zabezpieczających i sprężyn przeciwwłamaniowych.

A - Procedura standard (zachowuje aktywną funkcję “Wykrywanie przeszkód”):

01. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Podnoszenia** (lub **Opuszczania**), aby doprowadzić roletę do połowy ruchu.
02. Przytrzymaj jednocześnie wciśnięte, przez co najmniej 5 sekundy, oba przyciski **Podnoszenia** i **Opuszczania** i następnie zwolnij tylko jeden przycisk po wykonaniu przez silnik jednego krótkiego ruchu.
03. W ciągu 3 sekund od momentu wykonania przez silnik krótkiego ruchu, wciśnij 3 razy ten sam przycisk, który został wcześniej zwolniony.
04. Następnie zwolnij również drugi przycisk.
05. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Opuszczania**, aż do momentu, gdy roleta dotrze do żądanego ogranicznika położenia „1”; teraz zwolnij przycisk.
06. Przytrzymaj jednocześnie wciśnięte przez co najmniej 5 sekundy oba przyciski **Podnoszenia** i **Opuszczania**; zwolnij je, kiedy silnik wykona krótki ruch podnoszenia.
07. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Podnoszenia** aż do momentu, gdy roleta dotrze do żądanego ogranicznika położenia “0”; następnie zwolnij przycisk.
08. Przytrzymaj jednocześnie wciśnięte przez co najmniej 5 sekundy oba przyciski **Podnoszenia** i **Opuszczania**; zwolnij je, kiedy silnik wykona krótki ruch opuszczania.



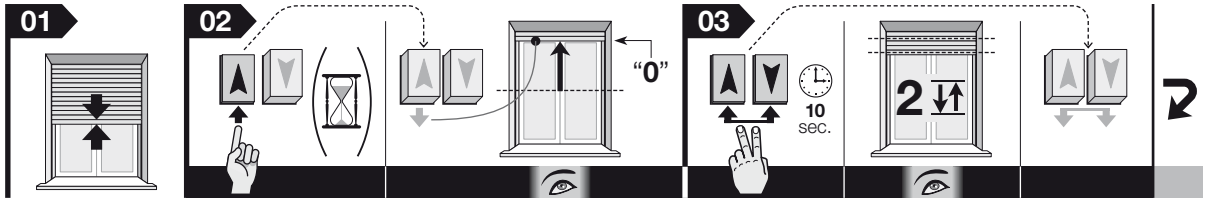


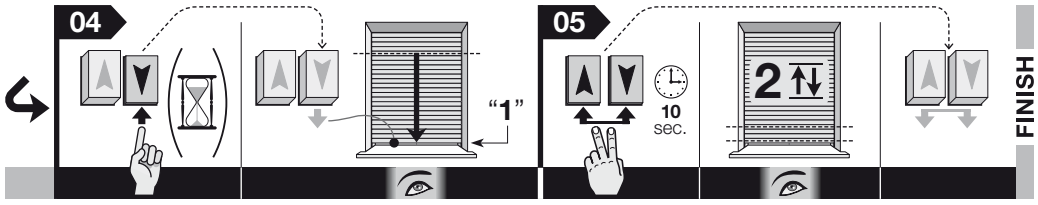


B - Procedura dodatkowa (jednocześnie dezaktywuje również funkcję “Wykrywanie przeszkód”):

Ta procedura jest szczególnie zalecana w przypadkach, kiedy ruch rolety nie jest płynny i prawidłowy (na przykład w przypadku brudnych prowadnic, które stwarzają tarcie, przesuniętych listew, rolet przesuwanych z pomocą linek, itp.). W tych okolicznościach funkcja “wykrywanie przeszkód” odczytuje te tarcia jako przeszkody i blokuje ruch rolety w sposób niezamierzony. Po jej wyłączeniu silnik będzie funkcjonować bez żadnego aktywnego algorytmu wykrywania przeszkody.

01. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Podnoszenia** (lub **Opuszczania**), aby doprowadzić roletę do połowy ruchu.
02. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Podnoszenia**, aż do momentu, gdy silnik uzyska żądany ogranicznik położenia “0”, następnie zwolnij przycisk.
03. Przytrzymaj jednocześnie wciśnięte dwa przyciski **Podnoszenia** i **Opuszczania** i odczekaj, aż silnik wykona 2 krótkie ruchy; następnie zwolnij je.
04. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Opuszczania**, aż do momentu, gdy silnik uzyska żądany ogranicznik położenia “1”, następnie zwolnij przycisk.
05. Przytrzymaj jednocześnie wciśnięte dwa przyciski **Podnoszenia** i **Opuszczania** i odczekaj, aż silnik wykona 2 krótkie ruchy; następnie zwolnij je (=wczytywanie zakończone).





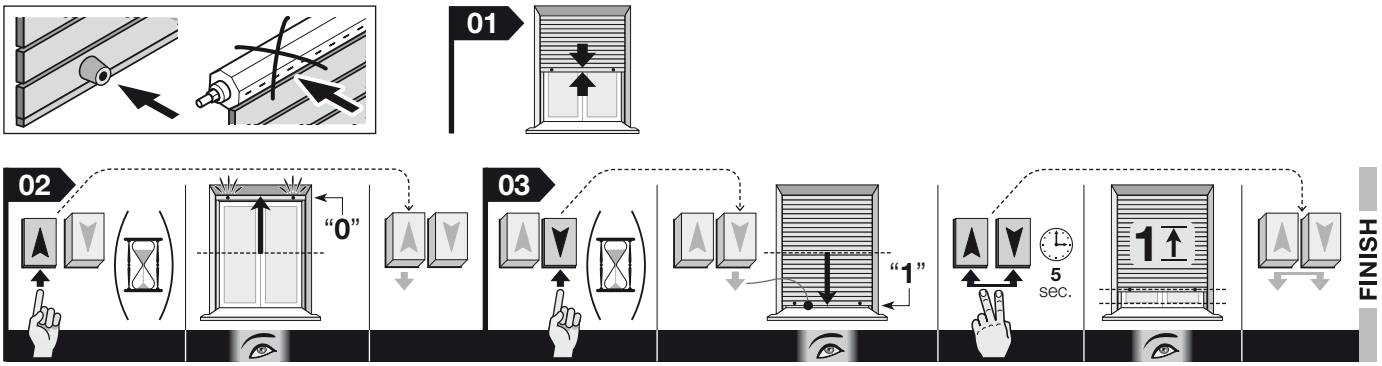
PL

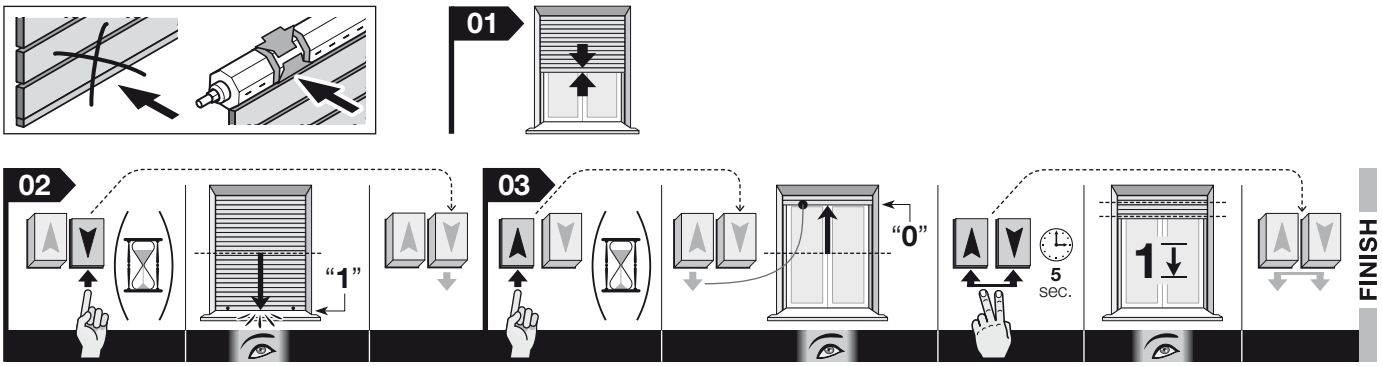
6.3 - Programowanie ograniczników położenia “0” i “1” w trybie PÓŁAUTOMATYCZNYM



Uwaga! • To programowanie jest zalecane dla rolet, które posiadają tylko jedną mechaniczną blokadę zabezpieczającą: na przykład ograniczniki zabezpieczające przeznaczone dla ogranicznika położenia “0” lub alternatywnie sprężyny przeciwwłamaniowe przeznaczone dla ogranicznika położenia “1”. • W fazie 02 procedury należy zaprogramować wyłącznie ogranicznik położenia wyposażony w blokadę mechaniczną, natomiast w fazie 03 musi być programowany wyłącznie ogranicznik położenia, który nie jest wyposażony w blokadę mechaniczną. Te dwie fazy nie są wymienne.

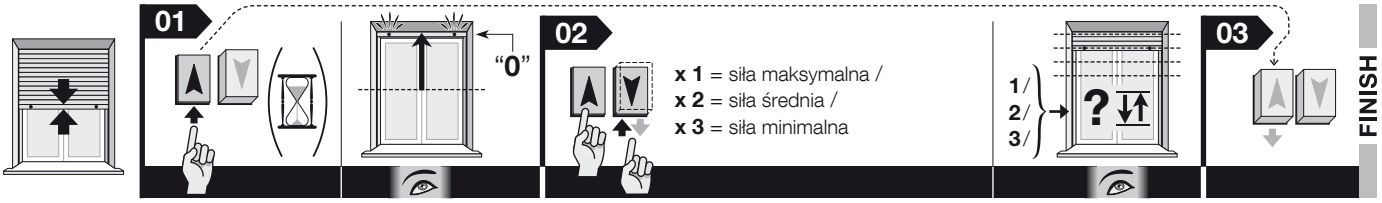
01. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Podnoszenia** (lub **Opuszczania**), aby doprowadzić roletę do połowy ruchu.
02. Przytrzymaj wciśnięty odpowiedni przycisk i odczekaj, aż roleta zatrzyma się w wyniku uderzenia w mechaniczną blokadę ogranicznika położenia. Teraz zwolnij przycisk.
03. Przytrzymaj wciśnięty odpowiedni przycisk i doprowadź roletę do wybranego położenia. Teraz zwolnij przycisk. Przytrzymaj jednocześnie wciśnięte przez co najmniej 5 sekundy oba przyciski **Podnoszenia** i **Opuszczania**; zwolnij je dopiero wtedy, kiedy silnik wykona krótki ruch opuszczania.





6.4 - Regulacja czułości na przeszkodę

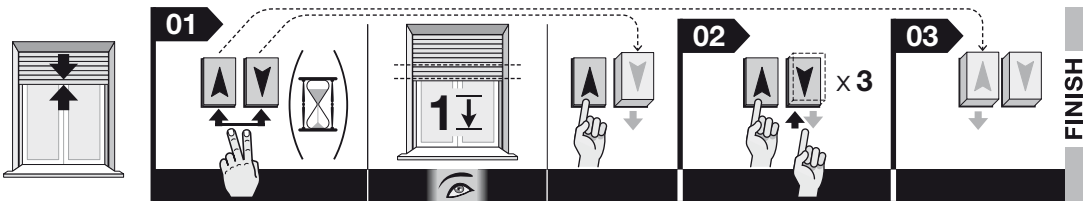
01. Przytrzymaj wciśnięty przycisk **Podnoszenia**, aż do momentu, gdy roleta dotrze do ogranicznika położenia “0” (nie zwalniaj przycisku).
02. Teraz wciśnij przycisk **Opuszczania** ilość razy odpowiadającą wybranemu poziomowi (przycisk musi pozostawać wciśnięty przez 1 sekundę; następnie odczekaj 1 sekundę przed jego ponownym wciśnięciem). Podczas, kiedy przycisk **Podnoszenia** pozostaje nadal wciśnięty odczekaj, aż roleta wykona określoną ilość ruchów (w kierunku opuszczania) odpowiadającą nowemu ustawionemu poziomowi. Są do dyspozycji 3 poziomy; każdy z nich wskazuje ilość siły dostarczanej przez silnik w obecności przeszkody lub uderzenia: **poziom 1** = siła maksymalna / **poziom 2** = siła średnia (poziom ustawiony fabrycznie) / **poziom 3** = siła minimalna.
03. Teraz zwolnij przycisk **Podnoszenia**.



6.5 - Całkowite kasowanie pamięci

Uwaga! - Ta procedura kasuje wszystkie dane znajdujące się w pamięci silnika, włącznie z pozycjami “0” i “1”.

01. Przytrzymaj jednocześnie wciśnięte dwa przyciski **Podnoszenie** i **Opuszczanie** i odczekaj, aż roleta wykona krótki ruch. Teraz zwolnij przycisk **Podnoszenie**.
02. W ciągu 3 sekund od wykonania ruchu wciśnij 3 razy przycisk **Opuszczanie**.
03. Teraz zwolnij również przycisk **Podnoszenie**.



PL

7 ZALECENIA DOTYCZĄCE CODZIENNEGO UŻYTKU AUTOMATYKI

7.1 - Funkcja “Wykrywanie przeszkód”

Era Star A jest wyposażona w system zabezpieczający “Wykrywający przeszkody”, który gwarantuje integralność rolety w następujących przypadkach: system zadziała w przypadku, kiedy ruch rolety, podczas Podnoszenia lub Opuszczania, zostanie nagle zahamowany przez przeszkodę (przedmiot, osoba, itp.) lub przez silne tarcie (oblodzenie, odkształcenie materiałów, itp.). W tych przypadkach centrala natychmiast zablokowuje wykonywany manewr.

7.2 - Maksymalny cykl ciągłej pracy

Silniki z linii “Era” są przeznaczone do użytku prywatnego a co za tym idzie nieciągłego. Gwarantują maksymalny czas użytkowania ciągłego 4 minuty a w przypadkach przegrzania (na przykład w wyniku ciągłego i przedłużającego się użytkowania), automatycznie włączy się “zabezpieczenie termiczne”, które odetnie zasilanie elektryczne i podłączy je ponownie dopiero wtedy, gdy temperatura powróci do normalnych wartości.

7.3 - Funkcja “Automatycznego uaktualniania ograniczników położenia”

Uwaga! - Ta funkcja jest aktywna wyłącznie, jeśli ogranicznik położenia został zaprogramowany z zastosowaniem procedury “tryb Automatyczny” lub procedury “tryb Półautomatyczny”. Podczas codziennego użytku automatyki uderzenie rolety w ogranicznik położenia po zakończeniu manewru jest powodowane przez funkcję “Automatyczne uaktualnianie ograniczników położenia”, która na nowo mierzy parametry obu ograniczników położenia i uaktualnia uprzednio wczytane wartości. Jej zadaniem jest kompensowanie wydłużania lub skracania płaszcza rolety, które może następować wraz z upływem czasu w wyniku zużycia oraz skoków temperatur. Dzięki tej funkcji manewry Podnoszenia i Opuszczania będą zawsze bardzo precyzyjne i będą kończyły się na odpowiednich ogranicznikach położenia.

Co zrobić jeśli... (przewodnik do rozwiązywania problemów)

❑ **Po podłączeniu zasilania do jednej fazy elektrycznej silnik nie włącza się:**
Wykluczając możliwość włączonego zabezpieczenia termicznego, w przypadku którego wystarczy odczekać na schłodzenie silnika, sprawdź czy napięcie sieci odpowiada danym podanym w parametrach technicznych tej instrukcji obsługi i zmierz energię występującą pomiędzy przewodem “wspólnym” a przewodem zasilanej fazy elektrycznej. Teraz spróbuj podłączyć zasilanie do przeciwnej fazy elektrycznej.

❑ **Po wysłaniu polecenia podnoszenia silnik nie włącza się:**
Jeżeli roleta została już wcześniej prawie lub całkowicie zamknięta, silnik nie wykona manewru podnoszenia. W tym przypadku należy najpierw przesunąć ją w lekko dół i następnie ponownie wydać polecenie podnoszenia.

❑ **System pracuje w warunkach awaryjnych w trybie ręcznym:**
– Sprawdź czy w silniku wystąpił bardzo silny wstrząs elektryczny lub mechaniczny.
– Sprawdź czy żadna część silnika nie została naruszona.
– Wykonaj procedurę kasowania (paragraf 6.5) i ponownie zaprogramuj ograniczniki położenia.

❑ **Niezamierzone zatrzymanie ruchu rolety (fałszywa przeszkoda)**:
Po wydaniu polecenia rolecie, jeżeli zatrzyma się ona podczas ruchu w dowolnym miejscu bez widocznego powodu (w wyniku fałszywej przeszkody), zaleca się:
– wyregulować poziom czułości na przeszkodę (paragraf 6.4), zwiększając siłę. Jeżeli to nie wystarczy,
– skasuj ogranicznik położenia (paragraf 6.5) i zaprogramuj nowy, wykorzystując wyłącznie procedurę **B - “Procedura dodatkowa”** (paragraf 6.2).

Utylizacja urządzenia

Zarówno operacje montażu jak również i demontażu po zakończeniu eksploatacji urządzenia powinny być wykonywane przez personel wykwalifikowany.
Urządzenie składa się z różnych rodzajów materiałów: niektóre z nich mogą być ponownie używane, inne nadają się do wyrzucenia. Należy zgromadzić niezbędne informacje dotyczące placówek zajmujących się recyrkulacją lub utylizacją materiałów, zgodnie z przepisami obowiązującymi dla danej kategorii urządzenia na Waszym terytorium. **Uwaga!** - niektóre części urządzenia mogą zawierać substancje zanieczyszczające lub niebezpieczne, które jeżeli zostaną rozrzucone w otoczeniu, mogą wywierać szkodliwy wpływ na środowisko i zdrowie ludzkie. 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 Waszym terytorium lub oddać urządzenie do sprzedawcy podczas dokonywania zakupu nowego ekwiwalentnego urządzenia. **Uwaga!** - lokalne przepisy mogą przewidywać wysokie kary za nielegalną utylizację urządzenia.



• Opakowanie urządzenia musi zostać poddane utylizacji zgodnie z odpowiednimi przepisami obowiązującymi na danym terytorium.

Parametry techniczne

- **Napięcie zasilania:** patrz dane na tabliczce znamionowej silnika
- **Moc pobierana w trybie Stand-by:** 0,5 W
- **Dokładność enkodera:** 2,7°
- **Ciągły czas pracy:** 4 minut
- **Długość przewodu łączącego:** 2,5 m
- **Minimalna temperatura działania:** -20 °C
- **Stopień zabezpieczenia:** IP 44

Uwagi:
– Wszystkie podane tu parametry techniczne dotyczą temperatury środowiskowej 20°C (± 5°C).
– Nice S.p.a. zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian do urządzenia w każdej chwili, kiedy tylko uzna je za konieczne, zachowując te same funkcje i przeznaczenie.

Deklaracja zgodności WE

Numer deklaracji: **401/E STAR A**

Niniejszym firma Nice S.p.A. oświadcza, że następujące urządzenia:

E Star SA 324	**E Star MA 517**	**E Star MA 4012**	**E Star LA 7517**
E Star SA 524	**E Star MA 817**	**E Star MA 5012**	**E Star LA 8012**
E Star SA 611	**E Star MA 1517**	**E Star LA 5517**	**E Star LA 10012**
E Star SA 1011	**E Star MA 3017**	**E Star LA 6517**	**E Star LA 12012**

są zgodne z podstawowymi wymogami oraz innymi odpowiednimi rozporządzeniami ustalonymi przez dyrektywy **2006/95/CE**, **2004/108/CE**. Deklarację zgodności CE można przejrzeć i wydrukować na stronie internetowej www.nice-service.it lub też można ją zamówić w firmie Nice S.p.A.

Inż. **Mauro Sordini**
(Chief Executive Officer)



PL

Beknopte handleiding

Era Star A

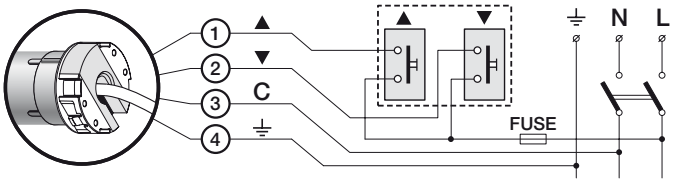
Buismotor voor rolluiken

Opmerking bij het raadplegen van de handleiding • De nummering in deze Beknopte handleiding staat apart en komt niet overeen met de nummering die gebruikt wordt in de tekst van de complete Handleiding. • Deze gids is geen vervanging van de volledige handleiding.

Nice

NEDERLANDS

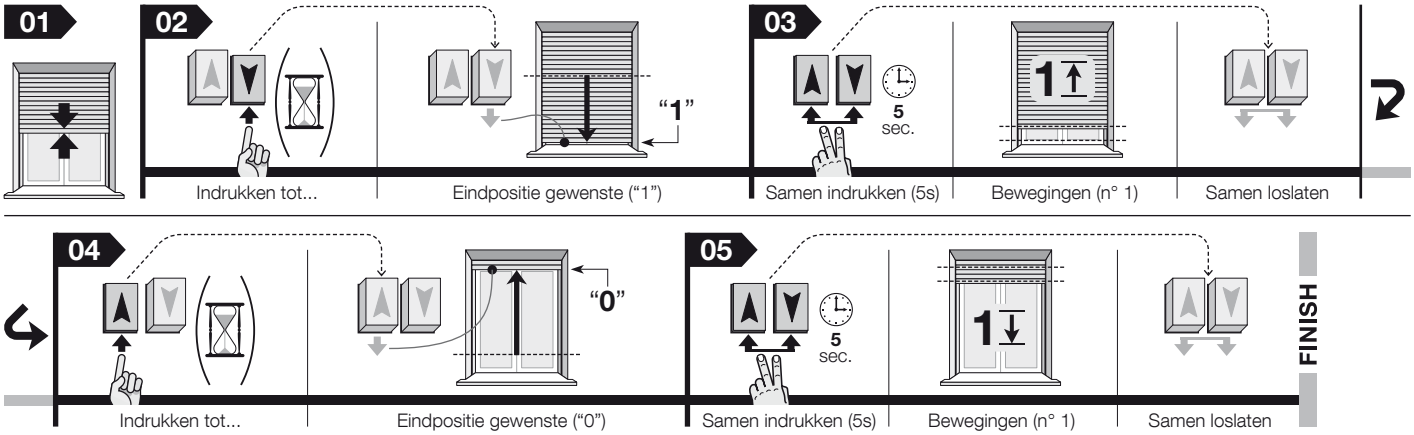
1 - Elektrische aansluitingen - ref. hoofdstuk 4



Kabel	Kleur	Aansluiting
1	**Bruin**	Elektrische stijg-/daalfase
2	**Zwart**	Elektrische daal-/stijgfase
3	**Blauw**	Gemeenschappelijk (meestal verbonden met Neutraal)
4	**Geel-groen**	Aarde equipotentiaal-veiligheidsaansluiting). Kabel niet aanwezig bij motoren van de serie "**E Star SA**".

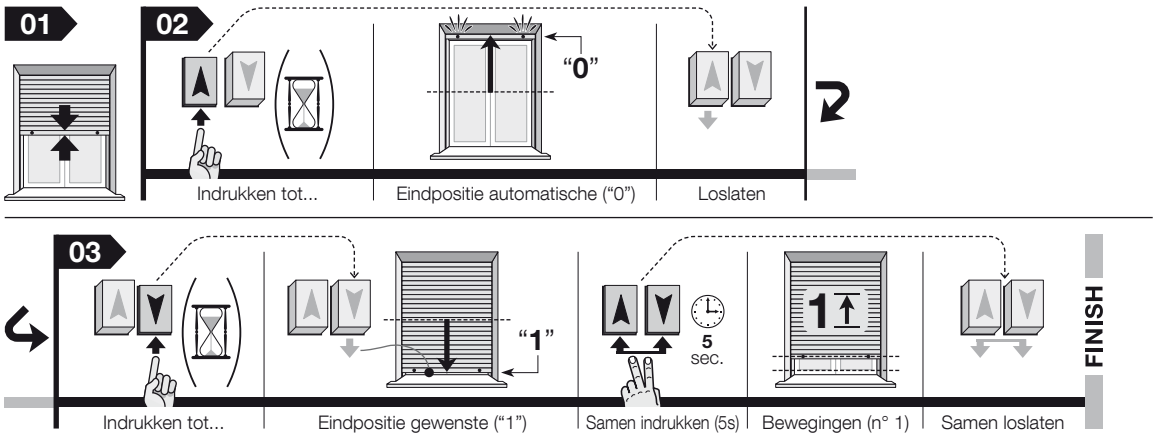
2 - Programmeren van de eindaanslagen "0" en "1" in HANDMATIGE modus - ref. paragraaf 6.2

Het is mogelijk aan het begin de bovenste eindaanslag (0) of de onderste eindaanslag (1) op te slaan, op willekeurige wijze, afhankelijk van uw vereisten.

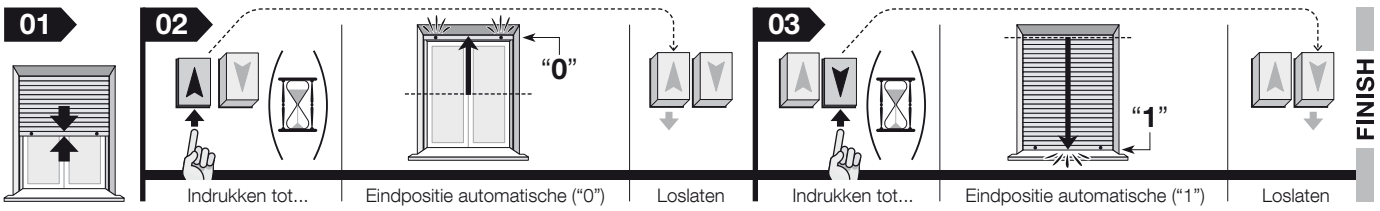


3 - Programmeren van de eindposities "0" en "1" in SEMI-AUTOMATISCHE modus - ref. paragraaf 6.3

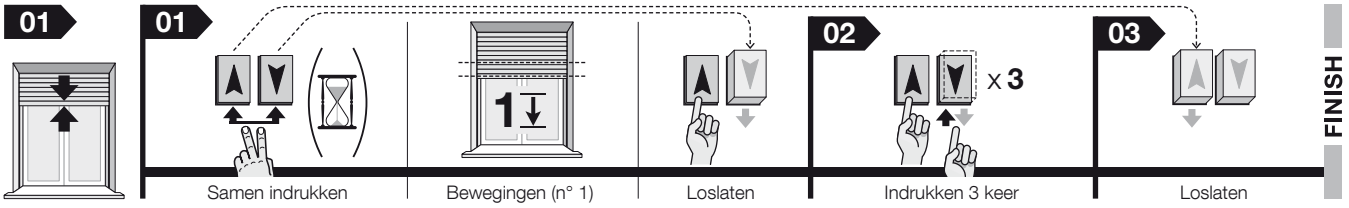
Let op! • De programmering is geschikt voor rolluiken die een enkele mechanische veiligheidsblokkering hebben: bijvoorbeeld, de doppen voor de eindaanslag "0" of als alternatief, de anti-inbraakveren voor de eindaanslag "1". • In het voorbeeld hiernaast ziet u een rolluik dat uitsluitend is uitgerust met veiligheidsdoppen voor de eindaanslag "0". **• De eerste eindaanslag die geprogrammeerd wordt, moet de eindaanslag met mechanische blokkering zijn.**



4 - Programmeren van de eindaanslagen "0" en "1" in AUTOMATISCHE modus - ref. paragraaf 6.1



5 - Volledig wissen van het geheugen - ref. paragraaf 6.5



Volledige handleiding

Opmerking met betrekking tot het raadplegen van de handleiding – Sommige in de tekst genoemde afbeeldingen staan achter in de handleiding.

1 ALGEMENE AANBEVELINGEN EN VOORZORGSMAATREGELEN VOOR DE VEILIGHEID

1.1 - Aanbevelingen voor de veiligheid

- **Let op! – Belangrijke instructies voor de veiligheid: bewaar deze handleiding.**
- **Let op! – Naleving van deze instructies is van belang voor de veiligheid van personen. Lees daarom deze handleiding aandachtig door voordat u te werk gaat.**

1.2 - Aanbevelingen voor de installatie

- Voordat u met de installatie begint, dient u te controleren of dit product geschikt is voor het automatiseren van uw rolluik (zie paragraaf 3.1). Indien het product niet geschikt blijkt te zijn, de installatie NIET uitvoeren.
- Alle installatie- en onderhoudswerkzaamheden moeten plaatsvinden met van de elektrische voeding losgekoppelde automatisering. Bevestig, alvorens met de werkzaamheden te beginnen, op de uitschakelinrichting uit voorzorg een bord met het opschrift “LET OP! BEZIG MET ONDERHOUD”.
- Alvorens met de installatie te beginnen dient u alle elektrische kabels die u niet nodig heeft uit de buurt te plaatsen en dient u alle mechanismen, die niet nodig zijn voor de motoraangedreven werking van het rolluik, te deactiveren.
- Indien het product op een hoogte van minder dan 2,5 m vanaf de vloer of een ander draagvlak wordt geïnstalleerd, is het noodzakelijk de bewegende delen ervan te beschermen met een afdekking, om te voorkomen dat men hier per ongeluk mee in aanraking kan komen. Zie voor de realisatie van de bescherming van de bewegende delen de instructiehandleiding van het rolluik, en zorg er in elk geval voor dat men wel bij het product kan voor onderhoudswerkzaamheden.
- Behandel het product gedurende de installatie voorzichtig: voorkom samendrukking, stoten, valpartijen of contact met vloeistoffen van welke soort dan ook; boor geen gaten en draai geen schroeven in de buitenkant van de motor; plaats het product niet in de buurt van warmtebronnen en stel het niet bloot aan open vuur (**afb. 1**). Een dergelijke handelswijze kan het product beschadigen en storingen of gevaarlijke situaties veroorzaken. In dergelijke gevallen dient u de installatie onmiddellijk te onderbreken en contact op te nemen met de klantenservice van Nice.
- Bij de installatie mogen in het gedeelte van de rol waar de buismotor in zit geen schroeven worden aangebracht. De motor kan hierdoor schade oplopen.
- Haal het product niet verder uit elkaar dan in deze handleiding is aangegeven.
- Voer geen wijzigingen aan welke delen van het product dan ook uit anders dan in deze handleiding aangegeven. Niet-toegestane handelingen zullen slechts storingen in de werking veroorzaken. De fabrikant aanvaardt geen aansprakelijkheid voor schade die het gevolg is van op willekeurige wijze gewijzigde inrichtingen.
- De voedingskabel van het product is van PVC en is uitsluitend geschikt voor installatie binnenshuis. Als het product buiten wordt geïnstalleerd, dient de kabel in een beschermbuis te worden geïnstalleerd.
- De voedingskabel van het apparaat mag niet worden vervangen. Bij een beschadigde kabel moet het apparaat worden gesloopt.
- Gedurende het aanleggen van de installatie dienen de personen uit de buurt van het rolluik worden gehouden wanneer dit in beweging is.

1.3 - Aanbevelingen voor het gebruik

- Het product is niet bestemd om gebruikt te worden door personen (inclusief kinderen) wier fysieke, zintuiglijke of mentale vermogens beperkt zijn of die niet over genoeg ervaring of kennis beschikken.
- Kinderen dienen in het oog te worden gehouden om er zeker van te zijn dat ze niet met de automatisering spelen.
- Laat kinderen niet met de vaste bedieningsinrichtingen spelen. Houd de draagbare bedieningsinrichtingen (afstandsbedieningen) buiten bereik van kinderen.
- Houd de automatisering gedurende het uitvoeren van de manoeuvre in het oog en houd personen uit de buurt tot de beweging beëindigd is.
- De automatisering niet bedienen als er in de nabijheid ervan personen bezig zijn met bijvoorbeeld ramenlappen; de elektrische voeding afkoppelen voordat u dergelijke werkzaamheden laat uitvoeren.
- De automatisering regelmatig controleren op eventuele tekens van slijtage, beschadiging of onbalans. Gebruik de automatisering niet als deze afgesteld of gerepareerd moet worden; laat het verhelpen van dergelijke problemen uitsluitend over aan gespecialiseerd technisch personeel.

2 BESCHRIJVING VAN HET PRODUCT EN GEBRUIKSBESTEMMING

Era Star A is een familie van buismotoren die uitsluitend bestemd zijn voor het automatiseren van rolluiken. De motoren van deze familie zijn uitgerust met een functie die ervoor zorgt dat het rolluik niet kapot gaat wanneer het gedurende zijn beweging per ongeluk wordt afgeremd door een obstakel of door een voorwerp wat er tegenaan stoot. **Elk willekeurig ander gebruik is verboden! De fabrikant is niet aansprakelijk voor schade die voorvloeit uit een oneigenlijk gebruik van het product, dat wil zeggen een gebruik dat afwijkt van wat in deze handleiding is beschreven.**

Era Star A is uitgerust met een veiligheidssysteem dat “obstakeldetectie” wordt genoemd ene dat ingrijpt indien de beweging van het rolluik (Omhoog of Omlaag) plotseling wordt afgeremd door een obstakel (bijvoorbeeld: een voorwerp, een persoon etc.) of door sterke wrijving (bijvoorbeeld: ijsvorming, uitzetting van materialen etc.). In deze gevallen onderbreekt de besturingseenheid van de motor de in gang zijnde manoeuvre onmiddellijk en voert een korte terugloop uit.
Era Star A kan het rolluik zowel omhoog als omlaag laten bewegen. De encodertechnologie garandeert precisie en betrouwbaarheid in de elektronische besturing van de bewegingen van het rolluik en van alle eindaanslagen.
De buismotor wordt verbonden met het elektriciteitsnet en met een wandschakelaar (niet in de verpakking aanwezig) waarmee de manoeuvres Omhoog en Omlaag van het rolluik kunnen worden aangestuurd: aangeraden wordt een stabiele of instabiele schakelaar te gebruiken, met vergrendelde drukknoppen. De eindaanslagen van deze manoeuvres kunnen aan de hand van één van de drie beschikbare procedures geprogrammeerd worden, welke procedure gebruikt wordt is afhankelijk van de aanwezigheid, op het rolluik, van mechanismen met automatische eindaanslagfunctie (veiligheidsdoppen, anti-inbraakveren etc.).
Era Star A is in verschillende uitvoeringen beschikbaar, elk met een bepaald motorkoppel (vermogen).

3 INSTALLATIE VAN HET PRODUCT

3.1 - Controles vooraf en gebruikslimieten

Alvorens de installatie uit te voeren, de volgende controles uitvoeren:

- Controleren of de onderdelen van het product die u zojuist uit de verpakking heeft gehaald intact zijn.
- Controleren of de gekozen motor geschikt is door de technische kenmerken ervan te vergelijken met de technische kenmerken van het rolluik; en **de motor NIET installeren indien de kenmerken ervan (nominaal koppel, draaisnelheid en werkingstijd) niet geschikt zijn voor uw rolluik. Het is met name belangrijk dat het motorkoppel NIET GROTER IS dan het koppel dat nodig is om het rolluik te bewegen.** Verdere gebruikslimieten zijn beschreven in het hoofdstuk “Technische kenmerken”.
- De diameter van de wikkelrol moet gekozen worden op grond van het motorkoppel:
  – voor motoren van maat “S” (Ø = 35 mm) moet de binnendiameter van de wikkelrol minimaal 40 mm zijn;
  – voor motoren van maat “M” (Ø = 45 mm) en koppel tot en met 35 Nm moet de binnendiameter van de wikkelrol minimaal 52 mm zijn;
  – voor motoren van maat “M” (Ø = 45 mm) en koppel groter dan 35 Nm moet de binnendiameter van de wikkelrol minimaal 60 mm zijn;
  – voor motoren van maat “L” (Ø = 58 mm) moet de binnendiameter van de wikkelrol minimaal 70 mm zijn.
- In geval van installatie buitenshuis dient u ervoor te zorgen dat de motor afdoende beschermd is tegen de weersomstandigheden.

3.2 - Assemblage en installatie van de buismotor

Let op! - **Alvorens de buismotor te assembleren en te installeren, dient u de aanbevelingen uit paragraaf 1.2 aandachtig door te lezen. Een verkeerde installatie kan ernstig letsel veroorzaken.**

Zie voor het assembleren van de buismotor **afb. 4**. Raadpleeg de Nice productencatalogus of de site www.niceforyou.com voor de keuze van de kroon van de eindaanslag (**afb. 4-a**), het aandrijfwiel (**afb. 4-b**) en de bevestigingsbeugel (**afb. 4-f**) van de motor.

• Installeren van het drukknoppenpaneel aan de wand

Installeer aan de hand van onderstaande aanbevelingen een drukknoppenpaneel aan de wand:
– kies een drukknoppenpaneel met 2 drukknoppen (Omhoog en Omlaag).
– aangeraden wordt om een drukknoppenpaneel te gebruiken dat in de modus “persoon aanwezig” werkt, dat wil zeggen, waarbij de drukknop ingedrukt moet worden gehouden voor de gewenste duur van de manoeuvre.
– plaats het drukknoppenpaneel in het zicht van het rolluik, maar ver uit de buurt van de bewegende onderdelen.
– plaats de schakelaar naast het rolluik, op het punt waar zich de van de buismotor afkomstige elektriciteitskabel en de netvoedingskabel bevinden.
– plaats het drukknoppenpaneel op een hoogte van meer dan 1,5 m vanaf de vloer.

4 ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN

Let op!
- Een verkeerde aansluiting kan storingen of gevaarlijke situaties veroorzaken.
- De in deze handleiding aangegeven aansluitingen dienen nauwgezet te worden aangehouden.
- In het voedingsnet van het product moet een inrichting voor afkoppeling van het net worden geïnstalleerd die een dusdanige openingsafstand tussen de contacten heeft dat volledige afkoppeling in de condities van overspanningcategorie III mogelijk is, in overeenstemming met de installatievoorschriften (deze afkoppelinrichting wordt niet bij het product geleverd).

Baseer u voor de elektrische aansluitingen op het schakelschema van **afb. 3**. Het is mogelijk om meerdere motoren te bedienen met een enkel bedieningspaneel, door deze motoren"parallel" aan te sluiten. De elektriciteitskabel van de motor bevat 4 geleiders:

Kabel	Kleur	Aansluiting
1	**Bruin**	Elektrische stijg-/daalfase
2	**Zwart**	Elektrische daal-/stijgfase
3	**Blauw**	Gemeenschappelijk (meestal verbonden met Neutraal)
4	**Geel-groen**	Aarde equipotentiaal-veiligheidsaansluiting). Kabel niet aanwezig bij motoren van de serie "**E Star SA**".

• Koppeling van de bewegingen Omhoog en Omlaag aan de respectievelijke bedieningsknoppen

Wanneer de afsluitingen tot stand zijn gebracht, een aantal manoeuvres laten uitvoeren om te controleren of de bewegingen omhoog en omlaag correct aan de betreffende bedieningsknoppen zijn gekoppeld. Als dit niet zo is, dient u de aansluiting tussen de **Bruine** en **Zwarte** geleiders om te draaien.

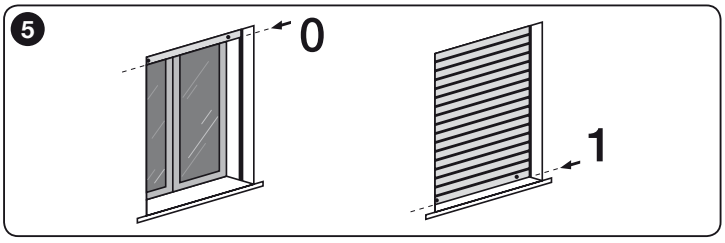
NL

5 PROGRAMMERING

5.1 - Aanbevelingen bij het programmeren

• Algemeen

- U dient zich strikt aan de in de procedure aangegeven tijdslimieten te houden.
- De posities **0**, **1** van het rolluik, die in de tekst genoemd worden, komen overeen met de posities die getoond zijn op **afb. 5**.
- gedurende de installatie- en afstelwerkzaamheden, wanneer er nog geen definitieve elektrische aansluitingen zijn, kan de buismotor bestuurd worden met de hiervoor bestemde eenheid TTU van Nice (**afb. 2**).



5.2 - Aanbevelingen voor het programmeren van de eindaanslagen

De eindaanslagen "**0**" en "**1**" (**afb. 5**) zijn de basisposities die het rolluik bereikt na afloop van de beweging Omhoog ("0") of na afloop van de beweging Omlaag ("1").
De programmering van deze posities kan op verschillende manieren gebeuren: bij de keuze van de juiste procedure moet rekening houden met de aanwezigheid of afwezigheid, op het rolluik, van veiligheidsdoppen die de eindaanslag van de beweging Omhoog stabiliseren en daarmee van de maximale openingsstand van het rolluik, en/of de anti-inbraakveren, die verhinderen dat het rolluik met de hand omhoog wordt gebracht wanneer dit volledig gesloten is. De beschikbare procedures zijn:

Automatisch (paragraaf 6.1): ideaal voor rolluiken met veiligheidsdoppenen en met anti-inbraakveren.	
Handmatig (paragraaf 6.2): ideaal voor rolluiken zonder veiligheidsdoppen en zonder anti-inbraakveren.	
Semiautomatisch (paragraaf 6.3): ideaal voor rolluiken met veiligheidsdoppen maar zonder anti-inbraakveren, of omgekeerd.	

Waarschuwing – U kunt slechts één van deze drie procedures uitvoeren. Als de eindaanslagen al in het geheugen zijn opgeslagen en men ze opnieuw wil opslaan, dient eerst het geheugen van Era Star A te worden gewist, volg hiervoor de procedure 6.5.

5.3 - Aanbeveling voor de functie "obstakeldetectie"

De in hoofdstuk 2 beschreven functie "obstakeldetectie" wordt automatisch geactiveerd wanneer de programmering van de eindaanslagen wordt uitgevoerd volgens één van de beschikbare procedures.
Hierna is het mogelijk de gevoeligheid voor obstakels in te stellen, d.w.z. de kracht die de motor aan het obstakel moet bieden om het rolluik vrij te maken. Gebruik voor de instelling procedure 6.4.
Als het rolluik vaak door de functie voor obstakeldetectie wordt geblokkeerd, zonder dat hiervoor een duidelijke reden bestaat (aanwezigheid van een vast obstakel), wordt aanbevolen de functie te deactiveren met behulp van de procedure **B - "Secundaire procedure"** die is beschreven in paragraaf 6.2.

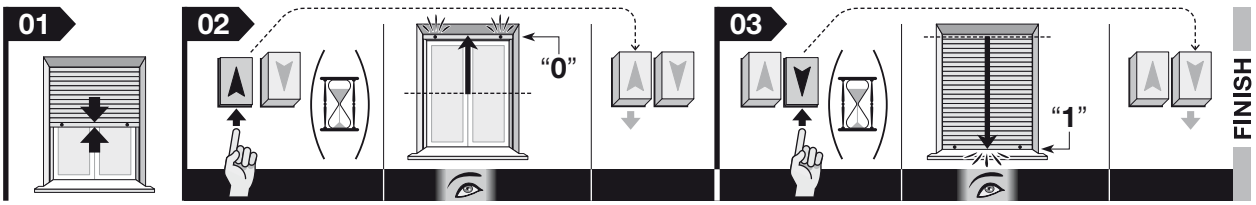
6 PROCEDURES

6.1 - Programmeren van de eindaanslagen "0" en "1" in AUTOMATISCHE modus



Let op! - Deze programmering is geschikt voor rolluiken met veiligheidsdoppen en anti-inbraakveren.

01. Houd de toets voor de beweging **Omhoog** (of **Omlaag**) ingedrukt om het rolluik halverwege zijn traject te zetten.
02. Houd de toets **Omhoog** ingedrukt totdat het rolluik stopt omdat het tegen de eindaanslag ("0") aankomt; laat de toets vervolgens weer los.
03. Houd de toets **Omlaag** ingedrukt totdat het rolluik stopt omdat het tegen de eindaanslag ("1") aankomt; laat de toets vervolgens weer los.



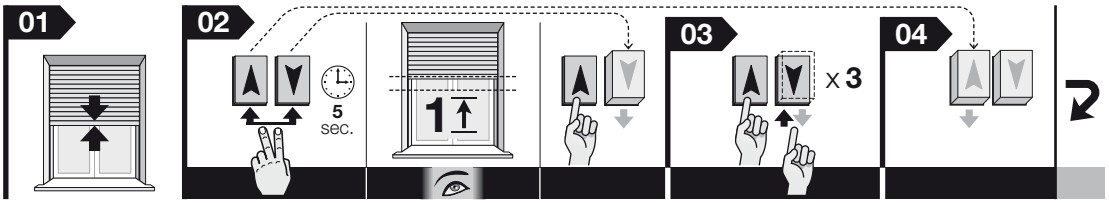
6.2 - Programmeren van de eindaanslagen “0” en “1” in HANDMATIGE modus

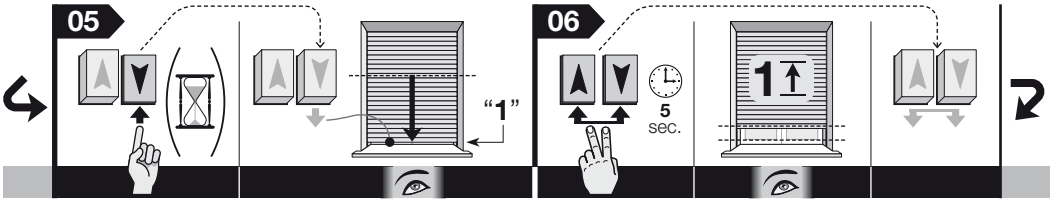


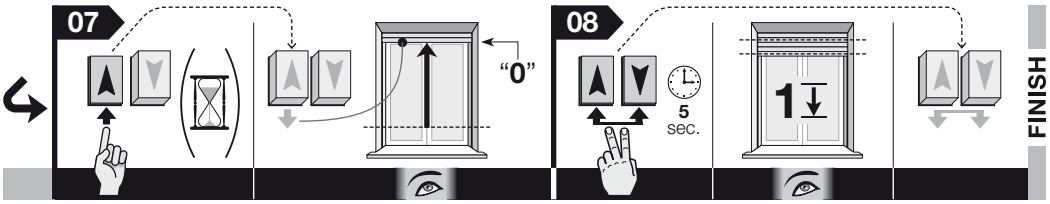
Let op! - Deze 2 programmeringen, die alternatieven vormen, zijn geschikt voor rolluiken zonder veiligheidsdoppen en anti-inbraakveren.

A - Standaard procedure (de functie“Obstakeldetectie” wordt actief gehouden):

01. Houd de toets voor de beweging **Omhoog** (of **Omlaag**) ingedrukt om het rolluik halverwege zijn traject te zetten.
02. Houd gedurende tenminste 5 seconden de twee toetsen **Omhoog** en **Omlaag** tegelijk ingedrukt en laat nadat de motor een korte manoeuvre heeft uitgevoerd, slechts één van de toets weer los.
03. Druk binnen 3 seconden nadat de motor de beweging heeft uitgevoerd 3 maal op de toets die u eerder heeft losgelaten.
04. Laat tenslotte ook de andere drukknop los.
05. Houd de toets **Omlaag** ingedrukt totdat het rolluik in de gewenste eindpositie “1” staat; laat de toets vervolgens weer los.
06. Houd gedurende minimaal 5 seconden de twee toetsen **Omhoog** en **Omlaag** tegelijkertijd ingedrukt en laat, nadat de motor een korte beweging omhoog heeft uitgevoerd, beide toetsen weer los:
07. Houd de toets **Omhoog** ingedrukt totdat het rolluik in de gewenste eindpositie “0” staat; laat de toets vervolgens weer los.
08. Houd gedurende minimaal 5 seconden de twee toetsen **Omhoog** en **Omlaag** tegelijkertijd ingedrukt en laat, nadat de motor een korte beweging omlaag heeft uitgevoerd, beide toetsen weer los.



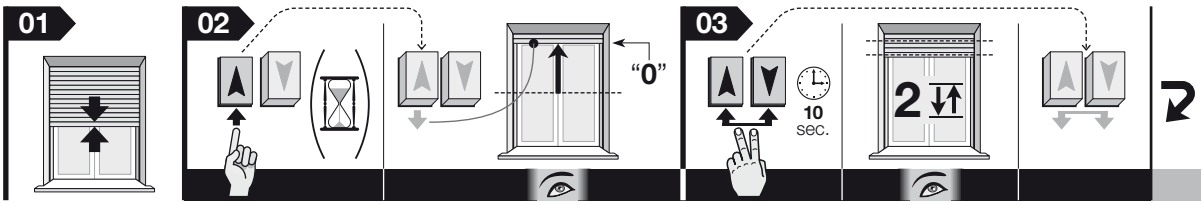


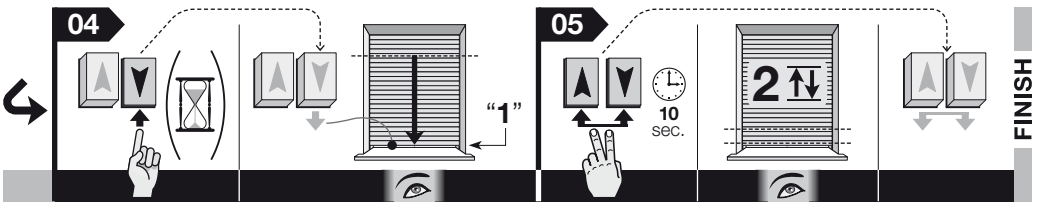


B - Secundaire procedure (deactiveert tegelijkertijd ook de functie “Obstakeldetectie”):

Deze procedure wordt met name aangeraden in gevallen waarin de beweging van het rolluik niet vloeiend en regelmatig is (bijvoorbeeld wanneer er vuile geleiders zijn die wrijving veroorzaken, duigen die van hun plaats zijn gekomen, rolluiken die bediend worden met koorden etc.) De functie “obstakeldetectie” interpreteert dergelijke wrijvingen als obstakels en blokkeert de beweging van het rolluik terwijl dat niet de bedoeling is. Na de deactivering werkt de motor zonder actief algoritme voor de detectie van obstakels.

01. Houd de toets voor de beweging **Omhoog** (of **Omlaag**) ingedrukt om het rolluik halverwege zijn traject te zetten.
02. Houd de toets **Omhoog** ingedrukt totdat de motor de gewenste positie voor de eindaanslag “0” bereikt; laat de toets vervolgens weer los.
03. Houd de twee toetsen **Omhoog** en **Omlaag** tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 2 korte bewegingen heeft uitgevoerd; laat beide toetsen vervolgens weer los.
04. Houd de toets **Omlaag** ingedrukt totdat de motor de gewenste positie voor de eindaanslag “1” bereikt; laat de toets vervolgens weer los.
05. Houd de twee toetsen **Omhoog** en **Omlaag** tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 2 korte bewegingen heeft uitgevoerd; laat beide toetsen vervolgens weer los (= opslag in het geheugen voltooid).





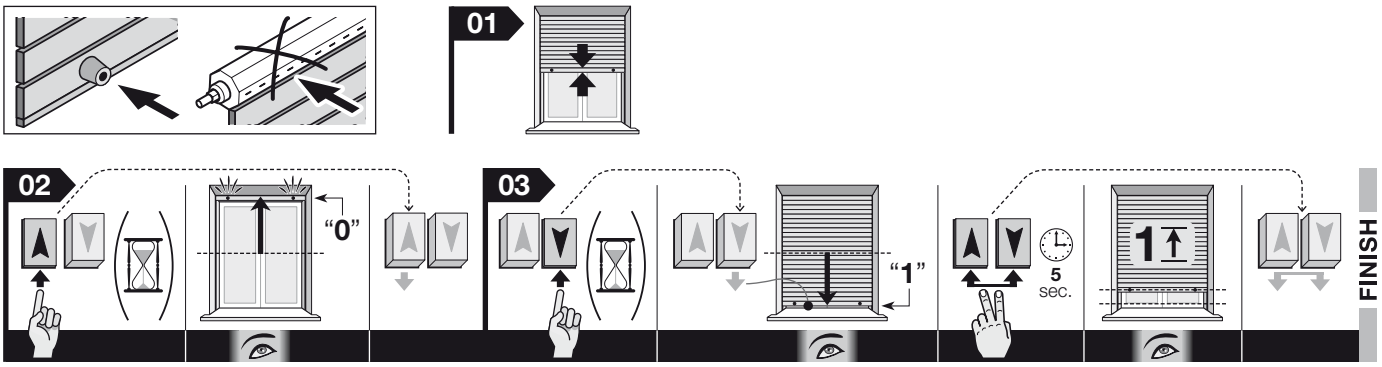
NL

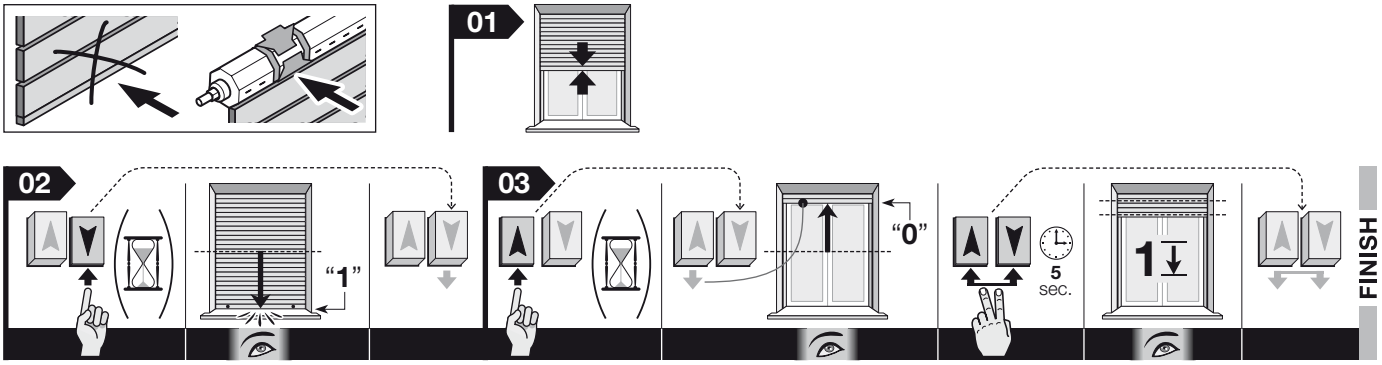
6.3 - Programmeren van de eindaanslagen “0” en “1” in SEMIAUTOMATISCHE modus



Let op! • Deze programmering is geschikt voor rolluiken die een enkele mechanische veiligheids-blokkering hebben: bijvoorbeeld, de doppen voor de eindaanslag “0” of als alternatief, de anti-in-braakveren voor de eindaanslag “1”. • In fase 02 van de procedure moet uitsluitend de eindaanslag geprogrammeerd worden die is uitgerust met mechanische blokkering terwijl in fase 03 uitsluitend de eindaanslag geprogrammeerd moet worden die niet is uitgerust met mechanische blokkering. De twee fasen zijn niet onderling verwisselbaar.

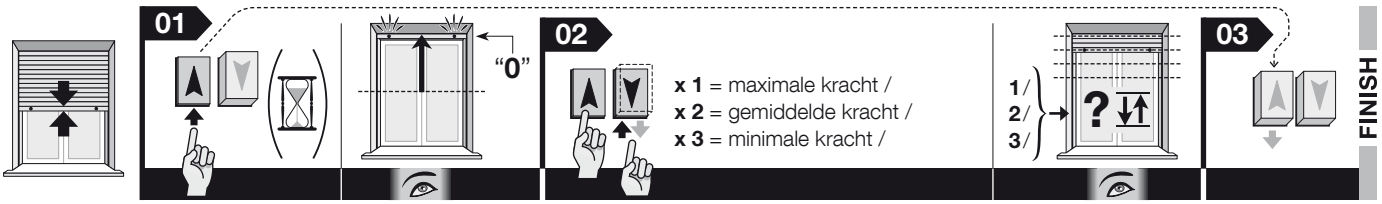
01. Houd de toets voor de beweging **Omhoog** (of **Omlaag**) ingedrukt om het rolluik halverwege zijn traject te zetten.
02. Houd de juiste toets ingedrukt en wacht tot het rolluik stopt doordat het tegen de mechanische blokkering van het rolluik aan komt. Laat de toets tot slot weer los.
03. Houd de juiste toets ingedrukt en zet het rolluik in de gewenste stand. Laat de toets tot slot weer los. Houd gedurende minimaal 5 seconden de twee toetsen **Omhoog** en **Omlaag** tegelijkertijd ingedrukt en laat, nadat de motor een korte beweging omlaag heeft uitgevoerd, beide toetsen weer los.





6.4 - Regeling van de gevoeligheid voor obstakels

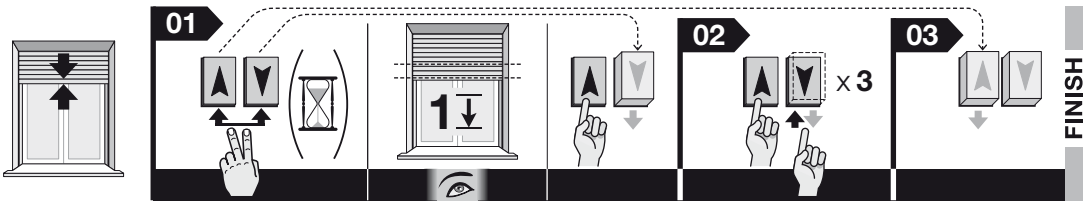
01. Houd de toets **Omhoog** ingedrukt totdat het rolluik de eindaanslag “0” bereikt (de toets niet loslaten).
02. Druk vervolgens net zo vaak op de drukknop **Omlaag** als het nummer van het niveau dat u wilt selecteren (de drukknop moet 1 seconde ingedrukt blijven; wacht vervolgens 1 seconde voordat u de knop opnieuw indrukt). Wacht, met ingedrukte drukknop **Omhoog** tot het rolluik net zoveel bewegingen maakt (in de daalrichting) als het nummer van het nieuw ingestelde niveau. Er zijn 3 niveaus beschikbaar en elk niveau staat voor de kracht die de motor uitoefent bij aanwezigheid van een obstakel of in geval van stoten tegen het rolluik: **niveau 1** = maximale kracht / **niveau 2** = gemiddelde kracht (in de fabriek ingesteld niveau) / **niveau 3** = minimale kracht.
03. Laat de drukknop **Omhoog** tot slot los.



6.5 - Volledig wissen van het geheugen

Let op! – Met deze procedure wist u alle gegevens uit het geheugen van de motor, met inbegrip van de posities “0” en “1”.

01. Houd de twee drukknoppen **Omhoog** en **Omlaag** tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot het rolluik een korte beweging uitvoert. Laat de drukknop **Omlaag** tot slot los.
02. Druk binnen 3 seconden na het uitvoeren van de beweging 3 maal op de drukknop **Omlaag**.
03. Laat tot slot ook de drukknop **Omhoog** los.



NL

7 AANBEVELINGEN VOOR HET DAGELIJKSE GEBRUIK VAN DE AUTOMATISERING

7.1 - Functie “Obstakeldetectie”

Era Star A is uitgerust met een veiligheidssysteem dat “Obstakeldetectie” wordt genoemd en dat ervoor zorgt dat het rolluik in de volgende gevallen niet kapot gaat: wanneer de beweging van het rolluik, tijdens de manoeuvre Omhoog of Omlaag, onverwachts wordt afgeremd door een obstakel (een voorwerp, een persoon etc.) of door sterke wrijving (ijsvorming, het uitzetten van materialen etc.). In dergelijke gevallen zal de besturingseenheid de manoeuvre onmiddellijk blokkeren.

7.2 - Maximale continue bedrijfscyclus

Over het algemeen gesproken zijn de motoren van de lijn “Era” ontworpen voor gebruik in woonhuizen, en dus niet voor ononderbroken gebruik. De motoren garanderen een maximale continue werkingstijd van 4 minuten en in geval van oververhitting (bijvoorbeeld als gevolg van een continue en langdurige werking) treedt er automatisch een “thermische beveiliging” in werking die de elektrische voeding onderbreekt en deze weer herstelt wanneer de temperatuur weer op een normale waarde is.

7.3 - Functie van “Zelfbijstelling van de eindaanslagen”

Let op! – De functie is alleen actief indien de eindpositie geprogrammeerd werd met de procedure “Automatische modus” of met de procedure “Semiautomatische modus”. Gedurende het dagelijkse gebruik van de automatisering stoot het rolluik na afloop van een manoeuvre tegen de eindaanslag aan dankzij de functie “Zelfbijstelling van de eindaanslagen” die de parameters van de twee eindposities opnieuw meet en de eerder opgeslagen waarden bijwerkt. Het doel van deze functie is wat met de tijd is uitgerekt of ingekort in de structuur als gevolg van slijtage of temperatuurverschillen te compenseren; hierdoor zullen de manoeuvres naar Omhoog en Omlaag altijd hun loop op de des betreffende eindposities precies kunnen beëindigen.

Wat te doen als... (richtsnoer voor het oplossen van problemen)

❑ **Wanneer een elektrische fase wordt gevoed, beweegt de motor niet:**
Sluit de mogelijkheid uit dat er een thermische beveiliging in werking is getreden (in dit geval is het voldoende te wachten tot de motor is afgekoeld), controleer of de netspanning overeenkomt met de gegevens die vermeld zijn in de paragraaf met technische gegevens van deze handleiding, door de energie tussen de “gemeenschappelijke” geleider en de gevoede elektrische fase te meten. Probeer tot slot de tegenovergestelde elektrische fase te voeden.

❑ **Bij het geven van een instructie voor een stijgbeweging, start de motor niet**:
Als het rolluik reeds helemaal of bijna gesloten is, zal de motor de stijgmanoeuvre niet uitvoeren. In dit geval dient u het rolluik eerst iets omlaag te laten komen en vervolgens opnieuw een instructie voor een beweging omhoog te geven.

❑ **Het systeem werkt in de noodconditie (“persoon aanwezig”)**:
– Controleer of de motor een sterke elektrische of mechanische schok heeft ondergaan.
– Controleer of alle motoronderdelen nog intact zijn.
Voer de procedure voor het wissen van gegevens uit (paragraaf 6.5) en programmeer de eindaanslagen opnieuw.

❑ **Onvrijwillige stop van de beweging van het rolluik (onterechte detectie van een obstakel)**:
Indien het rolluik, nadat men een bedieningsinstructie heeft gegeven, gedurende de beweging zonder duidelijke reden op een bepaald punt stopt (wegens onterechte detectie van een obstakel), wordt aangeraden:
– het niveau van gevoeligheid voor obstakels te regelen (paragraaf 6.4), door de kracht te verhogen.
Als dit niet voldoende is,
– de eindaanslagen te wissen (paragraaf 6.5) en de eindaanslagen opnieuw te programmeren, en hierbij uitsluitend de procedure **B - “Secundaire procedure”** (paragraaf 6.2) te gebruiken.

Afdanken van het product

De ontmantelingwerkzaamheden aan het eind van de levensduur van dit product moeten, net als de installatiewerkzaamheden, worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel.
Dit product is opgebouwd uit verschillende soorten materiaal: sommigen hiervan kunnen gerecycled worden, anderen moeten als afval worden verwerkt. Win informatie in over de recycling- of afvalverwerkingsystemen die voor deze productcategorie zijn voorzien door de in uw land geldende voorschriften. **Let op!** – Sommige delen van het product kunnen vervuilende of gevaarlijke substanties bevatten die, indien ze in het milieu terechtkomen, schadelijke effecten kunnen hebben op de omgeving of op de gezondheid van personen. Zoals aangegeven door het symbool hiernaast, is het verboden dit product met het gewone huisvuil weg te gooien. Volg een “gescheiden afvalverwerking” volgens de methodes die voorzien zijn door de in uw land geldende voorschriften, of lever het product weer in bij de verkoper op het moment dat u een nieuw gelijksoortig product aanschaft. **Let op!** – De plaatselijk geldende voorschriften kunnen zware sancties voorzien in het geval u de voorschriften voor afvalverwerking van dit product niet opvolgt.



• De afvalverwerking van het verpakkingsmateriaal van het product moet volgens de plaatselijk geldende regels plaatsvinden.

Technische kenmerken

- **Voedingsspanning:** raadpleeg de gegevens op het plaatje op de motor
- **Opgenomen vermogen in Stand-by:** 0,5 W
- **Resolutie van de encoder:** 2,7°
- **Continue werkingstijd:** 4 minuten
- **Lengte van de verbindingskabel:** 2,5 m
- **Minimale gebruikstemperatuur:** -20°C
- **Beschermingsklasse:** IP 44

Opmerkingen:
– Alle vermelde technische gegevens hebben betrekking op een omgevingstemperatuur van 20°C (± 5°C).
– Nice S.p.a. behoudt zich het recht voor om, op elk moment dat dit noodzakelijk geacht wordt, wijzigingen aan het product aan te brengen, waarbij hoe dan ook de gebruiksbestemming en de functionaliteit ervan gelijk blijven.

CE-verklaring van overeenstemming

Nummer verklaring: **401/E STAR A**

Hierbij verklaart Nice S.p.A. dat de producten:

E Star SA 324	**E Star MA 517**	**E Star MA 4012**	**E Star LA 7517**
E Star SA 524	**E Star MA 817**	**E Star MA 5012**	**E Star LA 8012**
E Star SA 611	**E Star MA 1517**	**E Star LA 5517**	**E Star LA 10012**
E Star SA 1011	**E Star MA 3017**	**E Star LA 6517**	**E Star LA 12012**

voldoen aan de fundamentele vereisten en aan de andere van toepassing zijnde bepalingen die zijn vastgelegd met de richtlijnen **2006/95/EG**, **2004/108/EG**. De EG-verklaring van overeenstemming kan worden ingezien en afgedrukt via de site www.nice-service.it of kan worden aangevraagd bij Nice S.p.A.

Ing. **Mauro Sordini**
(Chief Executive Officer)



NL

EN - Appendix

IT - Appendice

FR - Appendice

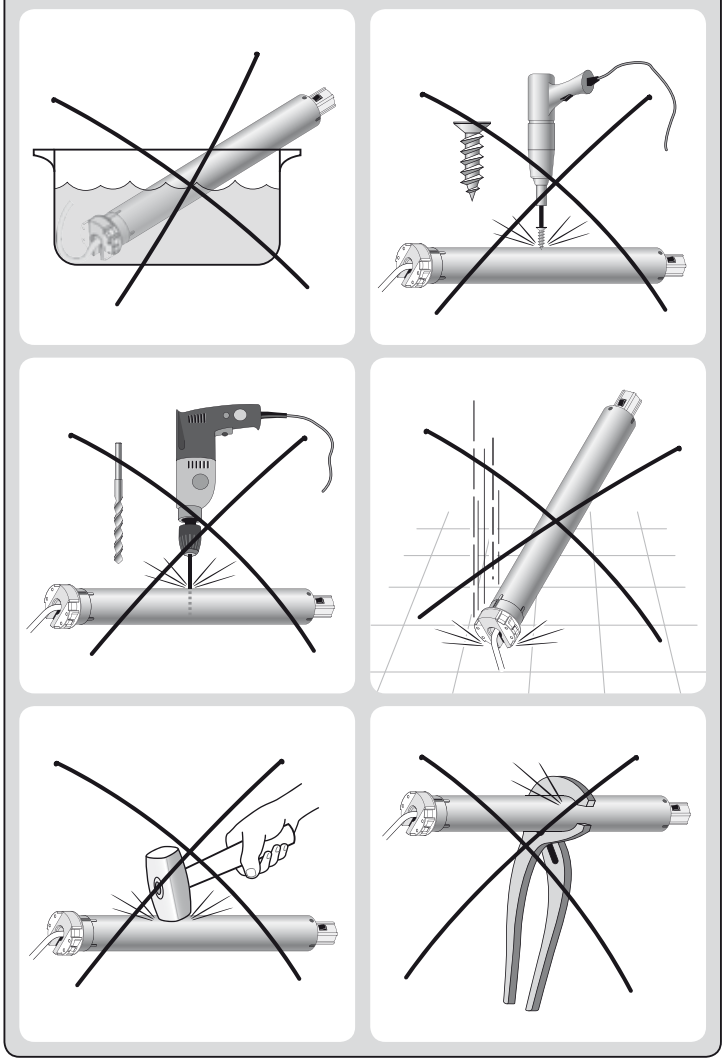
ES - Apéndice

DE - Anhang

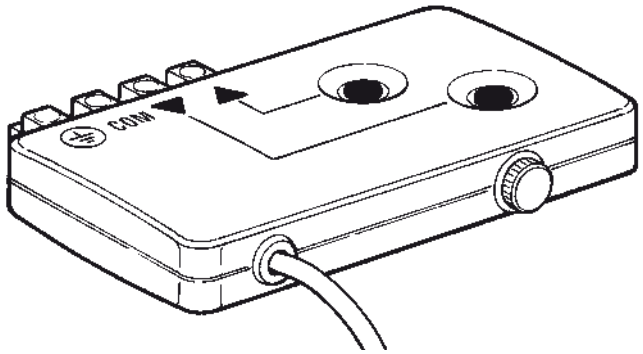
PL - Załącznik

NL - Bijlage

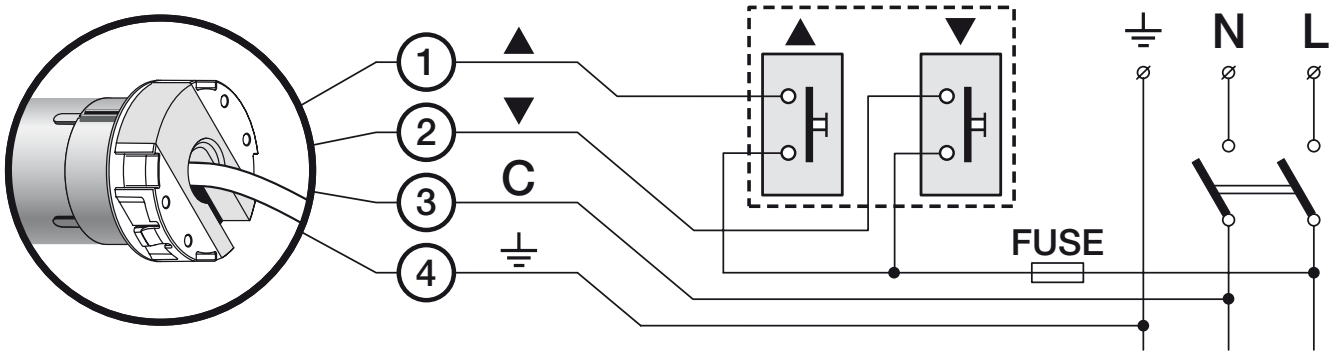
1



2



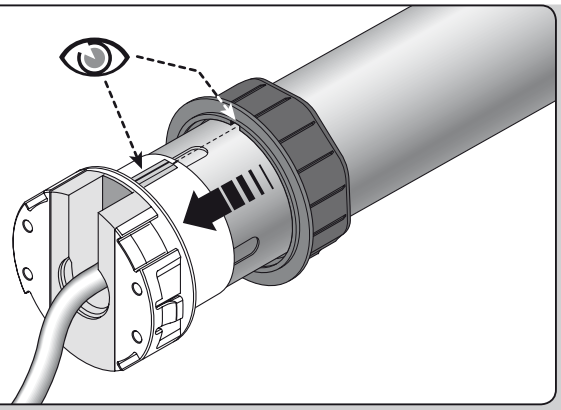
3



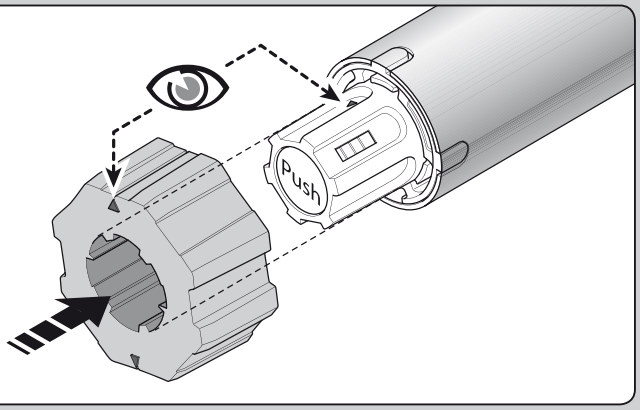
	1	2	3	4
ENGLISH	Brown	Black	Blue	Yellow-green (cable not present on series "**E Star SA**" motors)
ITALIANO	Marrone	Nero	Blu	Giallo-verde (cavo non presente nei motori della serie "**E Star SA**")
FRANÇAIS	Marron	Noir	Bleu	Jaune-vert (câble absent des moteurs de la série « **E Star SA** »)
ESPAÑOL	Marrón	Negro	Azul	Amarillo-verde (cable no existente en los motores de la serie "**E Star SA**")
DEUTSCH	Braun	Schwarz	Blau	Gelb-grün (Kabel nicht bei Motoren der Serie „**E Star SA**" vorhanden)
POLSKI	Brązowy	Czarny	Niebieski	Żółto-zielony (przewód nie jest obecny w silnikach serii „**E Star SA**")
NEDERLANDS	Bruin	Zwart	Blauw	Geel-groen (kabel niet aanwezig bij motoren van de serie "**E Star SA**")

4

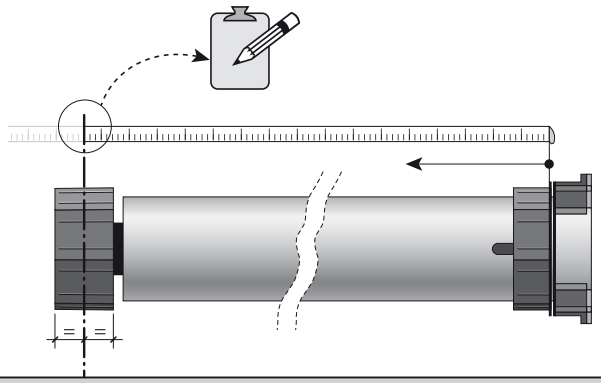
a



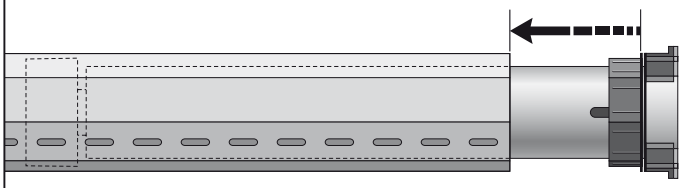
b



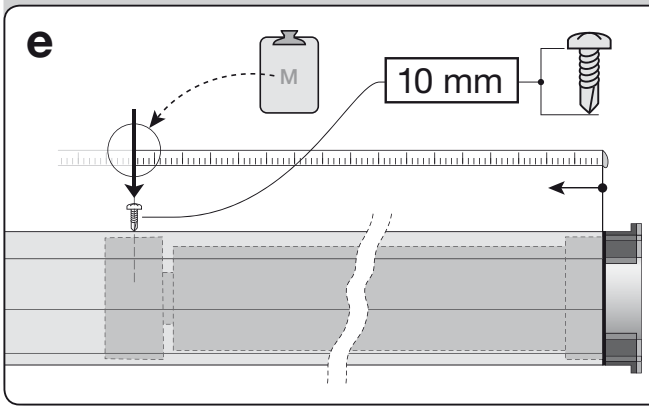
c



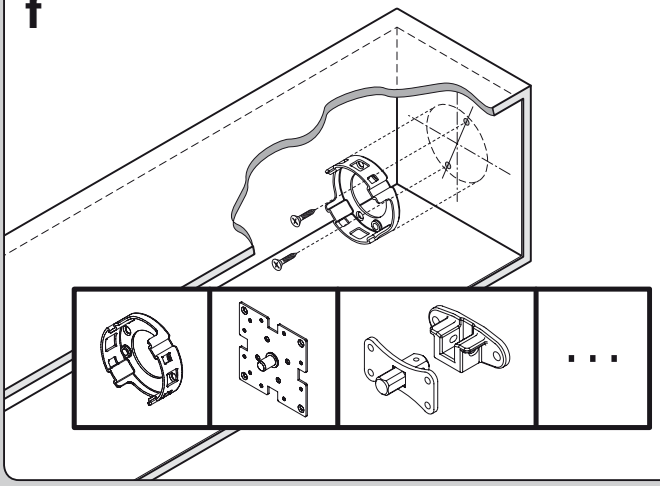
d



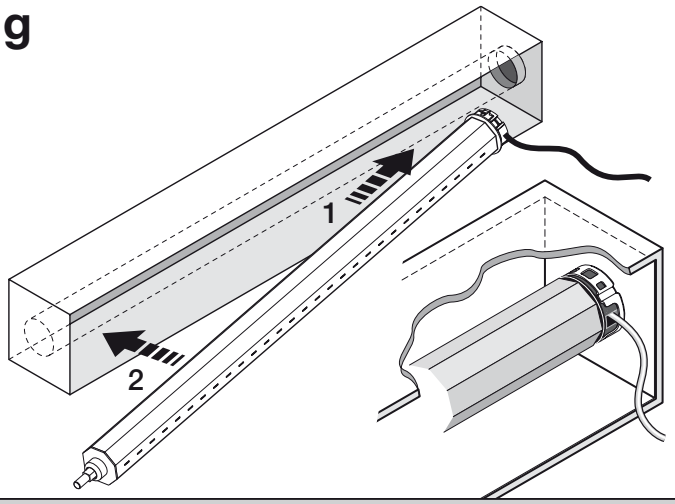
e



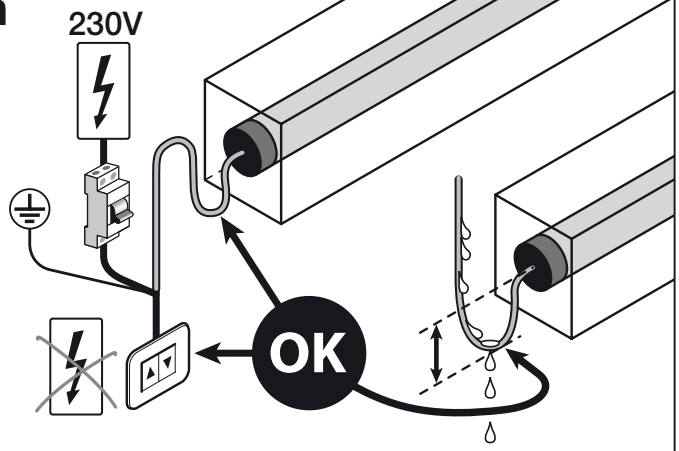
f



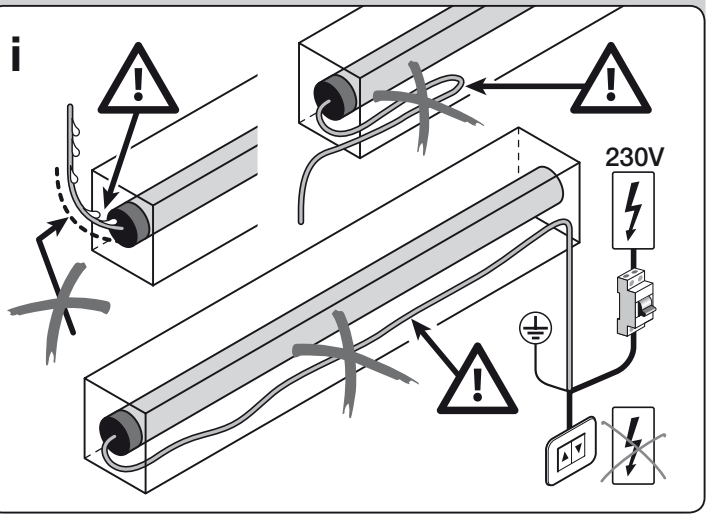
g



h



i



IS0084A02MM_23-03-2015

Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com