

E FIT SP 611

E FIT SP 1011

E FIT MP 517

E FIT MP 817

E FIT MP 1517

E FIT MP 3017



Tubolar 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

RU - Инструкции и предупреждения по монтажу и эксплуатации

GENERAL WARNINGS: SAFETY - INSTALLATION - USE (original instructions in Italian)

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

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

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

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

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

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

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

INSTALLATION WARNINGS

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

1 PRODUCT DESCRIPTION AND INTENDED USE

Era Fit P is a family of tubular motors intended exclusively for the automation of rolling shutters with or without mechanical blocks at the limit switch points (safety plugs and rigid anti-intrusion springs). **Any other use is absolutely prohibited! The manufacturer is not liable for damage resulting from any use of the product other than the intended use specified in this manual.**

Functional characteristics of the product:

- it is powered by the electricity mains;
- it must be installed inside the winding roller; the overhanging face is fastened to the inside of the box with screws and the appropriate support brackets (not included in the package);
- it has a built-in radio receiver and control unit with encoder technology that electronically controls the movement and precision of the limit switches;
- it is compatible with all Nice electronic control components (transmitters and climatic sensors) that use the NRC radio system;
- it may be radio-controlled, using portable Nice transmitters for manual commands and certain models of Nice climate sensors for automatic commands (optional accessories not included in the package);
- it can be programmed exclusively via radio, with a portable transmitter (this accessory is not included in the package);
- it can move the rolling shutter up and down; stop it at the upper limit switch, the lower limit switch or at various intermediate positions;
- it has an "obstacle detection" safety system that intervenes when the rolling shutter is being raised or lowered and is blocked suddenly by an obstacle (an object, a person, etc.) or by severe friction due to ice formation, expansion of the materials or other causes. In these cases, the motor immediately stops the current operation and the shutter reverses its movement covering 50% of its total path;
- it is equipped with a thermal protection system which, in the case of overheating caused by overuse of the automation (beyond the indicated limits), automatically cuts off the electricity supply, restoring it as soon as the temperature goes back to normal;
- it is available in several versions, each with a certain motor torque (*power*);
- is configured for being controlled with a transmitter equipped with a slider, to bring the shutter to any partial position;
- is configured so that the limit switches can adapt every 120 manoeuvres in order to limit wear of the shutter structure;
- the motor has a default pre-memorised partial position.

2 INSTALLATION OF THE MOTOR AND THE ACCESSORIES

2.1 - Preliminary checks and limitations on use

Attention! – Conduct the following checks before proceeding with installation:

- Check the condition of the product right after unpacking it.
- This product is available in several versions, each with a specific motor torque and each designed to drive rolling shutters of a certain size and weight. Therefore, before installation make sure the product's motor torque, rotation speed and operation time are suitable for automating your rolling shutter (see the "Guide to Selection" section in the Nice Product Catalogue – www.niceforyou.com). In particular, **do not install the product if its motor torque is greater than that needed to move your rolling shutter.**
- Check the diameter of the winding roller. This must be chosen according to the motor torque, as follows:
 - for motors that are size "S" ($\varnothing = 35$ mm), the minimum inside diameter of the winding roller must be 40 mm;
 - for motors that are size "M" ($\varnothing = 45$ mm) and have a torque of up to 30 Nm (included), the minimum inside diameter of the winding roller must be 52 mm;
- In cases of outdoor installation, make sure the motor is adequately protected against atmospheric agents.

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

2.2 - Assembly and installation of the tubular motor

Attention! - Before proceeding with the assembly and installation of the tubular motor, read the general safety, installation and use warnings carefully and fig. 1. Incorrect installation could cause severe physical injury.

To assemble and install the motor, refer to **fig. 5**. Moreover, consult the Nice product catalogue or go to www.niceforyou.com to choose the crown of the limit switch (**fig. 5-a**), the drag wheel (**fig. 5-b**) and the motor fastening bracket (**fig. 5-f**).

After installing the motor, install the accessories, if required. The product is compatible with Nice climate sensors which may be connected to the motor by radio link, such as, for example, certain models in the "Volo" and "Nemo" series. To identify compatible models and choose the ones you prefer, refer to the Nice catalogue, also available at www.niceforyou.com (accessories are optional and not included in the package).

3 ELECTRICAL CONNECTIONS AND FIRST POWER UP

The electrical connections must be made only after installing the motor and compatible accessories required.

The electrical cord of the motor is made up of the following internal cables (**fig. 4**):

Cable	Colour	Connection
1	Brown	Power supply phase
2	Blue	Neutral
3	Yellow-Green	Earth

Connect the motor to the electricity grid, paying attention to the following **warnings**:

- improper connection can cause breakdowns and hazardous situations;
- scrupulously respect the connections indicated in this manual;
- in the power supply network of the motor you must install a disconnection device having an opening distance of the contacts that allows complete disconnection in the overvoltage category III conditions, in conformity with the installation rules (disconnection device not supplied with the product).

Accessories can be connected by a radio (portable transmitters and certain climatic sensor models): memorize these in the motor during the programming phases; referred to the procedures given in this manual and those given in the manuals supplied with the devices.

4 PROGRAMMING AND ADJUSTMENTS

4.1 - General warnings

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

4.2 - Positions in which the rolling shutter stops automatically

The electronic system that controls rolling shutter movement at all times can automatically stop the movement when the shutter reaches a certain position programmed by the installer. The programmable positions are (**fig. 3**):

- position "0" = upper limit switch: totally wound shutter;
- position "1" = lower limit switch: totally unwound shutter;
- position "H" = intermediate position: partially opened shutter.

When the limit switches are not yet programmed, the movement of the rolling shutter can occur only with the operator present, i.e. keeping the control key pressed for the desired duration of the manoeuvre; the movement stops as soon as the user releases the key. However, after programming the limit switches, briefly pressing the appropriate key will start the rolling shutter and it will stop moving automatically as soon as the rolling shutter reaches the required position.

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

4.3 - Overview of the transmitters

4.3.1 - Compatible transmitters

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

4.3.2 - Transmitter memorization hierarchy

A transmitter can normally be memorized as: **a)** UTILITY transmitter (temporary memorization); **b)** a FIRST transmitter (permanent memorization); **c)** as a SECOND (or third, fourth, etc.) transmitter (permanent memorization).

A - Utility transmitter

A transmitter can be memorized as a utility transmitter only if no other transmitter is memorized in the motor. For this memorization, follow procedure 4.5 (this memorizes the transmitter in "Mode 1").

B - First transmitter

A transmitter can be memorized as a first transmitter only if no other transmitter is memorized in the motor, or only the utility transmitter is memorized. For this memorization, follow procedure 4.6 (this memorizes the transmitter in "Mode 1").

B - Second transmitter (or third, fourth, etc.)

A transmitter can be memorized as a second transmitter (or third, fourth, etc.) only if the First Transmitter is already memorized in the motor. For this memorization, follow one of the procedures given in section 4.10. **Attention!** – If a utility transmitter is memorized, you cannot memorize a second (or third, fourth, etc.) transmitter.

4.3.3 - Two procedures to memorize the keys of a transmitter

To memorize the keys of a transmitter, two different procedures can be used: "Mode 1" and "Mode 2".

• **"MODE 1"** – This mode automatically transfers the various commands available in the motor, all together, into the various keys available on the transmitter, without allowing the installer to change the combinations of commands and keys. Upon completion of the procedure, each key will be combined with a command according to the following diagram.

- key ▲ (or key 1): will be combined with **Raise**
- key ■ (or key 2): will be combined with the command **Stop**
- key ▼ (or key 3): will be combined with the command **Lower**
(if there is a fourth key on the transmitter press the "▼" key twice rapidly and the motor will move to the default memorised partial position)
- key 4: will be combined with the command **Stop**

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

• **"MODE 2"** – This mode allows you to manually combine one of the commands available in the motor with one of the transmitter keys, giving the installer the option of choosing the command and key combinations to use. At the end of the procedure, to memorize another key with another command desired, it will be necessary to repeat the procedure once again.

Attention! – Each automation has its own list of commands that can be memorized in Mode 2; in the case of the present motor the list of commands available is given in procedure 4.10.2.

4.3.4 - Number of transmitters that can be memorized

You can memorize 30 transmitters, if they are all memorized in "Mode 1", or you can memorize 30 single commands (keys), if they are all memorized in "Mode 2". The two modes can coexist up to a maximum limit of 30 memorized units.

4.4 - Transmitter to be used for programming procedures

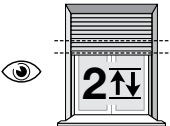
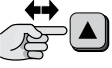
- Programming procedures may be performed exclusively with a transmitter memorized in "Mode 1" (paragraphs 4.5 / 4.6 / 4.10.1).
- Programming procedures may be performed exclusively with a transmitter memorized in temporary "utility" mode (paragraph 4.5).
- If the transmitter used for programming controls multiple automation units, you must select the "unit" corresponding to the automation you are programming before sending a command during a procedure.

4.5 - (Temporarily) memorizing a "utility" transmitter

The "utility" transmitter is memorized in the motor temporarily. It is used in all the procedures involved in programming, regulation and testing of the mechanism. Upon completion of work this transmitter may be deleted by turning off the power to the motor or it may be permanently stored in memory as the "First transmitter" using procedure 4.6.

WARNINGS

- A transmitter can be memorized as a utility transmitter only if no other transmitter is memorized in the motor.
- This procedure memorizes the transmitter in "Mode 1" ("Mode 1" is explained in paragraph 4.3.3).

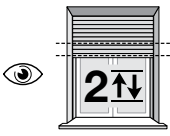
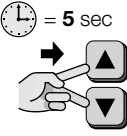
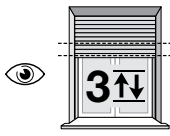
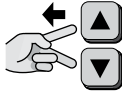
1				2 the end
	 2 s			
Disconnect the power supply	wait for 2 seconds	restore the supply	count 2 movements	Press and release the button (the motor does not perform any movement)

Note – After memorization, the raising and lowering direction of the rolling shutter is not yet associated with the ▲ and ▼ keys of the transmitter. Association will take place automatically during adjustment of the "0" and "1" limit switches; the rolling shutter will move in "hold-to-run" mode until the limit switches are adjusted. After this, a simple impulse on the control will move it.

4.6 - Memorizing the FIRST transmitter permane

WARNINGS

- A transmitter can be memorized as a first transmitter only if no other transmitter is memorized in the motor, or only the utility transmitter is memorized.
- **DO NOT** use this procedure to memorize the second (or third, fourth, etc.) transmitter: use procedure 4.10.
- This procedure memorizes the transmitter in "Mode 1" ("Mode 1" is explained in paragraph 4.3.3).

1				2			the end
	 2 sec						
Disconnect the power supply	wait for 2 seconds	restore the supply	count 2 movements	Keep both buttons pressed at the same time	count 3 movements	release the buttons	

Note – After memorization, the raising and lowering direction of the rolling shutter is not yet associated with the ▲ and ▼ keys of the transmitter. Association will take place automatically during adjustment of the "0" and "1" limit switches; the rolling shutter will move in "hold-to-run" mode until the limit switches are adjusted. After this, a simple impulse on the control will move it.

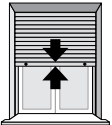
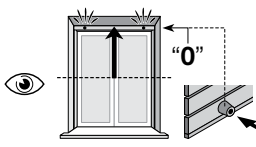
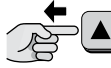
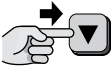
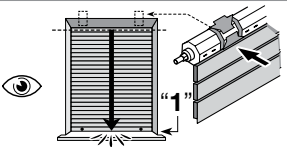
4.7 - Guided High ("0") and Low ("1") limit switch recognition



ATTENTION! – Programming intended exclusively for rolling shutters with mechanical blocks for the limit switch.

This procedure matches the motor rotation direction with the ▲ and ▼ keys on the control device, so that the ▲ key raises the rolling shutter and the ▼ key lowers it.

Note – When the limit switches are memorized with this procedure, the two heights are controlled and updated constantly by the "limit switch self-update" function (see paragraph 5.3).

1		2			→ 3
		 ... ? ...			
Bring the shutter up for half its stroke	Keep the button pressed	wait ...	wait for the shutter to be stopped by the safety stoppers hitting the structure (= limit switch HIGH = dimension "0")	release the button	
3		the end			
	 ... ? ...				
Keep the button pressed	wait ...	wait for the shutter to be stopped by the anti-intrusion rigid springs hitting the structure (= limit switch LOW = dimension "1")	release the button		

Note – After programming, the ▲ key will command the Raise motion and the ▼ key will command the Lower motion. If the result is not as expected, delete the limit switch heights (procedure 4.11) and repeat the limit switch recognition process.

4.8 - Enabling automatic High ("0") and Low ("1") limit switch recognition



ATTENTION! – Programming intended exclusively for rolling shutters with mechanical blocks for the limit switch.

This procedure matches the motor rotation direction with the ▲ and ▼ keys on the control device, so that the ▲ key raises the rolling shutter and the ▼ key lowers it. **Limit switches will be automatically programmed later on during the first 2-3 manoeuvres for opening and closing the rolling shutter.**

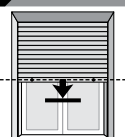
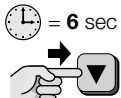
WARNINGS

- When the limit switches are memorized with this procedure, the two heights are controlled and updated constantly by the "limit switch self-update" function (see paragraph 5.3).

1	2	3	→ 4
Bring the shutter up for half its stroke	Keep the button pressed	count 2 movements	release the button
			release the buttons

4
Select the desired option →
Option A: if the roller starts UPWARDS Option B: if the roller starts DOWNWARDS
Press the button and then proceed as per the selected option

4	5 the end
Shutter <u>GOING UP</u> continue pressing the button ▲	count 3 movements
	Release the button

option – B	4			
	Shutter <u>GOING DOWN</u>	release the button	press the button	

→ 4	5 the end
Shutter <u>GOING UP</u>	count 3 movements
	Release the button

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

After completing the procedure, command a manoeuvre to check that the key pressed corresponds to the right direction of shutter movement. If it does not correspond, perform procedure 4.8.1 to reset the original settings and then repeat procedure 4.8.

Note – After programming, the ▲ key will command the Raise motion and the ▼ key will command the Lower motion. The shutter will move within the limits created by the mechanical blocks of the limit switches.

4.8.1 - Disabling automatic recognition (for maintenance or restoration of factory settings)

1	2	3	→ 4
Bring the shutter up for half its stroke	Keep the button pressed	count 2 movements	release the button
			release the buttons

4 the end		
Keep both buttons pressed at the same time	count 3 movements	release the buttons

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

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

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

WARNINGS

- If you want to change the position of a given “H” height that is already memorized, repeat the present procedure by pressing the key associated with that height at point 7.
- The first memorised position “H” overwrites the default pre-memorised position

1	2	3	→ 4
Bring the shutter up for half its stroke	Keep the button pressed	count 2 movements	release the button
		Keep the button pressed	count 4 movements
			release the button

4	5	→ 6
Keep both buttons pressed at the same time	count 2 movements	release the buttons
		Fine adjustment of position: Perform key pulsing on the and key until the rolling shutter is brought to the partial height you want (at each pulse the rolling shutter moves a few millimetres)

6	→ 7
Keep the button pressed	count 3 movements
	release the button

(other transmitter)

To memorize the **FIRST** “H” height
on the transmitter you are using for this procedure

7	the end
Keep both buttons pressed at the same time	count 4 movements
	release the buttons

To memorize the **NEXT** “H” height
on the new unmemorized transmitter

7	the end
Keep the desired button pressed	count 4 movements
	release the button

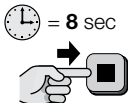
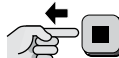
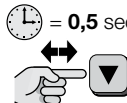
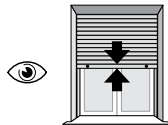
Note – When performing the procedure, you can cancel it at any time by keeping the and keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

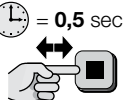
4.10 - Memorizing a **SECOND** (third, fourth, etc.) transmitter

To perform this procedure you must have a second transmitter ("old") already memorized.

4.10.1 - Memorizing a second transmitter "Mode 1"

Attention! – This procedure memorizes the new transmitter in "Mode 1", regardless of the Mode in which the old to transmitter was memorized.

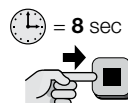
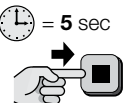
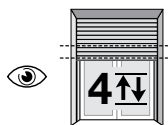
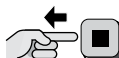
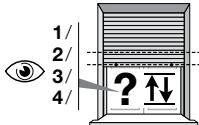
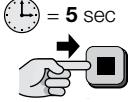
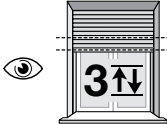
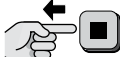
1			2		→ 3
 New	 = 8 sec		 Old	 = 0,5 sec  (x 3)	
New transmitter	keep the button pressed	Release the button (in this case the motor does not perform any movement)	Old transmitter	Press and release <u>any button 3 times, on condition it is stored</u> (the motor starts to perform the manoeuvre corresponding to that button)	

3		the end
 New	 = 0,5 sec	Attention! – If the motor performs 6 movements, it means that its memory is full.
New transmitter	press and release the button	

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

4.10.2 - Memorizing a second transmitter "Mode 2"

Attention! – This procedure memorizes the new transmitter in "Mode 2", regardless of the Mode in which the old to transmitter was memorized.

1			2				→ 3
 New	 = 8 sec		 Old	 = 5 sec			
New transmitter	keep the button pressed	release the button	Old transmitter	keep the button pressed	count 4 movements	release the button	
3			→ 4				
 Old	(X ...)  4 OPTIONS: 1 pressure = sets the Step-by-Step command 2 pressures = set the Open > Stop > ... command 3 pressures = sets the Close > Stop > ... command 5 pressures = sets the Stop command			 10 sec.	1/ 2/ 3/ 4/ 		
Old transmitter	press and release the button the same number of times as per the selected option			wait ...	the motor performs the same number of movements as the number of times the transmitter has been pressed		
4			the end				
 New	 = 5 sec			Attention! – If the motor performs 6 movements, it means that its memory is full.			
New transmitter	keep the button pressed	count the movements	release the button				

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

4.11 - Total or partial deletion of memory

This procedure allows you to choose under point 5 the data that you want to delete.

Procedure performed with a transmitter memorized in "Mode 1"

1			2			→ 3
Keep the button pressed	count 2 movements	release the button	Keep the button pressed	count 3 movements	release the button	

3			→ 4
Keep the button pressed	count 3 movements	release the button	

4			→ 5
Keep the button pressed	count 3 movements	release the button	

• To cancel the entire memory

5			the end
Keep both buttons pressed at the same time	count 5 movements	release the buttons	

• To delete only the memorized transmitters

5			the end
Keep the button pressed	count 5 movements	release the button	

• To delete only the limit switch heights and intermediate heights

5		the end
Keep the button pressed	count 5 movements	

ATTENTION!

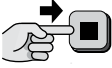
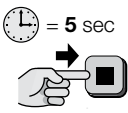
This deletion must be performed only when you want to adjust the limit switch heights again, using a different procedure than the one used previously. Whereas if you want to adjust heights with the same procedure, it is not necessary to delete them from memory.

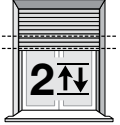
Note – When performing the procedure, you can cancel it at any time by keeping the ■ and ▼ keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.

4.12 - Locking and unlocking the memory

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

1





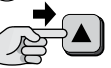
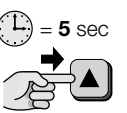


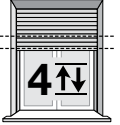
Keep the button pressed

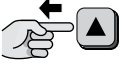
count 2 movements

release the button

2







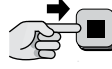
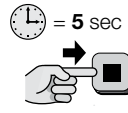
Keep the button pressed

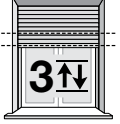
count 4 movements

release the button

→ 3

3







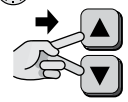
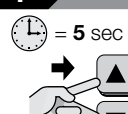
Keep the button pressed

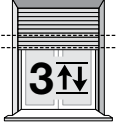
count 3 movements

release the button

→ 4

4



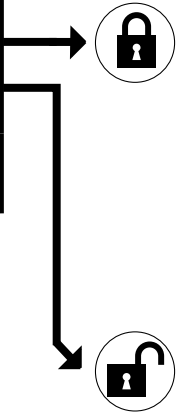




Keep both buttons pressed at the same time

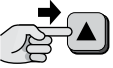
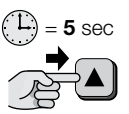
count 3 movements

release the buttons

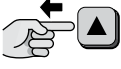


To lock the memory

5







Keep the button pressed

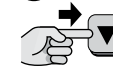
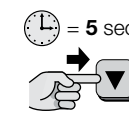
count 3 movements

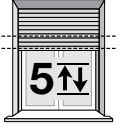
release the button

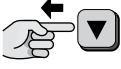
the end

To unlock the memory

5







Keep the button pressed

count 3 movements

release the button

the end

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

5 WARNINGS FOR ORDINARY USE OF THE MECHANISM

5.1 - “Obstacle detection” function

This function is automatically activated when the limit switches are programmed. The function is triggered when the movement raising or lowering the rolling shutter is suddenly blocked by an obstacle (an object, a person, etc.) or by severe friction due to ice formation, expansion of the materials or other causes. In these cases, the motor immediately stops the current operation. In short, the function determines the intensity of the force the motor must apply to the obstacle to release the shutter. This function cannot be disabled. If an obstacle is detected during a descent manoeuvre, the shutter reverses its movement and covers 50% of its total path.

5.2 - Maximum continuous work cycle

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

5.3 - “Automatic limit switch update” function

This function verifies the position of the limit switches every 120 manoeuvres and impacts against the limit switch. The impact allows the function to measure the new limit switch values and updating the existing ones, thereby recovering any slack that may have occurred throughout time due to wear and/or thermal shock to which the slats and motor springs are subjected. Constant updating of the heights allows the rolling shutter to reach the limit switches with maximum precision. This function is not activated when the stroke of the shutter lasts for less than 2.5 seconds and does not reach the limit switch.

5.4 - “Brief inversion during automatic limit switch update” function

With this function, during the limit switch update manoeuvres, when the new limit is found, the automation stops gently and completes a brief inversion manoeuvre. This helps to preserve the structure as much as possible and avoid overly stressing it.

5.5 - Recalling the first partial position

Pressing the “▼” key twice allows for recalling a default memorised partial position, located roughly 10 cm from the low limit switch.

5.6 - “Go To Position” (only using a transmitter equipped with a slider)

The slider commands the blind with the “briefly pressed” operating mode:

- if the slider is pressed at the 0% point, the system takes the shutter to the low limit switch “1”;
- if the slider is pressed at the 100% point, the system takes the shutter to the high limit switch “0”;
- if instead the slider is pressed at a point between 1% and 99%, the system brings the shutter to the partial position “H” relative to the pressed value.

5.7 - Commanding partial opening/closing of the rolling shutter (height “H”)

In general, to command partial rolling shutter opening/closing, press the key (on the transmitter) associated with the desired partial height while performing the last step in procedure 4.9.

What to if... (troubleshooting guide)

❑ When a command is sent, the motor does not start:

This may happen if the rolling shutter is close to a limit switch or has identified an obstacle at this point. In this case you must move the shutter a little way in the opposite direction and then give the desired command again.

Disposal of the product

As in installation operations, disposal operations must be performed by qualified personnel at the end of the product's lifespan.

The product is made of various types of materials: some of them may be recycled, while others cannot. Find out about recycling and disposal systems in use in your area for this product category. **Attention!** – Some parts of the product may contain polluting or hazardous substances which, if released to the environment, may cause serious damage to the environment or to human health. As indicated by the symbol appearing here, the product may not be disposed of with other household wastes. Separate the waste into categories for disposal, according to the methods established by current legislation in your



area, or return the product to the retailer when purchasing a new version. **Attention!** – local regulations may incur heavy fines if the product is disposed of inappropriately.

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

Technical specifications

Refer to the technical characteristics stated on the motor's nameplate.

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

SIMPLIFIED EU DECLARATION OF CONFORMITY

Hereby Nice S.p.A. declares that the radio equipment type
E FIT SP 611, E FIT SP 1011, E FIT SP 1311, E FIT MP 517, E FIT MP 817,
E FIT MP 1117, E FIT MP 1517, E FIT MP 3017 is in compliance with Directive
2014/53/EU.

The full text of the EU declaration of conformity is available at the following
internet address: <https://www.niceforyou.com/en/support>

AVVERTENZE GENERALI: SICUREZZA - INSTALLAZIONE - USO (istruzioni originali in italiano)

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

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

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

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

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

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

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

AVVERTENZE INSTALLAZIONE

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

1 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO E DESTINAZIONE D'USO

Era Fit P è una famiglia di motori tubolari destinati esclusivamente all'automatizzazione di tapparelle dotate di blocchi meccanici per i finecorsa, ovvero i tappi di sicurezza e le molle rigide anti-intrusione. **È vietato qualsiasi altro uso! Il produttore non risponde dei danni derivanti da un uso improprio del prodotto, rispetto a quanto descritto in questo manuale.**

Caratteristiche funzionali del prodotto:

- è alimentato dalla rete elettrica;
- si installa all'interno del rullo avvolgitore; la faccia che sporge si fissa all'interno del cassonetto con delle viti o delle apposite staffe di supporto (non presenti nella confezione);
- integra un ricevitore radio e una centrale di comando con tecnologia ad encoder che garantisce il controllo elettronico del movimento e la precisione dei finecorsa;
- è compatibile con tutta l'elettronica di comando di Nice (trasmettitori e sensori climatici) che adotta il sistema radio NRC;
- **può essere comandato esclusivamente via radio**, utilizzando per i comandi manuali i trasmettitori portatili Nice e, per i comandi automatici, alcuni modelli di sensori climatici Nice (accessori opzionali, non presenti nella confezione);
- **può essere programmato esclusivamente via radio**, con i trasmettitori portatili Nice (accessori opzionali, non presenti nella confezione);
- può muovere la tapparella in salita e in discesa, e può fermarla nel finecorsa alto, basso oppure in varie posizioni intermedie;
- è dotato del sistema di sicurezza "Rilevamento ostacolo" che interviene quando il movimento della tapparella, in salita o in discesa, viene frenato improvvisamente da un ostacolo (un oggetto, una persona, ecc.) o da un forte attrito dovuto alla formazione di ghiaccio, alla dilatazione dei materiali o altro. In questi casi, il motore blocca immediatamente la manovra in atto e la tapparella inverte il movimento percorrendo una corsa pari al 50% del totale;
- è dotato di un sistema di protezione termica che, in caso di surriscaldamento dovuto a un utilizzo dell'automazione oltre i limiti previsti, interrompe automaticamente l'alimentazione elettrica e la ripristina appena la temperatura rientra nella norma;
- è disponibile in varie versioni, ciascuna con una determinata coppia motore (*potenza*);
- è predisposto per essere comandato con un trasmettitore dotato di slider, per portare la tapparella a qualsiasi quota parziale;
- è predisposto per l'adattamento dei finecorsa ogni 120 manovre per limitare l'usura della struttura della tapparella;
- il motore dispone di una quota parziale pre-memorizzata di fabbrica.

2 INSTALLAZIONE DEL MOTORE E DEGLI ACCESSORI

2.1 - Verifiche preliminari e limiti d'impiego

Attenzione! – Effettuare le seguenti verifiche prima di procedere all'installazione:

- Verificare l'integrità del prodotto subito dopo averlo sballato.
- Il presente prodotto è disponibile in varie versioni, ognuna con una coppia motore specifica, e ogni versione è progettata per movimentare tapparelle con una determinata dimensione e peso. Pertanto, prima dell'installazione, accertarsi che i parametri di coppia motore, velocità di rotazione e tempo di funzionamento del presente prodotto siano idonei ad automatizzare la vostra tapparella (fare riferimento alla "Guida alla scelta" presente nel catalogo dei prodotti Nice – www.niceforyou.com). In particolare, **non installare il prodotto se la sua coppia motore è maggiore di quella necessaria a muovere la vostra tapparella.**
- Verificare il diametro del rullo avvolgitore. Questo deve essere scelto in base alla coppia del motore, nel modo seguente:
 - per i motori con taglia "S" ($\varnothing = 35$ mm), il diametro interno minimo del rullo avvolgitore deve essere di 40 mm;
 - per i motori con taglia "M" ($\varnothing = 45$ mm) e coppia fino a 30 Nm (compresa), il diametro interno minimo del rullo avvolgitore deve essere di 52 mm;
- In caso di installazione all'esterno, garantire al motore un'adeguata protezione dagli agenti atmosferici.

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

2.2 - Assemblaggio e installazione del motore tubolare

Attenzione! - Prima di procedere all'assemblaggio e all'installazione del motore tubolare, leggere attentamente le avvertenze generali di sicurezza, installazione ed uso e fig. 1. L'installazione non corretta può causare gravi ferite.

Per assemblare e installare il motore tubolare fare riferimento alla **fig. 5**. Consultare il catalogo dei prodotti Nice o il sito www.niceforyou.com per scegliere la corona del finecorsa (**fig. 5-a**), la ruota di trascinamento (**fig. 5-b**) e la staffa di fissaggio (**fig. 5-f**) del motore.

Dopo aver installato il motore occorre installare anche gli accessori, se questi sono previsti. Il prodotto è compatibile con i sensori climatici Nice collegabili via radio al motore come, ad esempio, alcuni modelli della serie "Volo" e "Nemo". Per identificare quelli compatibili e scegliere i modelli desiderati fare riferimento al catalogo

dei prodotti Nice, presente anche nel sito www.niceforyou.com (gli accessori sono opzionali e non presenti nella confezione).

3 COLLEGAMENTI ELETTRICI E PRIMA ACCENSIONE

I collegamenti elettrici devono essere effettuati solo dopo aver installato il motore e gli accessori compatibili previsti.

Il cavo elettrico del motore è formato dai seguenti cavi interni (**fig. 4**):

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

Collegare il motore alla rete elettrica, rispettando le seguenti **avvertenze**:

- un collegamento errato può provocare guasti o situazioni di pericolo;
- rispettare scrupolosamente i collegamenti indicati in questo manuale;
- nella rete di alimentazione del motore è necessario installare un dispositivo di disconnessione dalla rete, che abbia una distanza di apertura dei contatti tale da consentire la disconnessione completa nelle condizioni della categoria di sovratensione III, conformemente alle regole di installazione (il dispositivo di sconnessione non è fornito con il prodotto).

Accessori collegabili via radio (trasmettitori portatili e qualche modello di sensore climatico): memorizzare questi nel motore durante le fasi della Programmazione, facendo riferimento alle procedure riportate in questo manuale e a quelle riportate nei manuali dei dispositivi.

4 PROGRAMMAZIONI E REGOLAZIONI

4.1 - Avvertenze alla programmazione

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

4.2 - Posizioni nelle quali la tapparella si ferma automaticamente

Il sistema elettronico che controlla in ogni istante il movimento della tapparella, è in grado di fermare autonomamente il movimento quando la tapparella raggiunge una determinata posizione programmata dall'installatore. Le posizioni programmabili sono (**fig. 3**):

- posizione "0" = finecorsa alto: tapparella totalmente arrotolata;
- posizione "1" = finecorsa basso: tapparella totalmente srotolata;
- posizione "H" = posizione intermedia: tapparella parzialmente aperta.

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

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

4.3 - Panoramica sui trasmettitori

4.3.1 - Trasmettitori compatibili

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

4.3.2 - Gerarchia nella memorizzazione dei trasmettitori

In generale un trasmettitore può essere memorizzato come: **a)** trasmettitore DI SERVIZIO (memorizzazione provvisoria); **b)** come PRIMO trasmettitore (memorizzazione permanente); **c)** come SECONDO trasmettitore (o terzo, quarto, ecc.) (memorizzazione permanente).

A - Trasmettitore di servizio

Un trasmettitore può essere memorizzato come trasmettitore di servizio soltanto se

nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore. Per questa memorizzazione eseguire la procedura 4.5 (questa memorizza il trasmettitore in "Modo 1").

B - Primo trasmettitore

Un trasmettitore può essere memorizzato come primo trasmettitore soltanto se nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore, oppure se è memorizzato solo un trasmettitore di servizio. Per questa memorizzazione eseguire la procedura 4.6 (questa memorizza il trasmettitore in "Modo 1").

C - Secondo trasmettitore (o terzo, quarto, ecc.)

Un trasmettitore può essere memorizzato come secondo trasmettitore (o terzo, quarto, ecc.) soltanto se nel motore è già memorizzato il Primo Trasmettitore. Per questa memorizzazione eseguire una delle procedure riportate nel paragrafo 4.10.

Attenzione! – Se è memorizzato un trasmettitore di servizio non è possibile memorizzare un secondo trasmettitore (o terzo, quarto, ecc.).

4.3.3 - Due modalità per memorizzare i tasti di un trasmettitore

Per memorizzare i tasti di un trasmettitore possono essere utilizzate due modalità, alternative tra loro, denominate: "Modo 1" e "Modo 2".

• **"MODO 1"** – Questa modalità trasferisce automaticamente, tutti insieme, i vari comandi disponibili nel motore, nei vari tasti disponibili sul trasmettitore, senza dare la possibilità all'installatore di modificare l'abbinamento tra comandi e tasti. Al termine della procedura ogni tasto risulterà abbinato a un determinato comando, secondo il seguente schema:

- **tasto ▲ (oppure tasto 1):** sarà abbinato al comando di **Salita**
- **tasto ■ (oppure al tasto 2):** sarà abbinato al comando di **Stop**
- **tasto ▼ (oppure al tasto 3):** sarà abbinato al comando di **Discesa**
(se sul trasmettitore è presente un quarto tasto..... premo due volte velocemente il tasto "▼" ed il motore si porta alla quota parziale memorizzata di fabbrica)
- **tasto 4:** sarà abbinato al comando di **Stop**

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

• **"MODO 2"** – Questa modalità permette di abbinare manualmente uno dei comandi disponibili nel motore, con uno dei tasti del trasmettitore, dando la possibilità all'installatore di scegliere il comando e il tasto desiderato. Al termine della procedura, per memorizzare un altro tasto con un altro comando desiderato, occorrerà ripetere di nuovo la procedura.

Attenzione! – Ogni automazione ha una propria lista di comandi memorizzabili in Modo 2; nel caso del presente motore la lista dei comandi disponibili è riportata nella procedura 4.10.2.

4.3.4 - Numero di trasmettitori memorizzabili

Si possono memorizzare 30 trasmettitori, se questi vengono memorizzati tutti in "Modo 1", oppure si possono memorizzare 30 singoli comandi (tasti), se questi vengono memorizzati tutti in "Modo 2". Le due modalità possono convivere fino al limite massimo di 30 unità memorizzate.

4.4 - Trasmettitore da utilizzare per le procedure di programmazione

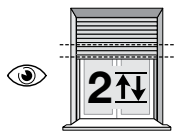
- Le procedure di programmazione devono essere eseguite esclusivamente con un trasmettitore memorizzato in "Modo 1" (paragrafo 4.5 / 4.6 / 4.10.1).
- Le procedure di programmazione possono essere eseguite anche con un trasmettitore di "servizio", ovvero memorizzato in modo provvisorio (paragrafo 4.5).
- Se il trasmettitore utilizzato per la programmazione comanda più gruppi di automazioni, durante una procedura, prima di inviare un comando è necessario selezionare il "gruppo" al quale appartiene l'automazione che si sta programmando.

4.5 - Memorizzazione (provvisoria) di un trasmettitore "di servizio"

Il trasmettitore "di servizio" viene memorizzato nel motore in modo provvisorio. È utile per eseguire tutte le procedure di programmazione, di regolazione e di collaudo dell'automazione. Al termine del lavoro lo stesso trasmettitore può essere cancellato, togliendo l'alimentazione al motore, oppure può essere memorizzato in modo permanente, come "Primo trasmettitore", utilizzando la procedura 4.6.

AVVERTENZE

- Un trasmettitore può essere memorizzato come trasmettitore di servizio soltanto se nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore.
- La presente procedura memorizza il trasmettitore in "Modo 1" (la modalità "Modo 1" è spiegata nel paragrafo 4.3.3).

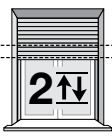
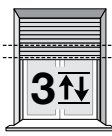
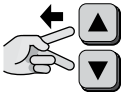
1				2	fine
	 2 s				
Togliere l'alimentazione	attendere 2 secondi	dare l'alimentazione	contare 2 movimenti	Premere e rilasciare il tasto (il motore non esegue nessun movimento)	

Nota – Dopo questa memorizzazione, la direzione di Salita e di Discesa della tapparella non è ancora associata correttamente ai rispettivi tasti ▲ e ▼ del trasmettitore. L'abbinamento avverrà automaticamente, durante la regolazione dei finecorsa "0" e "1"; inoltre la tapparella si muoverà a "uomo presente" fino a quando verranno regolati i finecorsa. Successivamente, per muoverla basterà un semplice impulso sul tasto del comando.

4.6 - Memorizzazione del PRIMO trasmettitore in modo permanente

AVVERTENZE

- Un trasmettitore può essere memorizzato come primo trasmettitore soltanto se nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore, oppure se è memorizzato solo un trasmettitore di servizio.
- Per memorizzare il secondo trasmettitore (o terzo, quarto, ecc.) NON utilizzare la presente procedura ma la procedura 4.10.
- La presente procedura memorizza il trasmettitore in "Modo 1" (la modalità "Modo 1" è spiegata nel paragrafo 4.3.3).

1				2			fine
	 2 sec		 	 = 5 sec 	 		
Togliere l'alimentazione	attendere 2 secondi	dare l'alimentazione	contare 2 movimenti	Mantenere premuti contemporaneamente i tasti	contare 3 movimenti	rilasciare i tasti	

Nota – Dopo questa memorizzazione, la direzione di Salita e di Discesa della tapparella non è ancora associata correttamente ai rispettivi tasti ▲ e ▼ del trasmettitore. L'abbinamento avverrà automaticamente, durante la regolazione dei finecorsa "0" e "1"; inoltre la tapparella si muoverà a "uomo presente" fino a quando verranno regolati i finecorsa. Successivamente, per muoverla basterà un semplice impulso sul tasto del comando.

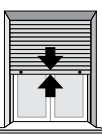
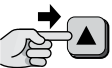
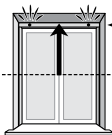
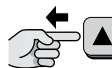
4.7 - Apprendimento guidato dei finecorsa Alto ("0") e Basso ("1")

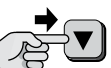
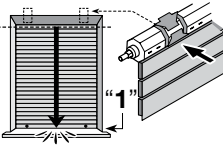


ATTENZIONE! – Programmazione destinata esclusivamente alle tapparelle con i blocchi meccanici per il finecorsa.

Questa procedura crea l'abbinamento tra le direzioni di rotazione del motore e i tasti ▲ e ▼ del dispositivo di comando, in modo che il tasto ▲ comandi la Salita e il tasto ▼ comandi la Discesa della tapparella.

Nota – Memorizzando i finecorsa con questa procedura le due quote vengono controllate e aggiornate costantemente dalla funzione "auto-aggiornamento dei finecorsa" (leggere il paragrafo 5.3).

1		2			→ 3
	Comandare una manovra di SALITA → 	 ...?...	 		
Portare la tapparella a metà della sua corsa	Mantenere premuto il tasto	attendere ...	attendere che la tapparella venga fermata dall'impatto dei tappi di sicurezza contro la struttura (= finecorsa ALTO = quota "0")	rilasciare il tasto	

3				fine
Comandare una manovra di DISCESA → 	 ...?...	 		
Mantenere premuto il tasto	attendere ...	attendere che la tapparella venga fermata dall'impatto delle molle rigide anti-intusio-ne contro la struttura (= finecorsa BASSO = quota "1")	rilasciare il tasto	

Nota – Dopo questa programmazione, il tasto ▲ comanderà la manovra di Salita e il tasto ▼ comanderà la manovra di Discesa. Se il risultato è diverso dalle aspettative, cancellare le quote di finecorsa (procedura 4.11) e ripetere l'apprendimento dei finecorsa.

4.8 - Abilitazione all'apprendimento automatico dei finecorsa Alto ("0") e Basso ("1")



ATTENZIONE! – Programmazione destinata esclusivamente alle tapparelle con i blocchi meccanici per il finecorsa.

Questa procedura crea l'abbinamento tra le direzioni di rotazione del motore e i tasti ▲ e ▼ del dispositivo di comando, in modo che il tasto ▲ comandi la Salita e il tasto ▼ comandi la Discesa della tapparella. I finecorsa si auto-programmeranno **successivamente**, nel corso delle prime 2-3 manovre di apertura e chiusura della tapparella.

AVVERTENZE

- Memorizzando i finecorsa con questa procedura le due quote vengono controllate e aggiornate costantemente dalla funzione "auto-aggiornamento dei finecorsa" (leggere il paragrafo 5.3).

1	2	3	→ 4
Portare la tapparella a metà della sua corsa	Mantenere premuto il tasto	contare 2 movimenti	rilasciare il tasto
		Mantenere premuti contemporaneamente i tasti	contare 3 movimenti
			rilasciare i tasti

4
Scegliere l'opzione desiderata →
Opzione A: se la tapparella parte in SALITA Opzione B: se la tapparella parte in DISCESA
Premere il tasto e poi proseguire come indicato nell'opzione scelta

4	5	fine
Tapparella in SALITA continuare a tenere premuto il tasto ▲	contare 3 movimenti	Rilasciare il tasto

4
Tapparella in DISCESA
rilasciare il tasto
premere il tasto

→ 4	5	fine
tapparella in SALITA	contare 3 movimenti	Rilasciare il tasto

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

Alla fine della procedura comandare una manovra per verificare la corrispondenza tra il tasto premuto e la direzione del movimento della tapparella. Se non c'è corrispondenza effettuare la procedura 4.8.1, per ripristinare i valori di fabbrica, e ripetere la procedura 4.8.

Nota – Dopo questa programmazione, il tasto ▲ comanderà la manovra di Salita e il tasto ▼ comanderà la manovra di Discesa. La tapparella si muoverà all'interno dei limiti costituiti dai blocchi meccanici per i finecorsa.

4.8.1 - Disabilitazione all'apprendimento automatico (per manutenzione o ripristino dell'impostazione di fabbrica)

1	2	3	→ 4
Portare la tapparella a metà della sua corsa	Mantenere premuto il tasto	contare 2 movimenti	rilasciare il tasto
		Mantenere premuti contemporaneamente i tasti	contare 3 movimenti
			rilasciare i tasti

4	fine	
Mantenere premuti contemporaneamente i tasti	contare 3 movimenti	rilasciare i tasti

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

4.9 - Regolazione della quota ("H") per l'apertura/chiusura parziale

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

AVVERTENZE

- Se si desidera modificare la posizione di una quota "H" già memorizzata, ripetere la presente procedura premendo al punto 7, il tasto al quale è associata la quota.
- La prima quota "H" memorizzata, sovrascrive la quota pre-memorizzata di fabbrica.

1	2	3	→ 4
Portare la tapparella a metà della sua corsa	Mantenere premuto il tasto	contare 2 movimenti	rilasciare il tasto

4	5	→ 6
Mantenere premuti contemporaneamente i tasti	contare 2 movimenti	rilasciare i tasti
Regolazione fine della posizione: dare vari impulsi sui tasti ▲ e ▼ fino a portare la tapparella alla quota parziale desiderata (ad ogni impulso la tapparella si muove di pochi millimetri)		

6	→ 7
Mantenere premuto il tasto	contare 3 movimenti

(altro trasmettitore)

Per memorizzare la PRIMA quota "H"
sul trasmettitore che si sta utilizzando per questa procedura

7	fine	
Mantenere premuti contemporaneamente i tasti	contare 4 movimenti	rilasciare i tasti

Per memorizzare la SUCCESSIVA quota "H"
su un nuovo trasmettitore non memorizzato

7	fine	
Mantenere premuto il tasto desiderato	contare 4 movimenti	rilasciare il tasto

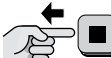
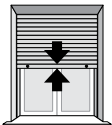
Nota – Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la regolazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

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

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

4.10.1 - Memorizzazione di un secondo trasmettitore in "Modo 1"

Attenzione! – La procedura memorizza il nuovo trasmettitore in "Modo 1", indipendentemente dal Modo in cui è memorizzato il vecchio trasmettitore.

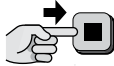
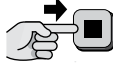
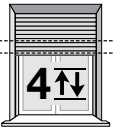
1			2		→ 3
 New	 = 8 sec 		 Old	 = 0,5 sec  (x 3) 	
Nuovo trasmettitore	mantenere premuto il tasto	rilasciare il tasto (in questo caso il motore non esegue nessun movimento)	Vecchio trasmettitore	premere e rilasciare <u>un tasto qualsiasi</u> x 3 volte, <u>purché memorizzato</u> (il motore parte con la manovra abbinata a quel tasto)	

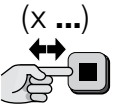
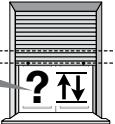
3		fine
 New	 = 0,5 sec 	Attenzione! – Se il motore esegue 6 movimenti significa che la sua memoria è piena.
Nuovo trasmettitore	premere e rilasciare il tasto	

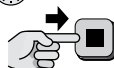
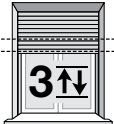
Nota – Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la memorizzazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

4.10.2 - Memorizzazione di un secondo trasmettitore in "Modo 2"

Attenzione! – La procedura memorizza un tasto del nuovo trasmettitore in "Modo 2", indipendentemente dal Modo in cui è memorizzato il tasto che si preme sul vecchio trasmettitore.

1			2				→ 3	
 New	 = 8 sec 		 Old	 = 5 sec 	 			
Nuovo trasmettitore	mantenere premuto il tasto	rilasciare il tasto	Vecchio trasmettitore	mantenere premuto il tasto	contare 4 movimenti	rilasciare il tasto		

3			→ 4				
 Old	 4 OPZIONI: 1 pressione = imposta il comando Passo-Passo 2 pressioni = imposta il comando Apri > Stop > ... 3 pressioni = imposta il comando Chiudi > Stop > ... 5 pressioni = imposta il comando Stop		 10 sec.		 1/ 2/ 3/ 4/ 		
Vecchio trasmettitore	premere e rilasciare il tasto lo stesso numero di volte indicato nell'opzione scelta		attendere...	il motore esegue un numero di movimenti uguale al numero di pressioni date con il trasmettitore			

4				fine	
 New	 = 5 sec 	 		Attenzione! – Se il motore esegue 6 movimenti significa che la sua memoria è piena.	
Nuovo trasmettitore	mantenere premuto il tasto	contare i movimenti	rilasciare il tasto		

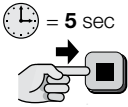
Nota – Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullare la regolazione mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

4.11 - Cancellazione totale o parziale della memoria

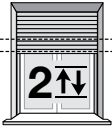
Questa procedura permette di scegliere al punto 5 i dati che si desidera cancellare.

Procedura eseguita con un trasmettitore memorizzato in “Modo 1”

1



Mantenere premuto il tasto

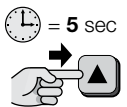


contare 2 movimenti

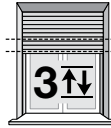


rilasciare il tasto

2



Mantenere premuto il tasto



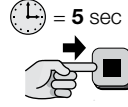
contare 3 movimenti



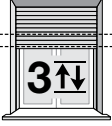
rilasciare il tasto

→ 3

3



Mantenere premuto il tasto



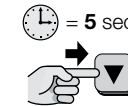
contare 3 movimenti



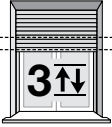
rilasciare il tasto

→ 4

4



Mantenere premuto il tasto



contare 3 movimenti



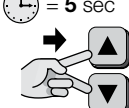
rilasciare il tasto

→ 5

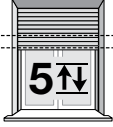
ATTENZIONE!
Questa cancellazione deve essere eseguita solo quando si desidera regolare di nuovo le quote dei finecorsa, utilizzando una procedura diversa da quella utilizzata in precedenza. Mentre, se si desidera regolare le quote con la stessa procedura non è necessario cancellarle.

• Per cancellare tutta la memoria

5



Mantenere premuti contemporaneamente i tasti



contare 5 movimenti

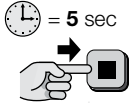


rilasciare i tasti

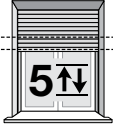
fine

• Per cancellare solo i trasmettitori memorizzati

5



Mantenere premuto il tasto



contare 5 movimenti



rilasciare il tasto

fine

• Per cancellare solo le quote di finecorsa e quelle intermedie

5



Mantenere premuto il tasto



contare 5 movimenti

fine

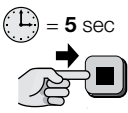
Nota – Durante l’esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullarla mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.

Italiano – 8

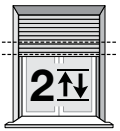
4.12 - Blocco o sblocco della memoria

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

1



Mantenere premuto il tasto

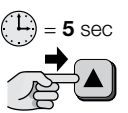


contare 2 movimenti

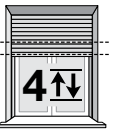


rilasciare il tasto

2



Mantenere premuto il tasto



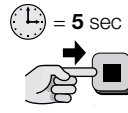
contare 4 movimenti



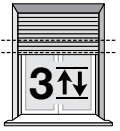
rilasciare il tasto

→ 3

3



Mantenere premuto il tasto



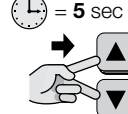
contare 3 movimenti



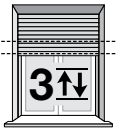
rilasciare il tasto

→ 4

4



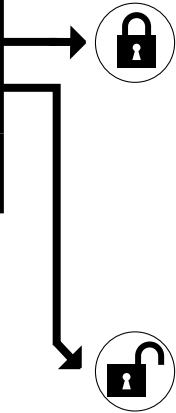
Mantenere premuti contemporaneamente i tasti



contare 3 movimenti



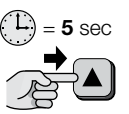
rilasciare i tasti



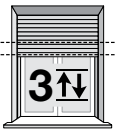
The diagram shows a vertical arrow pointing from the bottom of step 4 to a lock icon (a padlock with a keyhole). From the lock icon, a horizontal arrow points to the right, leading to the 'Per bloccare la memoria' section. Below the lock icon, another vertical arrow points down to an unlock icon (a padlock with an open keyhole). From the unlock icon, a horizontal arrow points to the right, leading to the 'Per sbloccare la memoria' section.

Per bloccare la memoria

5



Mantenere premuto il tasto



contare 3 movimenti

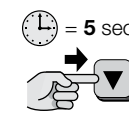


rilasciare il tasto

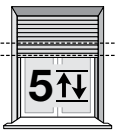
fine

Per sbloccare la memoria

5



Mantenere premuto il tasto



contare 3 movimenti



rilasciare il tasto

fine

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

9 – Italiano

5.1 - Funzione “Rilevamento ostacolo”

Questa funzione si attiva automaticamente e contestualmente alla programmazione dei finecorsa. La funzione interviene quando il movimento della tapparella, in salita o in discesa, viene frenato improvvisamente da un ostacolo (un oggetto, una persona, ecc.) o da un forte attrito dovuto alla formazione di ghiaccio, alla dilatazione dei materiali o altro. In questi casi, il motore blocca immediatamente la manovra in atto. In sintesi la funzione gestisce l'intensità della forza che il motore deve contrapporre all'ostacolo per svincolare la tapparella. La funzione non è disattivabile. Se viene rilevato un ostacolo durante una manovra di discesa, la tapparella inverte il movimento e percorre una corsa pari al 50% del totale.

5.2 - 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.

5.3 - Funzione di “Auto-aggiornamento dei finecorsa”

Questa funzione verifica la quota dei finecorsa ogni 120 manovre e impatta nel finecorsa. L'impatto permette alla funzione di misurare i nuovi valori di finecorsa e di aggiornare quelli esistenti, recuperando così eventuali giochi che si sono creati nel tempo, per effetto dell'usura e/o degli sbalzi termici a cui sono sottoposte le doghe e le molle del motore. L'aggiornamento costante delle quote permette alla tapparella di raggiungere i finecorsa sempre con massima precisione. La funzione non si attiva quando la corsa della tapparella dura meno di 2,5 secondi e non raggiunge il finecorsa.

5.4 - Funzione di “Breve inversione in Auto-aggiornamento dei finecorsa”

Con questa funzione, durante le manovre di aggiornamento dei finecorsa, quando è stato trovato il nuovo limite, l'automazione si arresta dolcemente ed esegue una breve inversione. Questo serve per preservare il più possibile la struttura e non sollecitarla troppo.

5.5 - Richiamo della prima quota parziale

Premendo due volte il tasto “▼” è possibile richiamare una quota parziale memorizzata di fabbrica che è posizionata a circa 10 cm dal finecorsa basso.

5.6 - “Go To Position” (solo con uso di un trasmettitore dotato di slider)

Lo slider comanda la tenda con la modalità di funzionamento “pressione breve”:

- se lo slider viene premuto nel punto 0%, il sistema porta la tenda al finecorsa Basso “1”;
- se lo slider viene premuto nel punto 100%, il sistema porta la tenda al finecorsa Alto “0”;
- se invece lo slider viene premuto in un punto da 1% e 99%, il sistema porta la tenda alla quota parziale “H” relativa al valore premuto.

5.7 - Comandare l'apertura/chiusura parziale della tapparella (quota “H”)

In generale, per comandare un'apertura/chiusura parziale della tapparella, occorre dare un impulso sul tasto (del trasmettitore) che è stato associato alla quota parziale desiderata, durante l'esecuzione dell'ultimo passo della procedura 4.9.

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

❑ Inviando un comando il motore non parte:

Questo può succedere se la tapparella si trova in vicinanza di un finecorsa o se ha individuato un ostacolo in quel punto. In questo caso occorre prima comandare la manovra contraria per un breve tratto e poi dare di nuovo il comando voluto.

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

Fare riferimento ai dati riportati sulla targa del motore.

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 DI CONFORMITÀ UE SEMPLIFICATA

Il fabbricante Nice S.p.A. dichiara che il tipo di apparecchiatura radio E FIT SP 611, E FIT SP 1011, E FIT SP 1311, E FIT MP 517, E FIT MP 817, E FIT MP 1117, E FIT MP 1517, E FIT MP 3017 è conforme alla direttiva 2014/53/UE.

Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo Internet: <https://www.niceforyou.com/it/supporto>

AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX: SÉCURITÉ - INSTALLATION - UTILISATION (instructions originales en italien)

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

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

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

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

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

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

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

INSTRUCTIONS D'INSTALLATION

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

Remarque sur la consultation du manuel – Certaines figures citées dans le texte sont reportées à la fin du manuel.

1 DESCRIPTION DU PRODUIT ET DESTINATION D'UTILISATION

Era Fit P est une famille de moteurs tubulaires destinés exclusivement à l'automatisation des volets équipés de blocages mécaniques pour les fins de courses, ou bien de bouchons de sûreté et les ressorts rigides anti-intrusion. **Toute autre utilisation est interdite! Le constructeur ne répond pas des dommages résultant d'une utilisation impropre du produit, différente de celle prévue dans ce manuel.**

Caractéristiques fonctionnelles du produit :

- Il est alimenté par le secteur ;
- Il s'installe à l'intérieur de l'enrouleur ; la face saillante se fixe à l'intérieur du caisson avec des vis ou des support appropriés (non présents dans la confection) ;
- Il incorpore un récepteur radio et une centrale de commande avec une technologie à encodeur qui garantit un contrôle électronique du mouvement et la précision des fins de course ;
- il est compatible avec toute l'électronique de commande de Nice (émetteurs, et de capteurs climatiques) qui adoptent le système radio NRC ;
- il peut-être commandé par voie radio, en utilisant pour les commandes manuelles les émetteurs portables Nices et, pour les commandes automatiques, quelques modèles de capteurs climatiques Nice (accessoires optionnels, non présents dans l'emballage) ;
- il peut être programmé exclusivement via radio, avec des émetteurs portables Nice (accessoires non présents dans l'emballage) ;
- il peut mouvoir les volets en montée ou en descente, et peut les arrêter sur la fin de course haute, basse ou dans différentes positions intermédiaires ;
- est doté du système de sécurité « de détection d'obstacle » qui intervient lorsque le mouvement du volet, en montée ou en descente, est soudainement freiné par un obstacle (un objet, personne, etc.) ou un frottement important dû à la formation de glace, à la dilatation du matériel ou autre. Dans ces cas, le moteur bloque immédiatement la manœuvre en cours et le volet inverse le mouvement en effectuant une course égale à 50 % du total ;
- il est doté d'un système de protection thermique qui, en cas de surchauffe dû à l'utilisation de l'automatisme au delà des limites prévues, interrompt automatiquement l'alimentation électrique et la restaure dès que la température retourne à des valeurs normales ;
- il est disponible en plusieurs versions, chacune avec un couple spécifique (*puissance*) ;
- il est prédisposé pour être commandé par un émetteur équipé d'un curseur, pour placer le volet à n'importe quelle hauteur partielle ;
- il est prédisposé pour l'adaptation des fins de course toutes les 120 manœuvres, pour limiter l'usure de la structure du volet ;
- le moteur dispose d'une hauteur partielle mémorisée en usine.

2 INSTALLATION DU MOTEUR ET DES ACCESSOIRES

2.1 - Vérifications préliminaires et limites d'utilisation

Attention! – Effectuer les vérifications suivantes avant de procéder à l'installation :

- Vérifier l'intégrité du produit immédiatement après l'avoir déballé.
- Le présent produit est disponible dans différentes versions, chacune avec un couple moteur spécifique, et chaque version est conçue pour déplacer les volets avec des dimensions et poids déterminés. Par conséquent, avant l'installation, assurez-vous que les paramètres du couple moteur, vitesse de rotation et temps de fonctionnement de ce produit sont éligibles pour automatiser votre volet (voir « Guide de sélection » dans le catalogue de produits de Nice – www.niceforyou.com). En particulier, **ne pas installer le produit si son couple moteur est plus grand que celui nécessaire pour déplacer votre volet.**
- Vérifier le diamètre du tambour enrouleur. Cela doit être choisi en fonction du couple moteur, comme suit :
 - pour les moteurs avec une taille « S » ($\varnothing = 35 \text{ mm}$) le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 40 mm ;
 - pour les moteurs avec une taille « M » ($\varnothing = 45 \text{ mm}$) et un couple jusqu'à 30 Nm (compris), le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 52 mm ;
- En cas d'installation à l'extérieur, garantir au moteur une protection appropriée aux agents atmosphériques.

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

2.2 - Assemblage et installation du moteur tubulaire

Attention! – Avant de procéder à l'assemblage et à l'installation du moteur tubulaire, lire attentivement les avertissements généraux de sécurité, d'installation et d'utilisation et fig. 1. Une installation non correcte peut causer de graves blessures.

Pour assembler et installer le moteur se référer à la **fig. 5**. En outre le catalogue des produits Nice ou le site www.niceforyou.com pour choisir la couronne de fin de course (**fig. 5-a**), la roue d'entraînement (**fig. 5-b**) et le support du moteur (**fig. 5-f**).

Après l'installation du moteur on doit également installer les accessoires si ils sont prévus. Le produit est compatible avec les capteurs climatiques Nice pouvant être associées via radio au moteur comme, par exemple, quelques modèles des séries « Volo » et « Nemo ». Pour identifier ceux qui sont compatibles et choisir les modèles

désirés se reporter au catalogue Nice, également présent sur le site www.niceforyou.com (les accessoires sont optionnels et ne sont pas présents dans la fabrication).

3 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES ET PREMIÈRE MISE EN MARCHÉ

Les branchements électriques doivent être effectués après l'installation du moteur et des accessoires compatibles prévus.

Le câble électrique du moteur est formé des fils suivants (**fig. 4**):

Câble	Couleur	Connexion
1	Marron	Phase d'alimentation
2	Bleu	Neutre
3	Jaune-vert	Terre

Brancher le moteur au réseau électrique, en respectant les avertissements suivants :

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

Accessoires pouvant être associés via radio (émetteur portables et quelques modèle de capteurs climatiques) : mémoriser ceux-ci dans le moteur durant les phases de la programmation, en faisant référence aux procédures de ce manuel et à celles des manuels des dispositifs.

4 PROGRAMMATIONS ET REGLAGES

4.1 - Recommandations

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

4.2 - Positions dans lesquelles le volet se ferme automatiquement

Le système électronique qui contrôle à tout moment le mouvement du volet est en mesure d'arrêter de manière autonome le mouvement quand le volet rejoint une position déterminée programmée par l'installateur. Les positions programmables sont (**fig. 3**) :

- position « 0 » = fin de course haute : volet complètement enroulé ;
- position « 1 » = fin de course basse : volet complètement déroulé ;
- position « 0 » = position intermédiaire : volet partiellement ouvert.

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

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

4.3 - Panoramique sur les émetteurs

4.3.1 - Émetteurs compatibles

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

4.3.2 - Hiérarchie dans la mémorisation des transmetteurs

En général un émetteur peut être mémorisé comme : **a)** émetteur DE SERVICE (mémorisation provisoire) ; **b)** comme PREMIER émetteur (mémorisation permanente) ; **c)** comme SECOND émetteur (ou troisième, quat, etc.) (mémorisation permanente).

A - Émetteur de service

Un émetteur peut être mémorisé comme émetteur de service seulement si dans le moteur il n'est mémorisé aucun autre émetteur. Pour cette mémorisation effectuer la procédure 4.5 (celle-ci mémorise l'émetteur en « Mode 1 »).

B - Premier émetteur

Un émetteur peut être mémorisé comme premier émetteur seulement si dans le moteur il n'est mémorisé aucun autre émetteur ou bien si seulement un émetteur de service est mémorisé. Pour cette mémorisation effectuer la procédure 4.6 (celle-ci mémorise l'émetteur en « Mode 1 »).

C - Second émetteur (ou troisième, quatrième, etc.)

Un émetteur peut être mémorisé comme second émetteur (ou troisième, quatrième etc.) dans le moteur seulement si le premier est déjà mémorisé. Pour cette mémorisation effectuer les procédures reportées dans le paragraphe 4.10. **Attention!** – Si un émetteur de service est mémorisé il n'est pas possible de mémoriser un second émetteur (ou troisième, quatrième, etc.).

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

Pour mémoriser les touches d'un émetteur on peut utiliser de deux modalités, alternatives entre-elles, appelées : « Mode 1 » et « Mode 2 ».

• « **MODE 1** » – Ce mode transfère automatiquement, toutes ensembles, les différentes commandes disponibles dans le moteur, aux différentes touches disponibles de l'émetteur, sans permettre à l'installateur de modifier la combinaison des commandes et des touches. Au terme de la procédure chaque touche sera associée à une commande déterminée, selon le schéma suivant :

- touche ▲ (ou touche 1) : sera associé à la commande de **Montée**
- touche ▲ (ou bien à la touche 2) : sera associé à la commande **d'arrêt**
- touche ▼ (ou bien à la touche 3) : sera associé à la commande de **Descente**
(si sur l'émetteur une quatrième touche est présente.... appuyer deux fois rapidement sur la touche « ▼ » et le moteur se place à la hauteur partielle mémorisée en usine).
- touche 4 : sera associé à la commande **d'arrêt**

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

• « **MODE 2** » Ce mode permet d'associer manuellement une des commandes disponibles dans le moteur avec une touche de l'émetteur, donnant ainsi la possibilité à l'installateur de choisir la commande et la touche désirée. Au terme de la procédure, pour mémoriser une autre touche à une autre commande il faudra répéter à nouveau la procédure.

Attention! – Chaque automatisme a sa propre liste de commandes pouvant être enregistrées en Mode 2 ; dans le cas du présent moteur la liste des commandes disponibles est indiquée dans la procédure 4.10.2.

4.3.4 - Nombre d'émetteurs mémorisables

On peut mémoriser 30 émetteurs, s'ils sont mémorisés en « Mode 1 », ou on peut mémoriser 30 commandes simples (touches), si elles sont mémorisées en « Mode 2 ». Les deux modalités peuvent convivre jusqu'à la limite de 30 unités mémorisées.

4.4 - Émetteur à utiliser pour les procédures de programmation

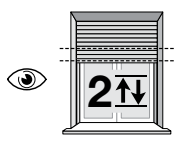
- Les procédures de programmation doivent être effectuées exclusivement avec un émetteur mémorisé en « Mode 1 » (paragraphe 4.5 / 4.6 / 4.10.1).
- Les procédures de programmation peuvent être effectuées également avec un émetteur de « service », ou bien mémorisé en mode provisoire (paragraphe 4.5).
- Si l'émetteur utilisé pour la programmation commande plusieurs groupes d'automatismes, lors d'une procédure, avant d'envoyer une commande, il faut sélectionner le « groupe » auquel appartient l'automatisme qui est en train d'être programmé.

4.5 - Mémorisation (provisoire) d'un émetteur « de service »

L'émetteur « de service » est mémorisé dans le moteur en mode provisoire. Il est utile pour effectuer toute la procédure de programmation, de régulation et de l'essai de l'automatisation. A la fin du travail, le même émetteur peut être annulé, en enlevant l'alimentation au moteur, ou bien il peut être mémorisé en mode permanent, comme « Premier émetteur » en utilisant la procédure 4.6.

RECOMMANDATIONS

- Un émetteur peut être mémorisé comme émetteur de service seulement si dans le moteur il n'est mémorisé aucun autre émetteur.
- La présente procédure mémorise le émetteur en « Mode 1 » (la modalité « Mode 1 » est expliquée dans le paragraphe 4.3.3).

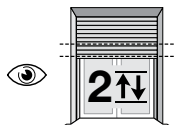
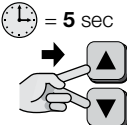
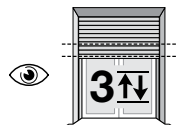
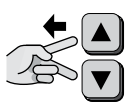
1				2 fin
				
Couper l'alimentation	Attendre 2 secondes	Rétablir l'alimentation	compter 2 mouvements	Appuyer et relâcher la touche (le moteur n'effectue aucun mouvement)

Note – Après cette mémorisation, la direction de Montée et de Descente du volet n'est pas encore correctement associée aux touches respectives ▲ et ▼ de l'émetteur. La combinaison se produira automatiquement, pendant la régulation des fins de course « 0 » et « 1 » ; en outre, le volet fera des mouvements de la modalité « homme présent » jusqu'à ce que les fins de course soient réglés. Successivement, pour le bouger il suffira d'une simple poussée sur la touche de commande.

4.6 - Mémorisation du **PREMIER** émetteur de manière permanente

RECOMMANDATIONS

- Un émetteur peut être mémorisé comme premier émetteur seulement si dans le moteur il n'est mémorisé aucun autre émetteur ou bien si seulement un émetteur de service est mémorisé.
- Pour mémoriser le Second émetteur (ou troisième, quatrième, etc.) NE PAS utiliser la présente procédure mais la procédure 4.10.
- La présente procédure mémorise le émetteur en « Mode 1 » (la modalité « Mode 1 » est expliquée dans le paragraphe 4.3.3).

1				2			fin
	 2 sec						
Couper l'alimentation	Attendre 2 secondes	Rétablir l'alimentation	compter 2 mouvements	Maintenir appuyé simultanément les touches	compter 3 mouvements	relâcher les touches	

Note – Après cette mémorisation, la direction de Montée et de Descente du volet n'est pas encore correctement associée aux touches respectives ▲ et ▼ de l'émetteur. La combinaison se produira automatiquement, pendant la régulation des fins de course « 0 » et « 1 » ; en outre, le volet fera des mouvements de la modalité « homme présent » jusqu'à ce que les fins de course soient réglés. Successivement, pour le bouger il suffira d'une simple poussée sur la touche de commande.

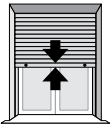
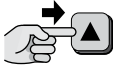
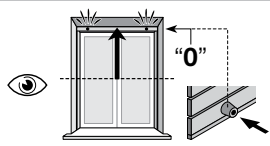
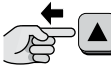
4.7 - Apprentissage guidé de la fin de course Haute (« 0 ») et Basse (« 1 »)

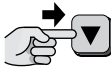
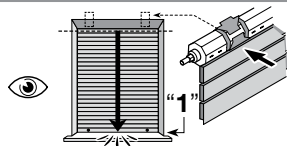
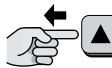


ATTENTION! – Programmation exclusivement destinée aux volets avec des blocages mécaniques de fin de course.

Cette procédure crée la combinaison entre les directions de rotation du moteur et les touches ▲ et ▼ du dispositif de commande, de façon à ce que la touche ▲ commande la Montée et la touche ▼ commande la descente du volet.

Note – En mémorisant les fins de course par le biais de cette procédure les deux côtes sont contrôlées et constamment mises à jour par la fonction « auto mise à jour des fins de course » (lire le paragraphe 5.3).

1	2	→ 3		
	Commander une manœuvre de MONTÉE → 	 ...?...		
Amener le volet à la moitié de sa course	Maintenir appuyé la touche	Attendre ...	attendre que le volet soit arrêté par l'impact des butées de sécurité contre la structure (= fin de course HAUT = cote "0")	relâcher la touche

3	fin		
Commander une manœuvre de DESCENTE → 	 ...?...		
Maintenir appuyé la touche	Attendre ...	attendre que le volet soit arrêté par l'impact des ressorts rigides anti-effraction contre la structure (= fin de course HAUT = cote "1")	relâcher la touche

Note – Après cette programmation, la touche ▲ commandera la manœuvre de Montée et la touche ▼ commandera la manœuvre de Descente. Si le résultat est différent des attentes, effacer les côtes de fin de course (procédure 4.11) et répéter l'apprentissage de fin de course.

4.8 - Aptitude à l'apprentissage automatique de la fin de course Haute (« 0 ») et Basse (« 1 »)



ATTENTION! – Programmation exclusivement destinée aux volets avec des blocages mécaniques de fin de course.

Cette procédure crée la combinaison entre les directions de rotation du moteur et les touches ▲ et ▼ du dispositif de commande, de façon à ce que la touche ▲ commande la Montée et la touche ▼ commande la descente du volet. **Les fins de course auto-programmées successivement, dans la course des premières 2-3 manoeuvres d'ouverture et de fermeture du volet.**

AVERTISSEMENTS

- En mémorisant les fins de course par le biais de cette procédure les deux cotes sont contrôlées et constamment mises à jour par la fonction « auto mise à jour des fins de course » (lire le paragraphe 5.3).

1	2	3	→ 4
Amener le volet à la moitié de sa course	Maintenir appuyé la touche	compter 2 mouvements	relâcher la touche
		Maintenir appuyé simultanément les touches	compter 3 mouvements
			relâcher les touches

4
Choisir l'option souhaitée →
Option A : si le volet démarre en MONTÉE Option B : si le volet démarre en DESCENTE
Appuyer la touche puis poursuivre comme indiqué dans l'option choisie

option - A	4	5 fin
Volet en MONTÉE continuer à maintenir la touche appuyée ▲	compter 3 mouvements	relâcher la touche

option - B	4
Volet en DESCENTE	relâcher la touche
	appuyer sur la touche

→ 4	5 fine
volet en MONTÉE	relâcher la touche
compter 3 mouvements	

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

A la fin de la procédure commander une manoeuvre pour vérifier la correspondance entre la touche appuyée et la direction du mouvement du volet. S'ils ne correspondent pas, effectuer la procédure 4.8.1, pour rétablir les valeurs de fabrication et répéter la procédure 4.8.

Note – Après cette programmation, la touche ▲ commandera la manoeuvre de Montée et la touche ▼ commandera la manoeuvre de Descente. Le volet se déplace à l'intérieur des limites constituées par les blocages mécaniques pour les fins de course.

4.8.1 - Non aptitude à l'apprentissage automatique (pour la manutention ou le rétablissement de la position de fabrication)

1	2	3	→ 4
Amener le volet à la moitié de sa course	Maintenir appuyé la touche	compter 2 mouvements	relâcher la touche
		Maintenir appuyé simultanément les touches	compter 3 mouvements
			relâcher les touches

4			fin
Maintenir appuyé simultanément les touches	compter 3 mouvements	relâcher les touches	

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

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

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

AVERTISSEMENTS

- Si on désire modifier la position d'une cote « H » déjà mémorisée, répéter la présente procédure en appuyant en 7 sur la touche à laquelle est associé la cote.
- La première cote « H » mémorisée écrase la cote mémorisée en usine.

1	2	3	→ 4
Amener le volet à la moitié de sa course	Maintenir appuyé la touche	compter 2 mouvements	relâcher la touche

4	5	→ 6
Maintenir appuyé simultanément les touches	compter 2 mouvements	relâcher les touches
Réglage fin de la position : appuyer par impulsions sur les touches ▲ et ▼, jusqu'à porter le volet à la cote partielle désirée (à chaque impulsion le volet se déplace de quelques millimètres).		

6	→ 7
Maintenir appuyé la touche	compter 3 mouvements

Pour mémoriser la PREMIERE cote « H »
sur l'émetteur utilisé pour cette procédure

7	fin
Maintenir appuyé simultanément les touches	compter 4 mouvements

(autre émetteur)

Pour mémoriser la cote « H » successive
sur un nouvel émetteur non mémorisé

7	fin
Maintenir appuyé la touche souhaitée	compter 4 mouvements

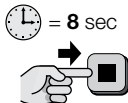
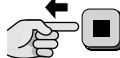
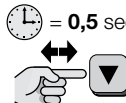
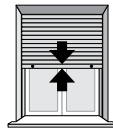
Note – Durant le déroulement de la procédure, on peut à tout moment annuler la régulation en maintenant appuyés ensembles les touches ■ et ▼ pour 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

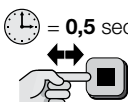
4.10 - Pour mémoriser le **Second émetteur (ou troisième, quatrième, etc.)**

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

4.10.1 - Mémorisation d'un second émetteur en « Mode 1 »

Attention! – La procédure mémorise le nouvel émetteur en « Mode 1 », indépendamment du Mode utilisé pour mémoriser le « vieux ».

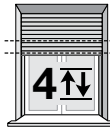
1			2			→ 3	
 New	 = 8 sec 		 Old	 = 0,5 sec  (x 3) 			
Nouvel émetteur	Maintenir appuyé la touche	relâcher la touche (dans ce cas le moteur n'effectue aucun mouvement).	Ancien émetteur	appuyer et relâcher <u>une touche quelconque</u> x 3 fois, qui soit <u>mémorisée</u> (le moteur démarre avec la manœuvre associée à cette touche)			

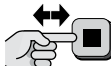
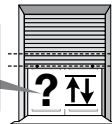
3		fin	
 New	 = 0,5 sec 	Attention! – Si le moteur effectue 6 mouvements cela signifie que sa mémoire est pleine.	
Nouvel émetteur	appuyer et relâcher la touche		

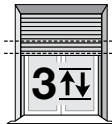
Note – Durant le déroulement de la procédure, on peut à tout moment annuler la mémorisation en maintenant appuyées ensemble les touches ■ et ▼ pour 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

4.10.2 - Mémorisation d'un second émetteur en « Mode 2 »

Attention! – La procédure mémorise une touche du nouvel émetteur en « Mode 2 », indépendamment du Mode utilisé pour mémoriser la touche qu'on appuie sur le vieil émetteur.

1			2		→ 3	
 New	 = 8 sec 		 Old	 = 5 sec 	 	
Nouvel émetteur	Maintenir appuyé la touche	relâcher la touche	Ancien émetteur	Maintenir appuyé la touche	compter 4 mouvements	relâcher la touche

3						→ 4
 Old	 (X ...)	4 OPTIONS : 1 pression = programme la commande Pas à Pas 2 pressions = programme la commande Ouvre > Stop > ... 3 pressions = programme la commande Ferme > Stop > ... 5 pressions = programme la commande Stop			 10 sec.	  1/ 2/ 3/ 4/
Ancien émetteur	appuyer et relâcher la touche le même nombre de fois indiqué dans l'option choisie			attendre ...	le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre de pressions données avec l'émetteur	

4				fin
 New	 = 5 sec 	 		Attention! – Si le moteur effectue 6 mouvements cela signifie que sa mémoire est pleine.
Nouvel émetteur	Maintenir appuyé la touche	compter les mouvements	relâcher la touche	

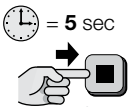
Note – Durant le déroulement de la procédure, on peut à tout moment annuler la mémorisation en maintenant appuyées ensemble les touches ■ et ▼ pour 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.

4.11 - Effacement totale ou partielle de la mémoire

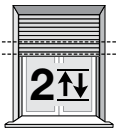
Cette procédure permet de choisir au point 5 les données qui doivent être effacées.

Procédure effectuée avec un émetteur mémorisé en « Mode 1

1



Maintenir appuyé la touche



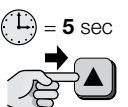
compter 2 mouvements



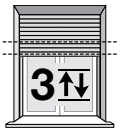
relâcher la touche

→ 3

2



Maintenir appuyé la touche

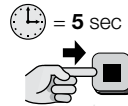


compter 3 mouvements

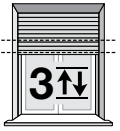


relâcher la touche

3



Maintenir appuyé la touche



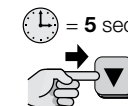
compter 3 mouvements



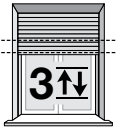
relâcher la touche

→ 4

4



Maintenir appuyé la touche



compter 3 mouvements

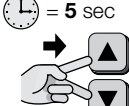


relâcher la touche

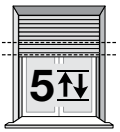
→ 5

• Pour effacer toute la mémoire

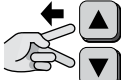
5



Maintenir appuyé simultanément les touches



compter 4 mouvements

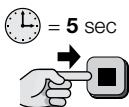


relâcher les touches

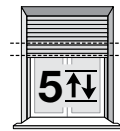
fin

• Pour effacer seulement les émetteurs mémorisés

5



Maintenir appuyé la touche



compter 5 mouvements

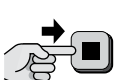


relâcher la touche

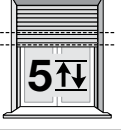
fin

• Pour effacer seulement la côte de fin de course et celles inter-médiaires

5



Maintenir appuyé la touche



compter 5 mouvements

fin

ATTENTION!

Cet effacement doit être fait seulement quand on désire régler de nouveau les côtes de fin de course en utilisant une procédure différente de celle utilisée en précédente. Si on désire régler les cotes avec la même procédure il n'est pas nécessaire de les effacer.

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

4.12 - Blocage et déblocage de la mémoire

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

1
→ 3

Maintenir appuyé la touche	compter 2 mouvements	relâcher la touche

2
→ 3

Maintenir appuyé la touche	compter 4 mouvements	relâcher la touche

3
→ 4

Maintenir appuyé la touche	compter 3 mouvements	relâcher la touche

4

Maintenir appuyé simultanément les touches	compter 3 mouvements	relâcher les touches

5
fine

Maintenir appuyé la touche	compter 3 mouvements	relâcher la touche

5
fine

Maintenir appuyé la touche	compter 3 mouvements	relâcher la touche

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

5 RECOMMANDATIONS POUR L'UTILISATION QUOTIDIENNE DE L'AUTOMATISME

5.1 - Fonction « Détection obstacle »

Cette fonction est activée automatiquement et simultanément à la programmation des fins de course. La fonction intervient lorsque le mouvement du volet, en montée ou en descente, est soudainement freiné par un obstacle (un objet, personne, etc.) ou un frottement important dû à la formation de glace, à la dilatation du matériel ou autre. Dans ces cas le moteur bloque immédiatement la manœuvre en cours ; en résumé, la fonction gère l'intensité de la force que le moteur doit opposer à l'obstacle pour libérer le volet. La fonction n'est pas désactivable. Si un obstacle est détecté pendant une manœuvre de descente, le volet inverse le mouvement et effectue une course égale à 50 % du total.

5.2 - Nombre maximum de cycles de travail continu

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

5.3 - Fonction de « Mise à jour automatique des fins de course »

Cette fonction contrôle la cote des fins de course toutes les 120 manœuvres et va en butée contre dans le fin de course. L'impact permet à la fonction de mesurer les nouvelles valeurs de fin de course et de mettre à jour celles existantes, en récupérant les causes éventuelles qui se sont créées dans le temps, pour effectuer de l'usure et/ou des sauts thermiques auxquels sont soumis les lattes et les ressorts du moteur. La mise à jour constante des côtes permet aux volets de rejoindre les fins de course avec une précision maximale. La fonction n'est pas activée quand la course du volet dure moins de 2,5 secondes et ne rejoint pas la fin de course.

5.4 - Fonction de « Brève inversion en Mise à jour automatique des fins de course »

Avec cette fonction, lorsque la nouvelle limite est trouvée pendant la mise à jour des fins de course, l'automatisme s'arrête en douceur et effectue une brève inversion. Cela permet de préserver la structure autant que possible et de ne pas trop la solliciter.

5.5 - Rappel de la première cote partielle

En appuyant deux fois sur la touche « ▼ », il est possible de rappeler une cote partielle mémorisée en usine qui est placée à environ 10 cm du fin de course bas.

5.6 - "Go To Position" (uniquement avec un émetteur avec un curseur)

Le curseur contrôle le store avec le mode de fonctionnement « pression brève » :
– si le curseur est appuyé au point 0%, le système déplace le store jusqu'au fin de course bas « 1 » ;
– si le curseur est appuyé au point 100%, le système déplace le store jusqu'au fin de course haut « 0 » ;
– si en revanche, le curseur est appuyé au point de 1 % et 99 %, le système place le store à la cote partielle « H » par rapport à la valeur appuyée.

5.7 - Commander l'ouverture/fermeture partielle du volet (côte « H »)

En général pour commander une ouverture/fermeture partielle du volet, appuyer sur la touche (de l'émetteur) qui a été associée à la cote partielle désirée durant l'exécution du dernier passage de la procédure 4.9.

QUE FAIRE SI... (guide pour la résolution des problèmes)

☐ A l'envoi d'une commande, le moteur ne démarre pas :

Ceci peut se produire si le volet se trouve près du fin de course ou s'il a observé un obstacle à ce point. Dans ce cas il faut d'abord faire descendre le volet sur une courte distance et redonner à nouveau la commande voulue.

Mise au rebut du produit

De même que pour les opérations d'installation, à la fin de la vie de ce produit, les opérations de mise au rebut doivent être effectuées par du personnel qualifié. Ce produit est constitué de différents types de matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être éliminés. Les informations sur les systèmes de recyclage ou de d'éliminations prévues des règlements en vigueur sur votre territoire,

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 humaine. Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les déchets domestiques. Par conséquent, utiliser la méthode de la « collecte sélective » pour la mise au rebut des composants conformément aux prescriptions des normes en vigueur dans le pays d'utilisation ou remettre le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent. **Attention!** – les règlements en vigueur localement peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination sauvage de ce produit.



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

Caractéristiques techniques

Se reporter aux données indiquées sur la plaque du moteur.

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

DECLARATION UE DE CONFORMITE SIMPLIFIEE

Le soussigné Nice S.p.A. déclare que l'équipement radioélectrique du type E FIT SP 611, E FIT SP 1011, E FIT SP 1311, E FIT MP 517, E FIT MP 817, E FIT MP 1117, E FIT MP 1517, E FIT MP 3017 est conforme à la directive 2014/53/UE.

Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible à l'adresse internet suivante: <https://www.niceforyou.com/fr/support>

ADVERTENCIAS GENERALES: SEGURIDAD - INSTALACIÓN - USO (Instrucciones originales en italiano)

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

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

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

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

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

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

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

ADVERTENCIAS DE INSTALACIÓN

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

1 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO Y USO PREVISTO

Era Fit P es una familia de motores tubulares destinados exclusivamente a la automatización de persianas provistas de bloques mecánicos para los topes, es decir, de tapas de seguridad y muelles rígidos contra intrusiones. **¡Queda prohibido realizar cualquier otro uso! De hecho, el fabricante no se hace responsable de los daños derivados del uso inadecuado del producto, salvo en los casos previstos en el presente manual.**

Características funcionales del producto:

- Se alimenta de la red eléctrica.
- Se instala en el interior del cilindro de enrollamiento; la cara que sobresale se fija en el interior del cajón con tornillos o bridas de soporte (no proporcionados con el sistema).
- Integra un receptor y una central de mando con tecnología de codificación que garantiza el control electrónico del movimiento y la precisión de los topes.
- Es compatible con toda la electrónica de control de Nice (transmisores y sensores climáticos) que incorpora el sistema de radio NRC.
- Puede controlarse exclusivamente por radio, utilizando los transmisores portátiles de Nice para los comandos manuales y algunos modelos de sensores climáticos de Nice (accesorios opcionales, no proporcionados con el sistema) para los comandos automáticos.
- Se puede programar exclusivamente por radio con los transmisores portátiles de Nice (accesorios opcionales, no proporcionados con el sistema).
- Puede subir y bajar la persiana y, además, puede detenerla en el tope alto, en el bajo o en varias posiciones intermedias.
- Está equipado con el sistema de seguridad "Detección de obstáculos" que interviene cuando el movimiento de la persiana, ya sea hacia arriba o hacia abajo, se frena de forma inesperada por la presencia de algún obstáculo (un objeto, una persona, etc.) o por una fricción fuerte a causa de la formación de hielo, la dilatación del material o por cualquier otro motivo. En estos casos, el motor bloquea inmediatamente la maniobra en curso y la persiana invierte el movimiento y recorre el 50% del total de la carrera.
- Incorpora un sistema de protección térmica que, en caso de sobrecalentamiento debido al uso del sistema de automatización de forma que se sobrepasen los límites establecidos, interrumpe automáticamente la alimentación eléctrica y la restablece cuando la temperatura vuelve a ser normal.
- Se encuentra disponible en varias versiones; cada una de ellas incorpora un par motor determinado (*potencia*).
- Está predispuesto para el mando mediante un transmisor dotado de slider, para llevar la persiana a cualquier altura parcial.
- Está predispuesto para la adaptación de los topes cada 120 maniobras, para limitar el desgaste de la estructura de la persiana.
- El motor tiene una altura parcial pre-memorizada de fábrica.

2 INSTALLATION OF THE MOTOR AND THE ACCESSORIES

2.1 - Controles previos y límites de utilización

¡Atención! – Efectúe las siguientes comprobaciones antes de realizar la instalación:

- Compruebe la integridad del producto inmediatamente después de desembalarlo.
- Este producto está disponible en varias versiones y cada una de ellas incorpora un par motor específico. Además, cada versión está diseñada para manipular persianas con una dimensión y un peso determinados. Por tanto, antes de proceder a la instalación, asegúrese de que los parámetros del par motor, la velocidad de rotación y el tiempo de funcionamiento de este producto sean adecuados para automatizar la persiana (consulte la "Guía de selección" que se encuentra en el catálogo de productos de Nice, disponible en www.niceforyou.com). Concretamente, **no instale el producto si el par motor es mayor que el que se necesita para mover la persiana.**
- Compruebe el diámetro del cilindro de enrollamiento, ya que este debe elegirse en función del par motor. Para ello, es necesario tener en cuenta lo siguiente:
 - Para los motores de talla "S" ($\varnothing = 35 \text{ mm}$), el diámetro interior mínimo del cilindro de enrollamiento debe ser de 40 mm.
 - Para los motores de talla "M" ($\varnothing = 45 \text{ mm}$) y con par motor de hasta 30 Nm (inclusive), el diámetro interior mínimo del cilindro de enrollamiento debe ser de 52 mm.
- En caso de realizar la instalación en exteriores, asegúrese de garantizar una protección adecuada del motor frente a condiciones atmosféricas adversas.

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

2.2 - Montaje e instalación del motor tubular

¡Atención! - Antes de proceder con el montaje y la instalación del motor tubular, lea cuidadosamente las instrucciones generales de seguridad, instalación y uso y la fig. 1. Una instalación incorrecta puede causar graves lesiones.

Para montar e instalar el motor, consulte la **fig. 5**. Además, puede consultar el catálogo de productos de Nice o visitar el sitio www.niceforyou.com para seleccionar la corona del tope (**fig. 5-a**), la rueda motriz (**fig. 5-b**) y la brida de soporte del motor (**fig. 5-f**).

Después de instalar el motor, también es necesario instalar los accesorios en caso de que estén disponibles. El producto es compatible con los sensores climáticos de Nice cuya conexión al motor se realiza por radio como, por ejemplo, algunos

modelos de la serie "Volo" y "Nemo". Para saber cuáles son compatibles y a fin de elegir los modelos deseados, consulte el catálogo de productos de Nice, que se encuentra también en el sitio www.niceforyou.com (los accesorios son opcionales y, por tanto, no se proporcionan con el sistema).

3 ELECTRICAL CONNECTIONS AND FIRST POWER UP

Las conexiones eléctricas se deben realizar después de haber instalado el motor y los accesorios compatibles previstos.

El interior del cable eléctrico del motor contiene los siguientes cables (**fig. 4**):

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

Conecte el motor a la red eléctrica; para ello, respete las siguientes **advertencias**:

- Una conexión incorrecta puede provocar daños o situaciones peligrosas.
- Respete de forma estricta las conexiones indicadas en el presente manual.
- En la red de alimentación del motor es preciso instalar un dispositivo de desconexión de red que tenga una distancia de apertura de los contactos que permita la desconexión total frente a las condiciones englobadas en la categoría de sobretensión III, de conformidad con las normas de instalación (el dispositivo de desconexión no se suministra con el producto).

Accesorios de conexión por radio (transmisores portátiles y cualquier modelo de sensor climático): memorícelos en el motor durante las fases de programación; para ello, consulte los procedimientos descritos en este manual y en los manuales de los dispositivos.

4 PROGRAMACIÓN Y AJUSTES

4.1 - Advertencias generales

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

4.2 - Posiciones en las que la persiana se detiene automáticamente

El sistema electrónico que controla en todo momento el movimiento de la persiana puede detener la persiana automáticamente cuando esta llega a una posición determinada programada previamente por el instalador. Las posiciones programables son (**fig. 3**):

- posición "0" = tope alto: persiana totalmente abierta;
- posición "1" = tope bajo: persiana totalmente cerrada;
- posición "H" = posición intermedia: persiana parcialmente abierta.

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

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

4.3 - Descripción general de los transmisores

4.3.1 - Transmisores compatibles

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

4.3.2 - Jerarquía en la memorización de los transmisores

Por lo general, un transmisor se puede memorizar como: **a)** transmisor DE SERVICIO (memorización temporal); **b)** PRIMER transmisor (memorización permanente); **c)** SEGUNDO transmisor (o tercero, cuarto, etc.) (memorización permanente).

A - Transmisor de servicio

Un transmisor se puede memorizar como transmisor de servicio solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor. Siga el procedimiento descrito en el punto 4.5 para realizar esta memorización (de esta forma, se memoriza el transmisor en “Modo 1”).

B - Primer transmisor

Un transmisor se puede memorizar como primer transmisor solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor, o bien si solo está memorizado un transmisor de servicio. Siga el procedimiento descrito en el punto 4.6 para realizar esta memorización (de esta forma, se memoriza el transmisor en “Modo 1”).

C - Segundo transmisor (o tercero, cuarto, etc.)

Un transmisor se puede memorizar como segundo transmisor (o tercero, cuarto, etc.) solo si en el motor ya está memorizado el primer transmisor. Siga el procedimiento descrito en el apartado 4.10 para efectuar esta memorización. **¡Atención!** – Si está memorizado un transmisor de servicio, no se puede memorizar un segundo transmisor (o tercero, cuarto, etc.).

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

Para memorizar los botones de un transmisor, se pueden utilizar las dos modalidades “Modo 1” y “Modo 2”, que se pueden alternar entre sí.

- **“MODO 1”**: este modo transmite automáticamente y al mismo tiempo los distintos comandos disponibles en el motor, a través de los distintos botones disponibles en el transmisor. Con este modo, el instalador no tiene la posibilidad de modificar la asociación entre los comandos y los botones. Al finalizar el procedimiento, cada botón se asociará a un comando determinado, en función del siguiente esquema:

- **botón ▲ (o bien el botón 1)**: se asociará con el comando de **Subida**
- **botón ■ (o bien el botón 2)**: se asociará con el comando de **Parada**
- **botón ▼ (o bien el botón 3)**: se asociará con el comando de **Bajada**
(*si en el transmisor existe un cuarto botón... pulsar dos veces rápidamente el botón “▼” y el motor se pondrá a la cota parcial memorizada de fábrica*).
- **botón 4**: se asociará con el comando de **Parada**

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

- **“MODO 2”**: este modo permite asociar manualmente uno de los comandos disponibles en el motor con uno de los botones del transmisor, de forma que el instalador puede seleccionar el comando y el botón deseados. Al finalizar el procedimiento, será necesario repetirlo para memorizar otro botón asociado a otro comando deseado.

¡Atención! – Cada sistema de automatización dispone de una lista propia de comandos memorizables en Modo 2; en el caso de este motor, la lista de los comandos disponibles se encuentra en el procedimiento descrito en el punto 4.10.2.

4.3.4 - Número de transmisores memorizables

Se pueden memorizar 30 transmisores, siempre que todos se memoricen en “Modo 1”, o bien se pueden memorizar 30 comandos exclusivamente (botones), si todos se memorizan en “Modo 2”. Los dos modos pueden combinarse hasta alcanzar el límite máximo de 30 unidades memorizadas.

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

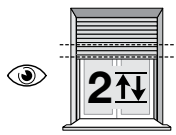
- Los procedimientos de programación deben realizarse exclusivamente con un transmisor memorizado en “Modo 1” (apartados 4.5 / 4.6 / 4.10.1).
- Los procedimientos de programación pueden desarrollarse también con un transmisor de “servicio”, es decir, con un transmisor cuya memorización sea temporal (apartado 4.5).
- Si el transmisor utilizado para la programación controla varios grupos de sistemas de automatización, durante el procedimiento, antes de enviar un comando, es preciso seleccionar el “grupo” al que pertenece el sistema de automatización que se está programando.

4.5 - Memorización (temporal) de un transmisor “de servicio”

El transmisor “de servicio” se memoriza en el motor de forma temporal. Resulta útil para aplicar todos los procedimientos de programación, regulación y ensayo del sistema de automatización. Al finalizar tales operaciones, este mismo transmisor se puede borrar de la memoria interrumpiendo para ello la alimentación del motor, o bien se puede memorizar de forma permanente como “Primer transmisor” con el procedimiento descrito en el apartado 4.6.

ADVERTENCIAS

- Un transmisor se puede memorizar como transmisor de servicio solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor.
- Este procedimiento permite memorizar el transmisor en “Modo 1” (el “Modo 1” se explica en el apartado 4.3.3).

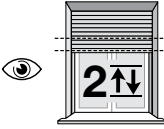
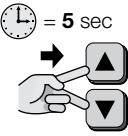
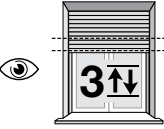
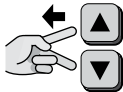
1				2 final
				
Desconecte la alimentación	espere por 2 segundos	conecte la alimentación	cuente 2 movimientos	Presione y suelte el botón (el motor no realiza ningún movimiento)

Nota – Después de realizar esta memorización, las direcciones de subida y bajada de la persiana aún no están asociadas correctamente a los botones correspondientes ▲ y ▼ del transmisor. Esta asociación se realizará automáticamente durante el ajuste de los topes “0” y “1”; por otra parte, la persiana se moverá “manualmente” hasta que se ajusten los topes. Posteriormente, bastará con pulsar el botón de mando una sola vez para moverla.

4.6 - Memorización del PRIMER transmisor de forma permanente

ADVERTENCIAS

- Un transmisor se puede memorizar como primer transmisor solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor, o bien si solo está memorizado un transmisor de servicio.
- Para memorizar el segundo transmisor (o tercero, cuarto, etc.) NO aplique el presente procedimiento, sino el que se describe en el apartado 4.10.
- Este procedimiento permite memorizar el transmisor en "Modo 1" (el "Modo 1" se explica en el apartado 4.3.3).

1				2			final
	 2 sec						
Desconecte la alimentación	espere por 2 segundos	conecte la alimentación	cuenta 2 movimientos	Mantenga presionadas las teclas simultáneamente	cuenta 3 movimientos	suelte los botones	

Nota – Después de realizar esta memorización, las direcciones de subida y bajada de la persiana aún no están asociadas correctamente a los botones correspondientes ▲ y ▼ del transmisor. Esta asociación se realizará automáticamente durante el ajuste de los topes “0” y “1”; por otra parte, la persiana se moverá “manualmente” hasta que se ajusten los topes. Posteriormente, bastará con pulsar el botón de mando una sola vez para moverla..

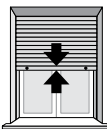
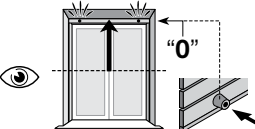
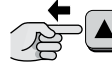
4.7 - Aprendizaje guiado de los topes Alto (“0”) y Bajo (“1”)

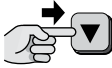
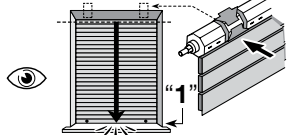
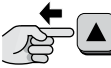


¡ATENCIÓN! – Programación destinada exclusivamente a las persianas cuyos topes incorporen bloqueos mecánicos

Este procedimiento permite asociar las direcciones de rotación del motor con los botones ▲ y ▼ del dispositivo de mando, de modo que el botón ▲ acciona la subida y el botón ▼ acciona la bajada de la persiana.

Nota – Si se memorizan los topes con este procedimiento, las dos cotas se controlarán y actualizarán constantemente mediante la función de “actualización automática de los topes” (consulte el apartado 5.3).

1	2		→ 3	
	Accione una maniobra de SUBIDA → 	 ...?...		
Lleve la persiana a la mitad de su carrera	Mantenga presionado el botón	espere ...	espere hasta que la persiana se detenga por el impacto de los tapones de seguridad contra la estructura (= final de carreraALTO = cota “0”)	suelte el botón

3	final		
Accione una maniobra de BAJADA → 	 ...?...		
Mantenga presionado el botón	espere ...	espere a que la persiana sea detenida por el impacto de los resortes rígidos anti-intrusión contra la estructura (= final de carreraBAJO = cota “1”)	suelte el botón

Nota – Tras realizar esta programación, el botón ▲ accionará la maniobra de subida y el botón ▼ accionará la maniobra de bajada. En caso de que no se obtengan los resultados previstos, borre las cotas de los topes (procedimiento 4.11) y repita la fase de aprendizaje de los topes.

4.8 - Activación de la fase de aprendizaje automático de los topes Alto ("0") y Bajo ("1")



¡ATENCIÓN! – Programación destinada exclusivamente a las persianas cuyos topes incorporen bloqueos mecánicos.

Este procedimiento permite asociar las direcciones de rotación del motor con los botones ▲ y ▼ del dispositivo de mando, de modo que el botón ▲ acciona la subida y el botón ▼ acciona la bajada de la persiana. **Posteriormente, durante las 2 o 3 primeras maniobras de apertura y cierre de la persiana, los topes se programarán automáticamente.**

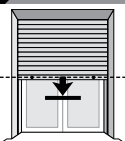
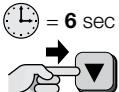
ADVERTENCIA

- Si se memorizan los topes con este procedimiento, las dos cotas se controlarán y actualizarán constantemente mediante la función de "actualización automática de los topes" (consulte el apartado 5.3).

1	2	3	→ 4
Lleve la persiana a la mitad de su carrera	Mantenga presionado el botón	cuenta 2 movimientos	suelte el botón
		Mantenga presionadas las teclas simultáneamente	cuenta 3 movimientos
			suelte los botones

4
Elija la opción deseada → Opción A: si la persiana arranca en SUBIDA Opción B: si la persiana arranca en BAJADA
Presione el botón y luego continúe como se indica en la opción elegida

4	5 final
Persiana SUBIENDO siga presionando el botón ▲	cuenta 3 movimientos
	Suelte el botón

opción – B	4		
			
	Persiana en <u>BAJADA</u>	suelte el botón	presione el botón

→ 4	5 final
persiana SUBIENDO	cuenta 3 movimientos
	Suelte el botón

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

Al finalizar el procedimiento, accione una maniobra para comprobar la correspondencia entre el botón pulsado y la dirección en que se mueve la persiana. En caso de que la correspondencia no sea la adecuada, siga el procedimiento 4.8.1, para restablecer los valores de fábrica y, a continuación, repita el procedimiento 4.8.

Nota – Tras realizar esta programación, el botón ▲ accionará la maniobra de subida y el botón ▼ accionará la maniobra de bajada. La persiana se moverá dentro de los límites comprendidos entre los dos bloqueos mecánicos de los topes.

4.8.1 - Desactivación de la fase de aprendizaje automático (para mantenimiento o restablecimiento de la configuración de fábrica)

1	2	3	→ 4
Lleve la persiana a la mitad de su carrera	Mantenga presionado el botón	cuenta 2 movimientos	suelte el botón
		Mantenga presionadas las teclas simultáneamente	cuenta 3 movimientos
			suelte los botones

4			final
Mantenga presionadas las teclas simultáneamente	cuente 3 movimientos	suelte los botones	

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

4.9 - Ajuste de la cota ("H") para la apertura y el cierre parciales

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

ADVERTENCIAS

- Si desea modificar la posición de una cota "H" que ya esté memorizada, repita este procedimiento; para ello, pulse en el punto 7 el botón al que está asociada la cota.
- La primera cota "H" memorizada sobrescribe la cota pre-memorizada de fábrica.

1	2	3	→ 4
Lleve la persiana a la mitad de su carrera	Mantenga presionado el botón	cuente 2 movimientos	suelte el botón

4	5	→ 6
Mantenga presionadas las teclas simultáneamente	cuente 2 movimientos	Suelte los botones
		Ajuste de fin de posición: pulse varias veces los botones ▲ y ▼ hasta que la persiana llegue a la cota parcial deseada (cada vez que se pulsa el botón, la persiana se mueve unos milímetros)

6	→ 7
Mantenga presionado el botón	cuente 3 movimientos
	suelte el botón

(otro transmisor)



Para memorizar la PRIMERA cota "H"
en el transmisor que se está utilizando para este procedimiento

7	final
Mantenga presionadas las teclas simultáneamente	cuente 4 movimientos
	suelte los botones

Para memorizar la cota "H" SUCESIVA
en un nuevo transmisor no memorizado

7	final
Mantenga presionado el botón deseado	cuente 4 movimientos
	suelte el botón

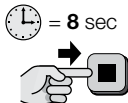
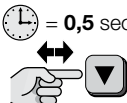
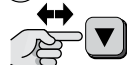
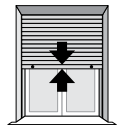
Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anular el ajuste en cualquier momento; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

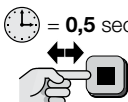
4.10 - Memorización de un SEGUNDO transmisor (o tercero, cuarto, etc.)

Para llevar a cabo los procedimientos, es necesario disponer de un segundo transmisor ya memorizado ("anterior").

4.10.1 - Memorización de un segundo transmisor en "Modo 1"

¡Atención! - El procedimiento memoriza el nuevo transmisor en "Modo 1", independientemente del modo en que se haya memorizado el transmisor anterior.

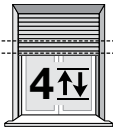
1			2			→ 3
 New			 Old	  (x 3) 		
Nuevo transmisor	mantenga presionado el botón	suelte el botón (en este caso, el motor no efectúa ningún movimiento)	Viejo transmisor	presione y suelte <u>cualquier botón x 3 veces</u> . <u>siempre que se memorice</u> (el motor comienza con la maniobra vinculada a ese botón)		

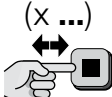
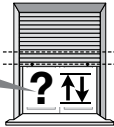
3		final
 New		¡Atención! Si el motor efectúa 6 movimientos, significa que la memoria está llena.
Nuevo transmisor	presione y suelte el botón	

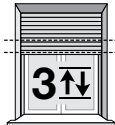
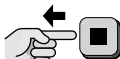
Nota - Durante la ejecución del procedimiento, puede anular la memorización en cualquier momento; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

4.10.2 - Memorización de un segundo transmisor en "Modo 2"

¡Atención! - El procedimiento memoriza un botón del nuevo transmisor en "Modo 2", independientemente del modo en que se haya memorizado el botón que se pulsa en el transmisor anterior.

1			2		→ 3	
 New	 		 Old	 	 	
Nuevo transmisor	mantenga presionado el botón	suelte el botón	Viejo transmisor	mantenga presionado el botón	cuente 4 movimientos	suelte el botón

3				→ 4	
 Old	 4 OPCIONES: 1 presión = establece el mando paso a paso 2 presiones = establece el mando Abrir > Stop 3 presiones = establece el mando Cerrar > Stop 5 presiones = establece el mando Stop	 10 sec.	 1/ 2/ 3/ 4/ 		
Viejo transmisor	presione y suelte el botón la misma cantidad de veces indicada en la opción elegida	espere...	el motor realiza un número de movimientos igual al número de presiones dadas con el transmisor		

4				final	
 New	 	 		¡Atención! Si el motor efectúa 6 movimientos, significa que la memoria está llena.	
Nuevo transmisor	mantenga presionado el botón	cuente los movimientos	suelte el botón		

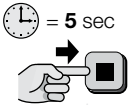
Nota - Durante la ejecución del procedimiento, puede anular la memorización en cualquier momento; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

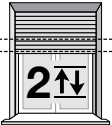
4.11 - Borrado total o parcial de la memoria

Este procedimiento permite seleccionar en el punto 5 los datos que desea borrar.

Procedimiento desarrollado con un transmisor memorizado en “Modo 1”

1

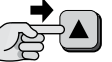
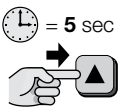


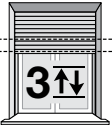




Mantenga presionado el botón cuente 2 movimientos suelte el botón

2



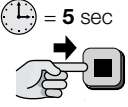




Mantenga presionado el botón cuente 3 movimientos suelte el botón

→ 3

3



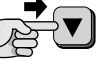
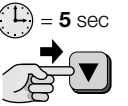




Mantenga presionado el botón cuente 3 movimientos suelte el botón

→ 4

4







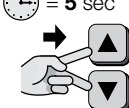
Mantenga presionado el botón cuente 3 movimientos suelte el botón

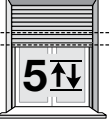
→ 5

¡ATENCIÓN!
Este borrado solo debe realizarse si se desea ajustar de nuevo la cota de los topes, utilizando para ello un procedimiento distinto al que se haya utilizado anteriormente. No obstante, si desea ajustar las cotas con el mismo procedimiento, no es necesario borrar nada.

• Para borrar toda la memoria

5





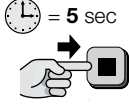


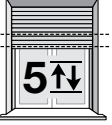
Mantenga presionadas las teclas simultáneamente cuente 5 movimientos suelte los botones

final

• Para borrar solo los transmisores memorizados

5





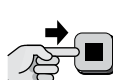


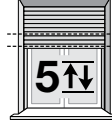
Mantenga presionado el botón cuente 5 movimientos suelte el botón

final

• Para borrar solo las cotas de los topes y las intermedias

5





Mantenga presionado el botón cuente 5 movimientos

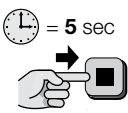
final

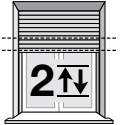
Nota – Durante la ejecución del procedimiento, puede anularlo en cualquier momento; para ello, mantenga pulsados simultáneamente los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

4.12 - Bloqueo y desbloqueo de la memoria

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

1

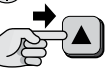
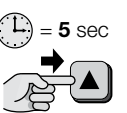


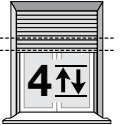


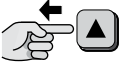


Mantenga presionado el botón cuente 2 movimientos suelte el botón

2



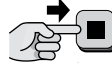
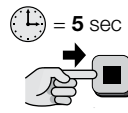


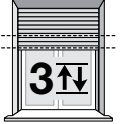


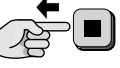
Mantenga presionado el botón cuente 4 movimientos suelte el botón

→ 3

3



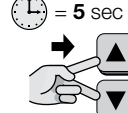


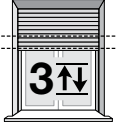


Mantenga presionado el botón cuente 3 movimientos suelte el botón

→ 4

4







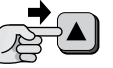
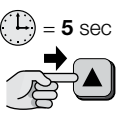
Mantenga presionadas las teclas simultáneamente cuente 3 movimientos suelte los botones



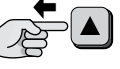


Para bloquear la memoria

5





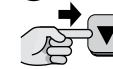
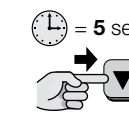


Mantenga presionado el botón cuente 3 movimientos suelte el botón

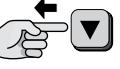
final

Para desbloquear la memoria

5







Mantenga presionado el botón cuente 3 movimientos suelte el botón

final

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

5.1- Función “Detección de obstáculos”

Esta función se activa automáticamente y al mismo tiempo que la programación de los topes. La función interviene cuando el movimiento de la persiana, ya sea hacia arriba o hacia abajo, se frena de forma inesperada por la presencia de algún obstáculo (un objeto, una persona, etc.) o por una fricción fuerte a causa de la formación de hielo, la dilatación del material o por cualquier otro motivo. En estos casos, el motor bloquea inmediatamente la maniobra en curso. En resumen, la función controla la intensidad de la fuerza que el motor debe contrarrestar frente al obstáculo para liberar la persiana. Esta función no se puede desactivar. Si se detecta un obstáculo durante una maniobra de bajada, la persiana invierte el movimiento y recorre el 50% del total de la carrera.

5.2 - Ciclo máximo de trabajo constante

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

5.3 - Función de “actualización automática de los topes”

Esta función verifica la cota de los topes cada 120 maniobras e impacta en el tope. El impacto permite a la función medir los nuevos valores del tope y actualizar los existentes, recuperando así los desajustes eventuales que se han creado con el tiempo, por el efecto del desgaste y de los cambios de temperatura a los que están expuestos los soportes y los muelles del motor. La actualización constante de las cotas permite que la persiana llegue a los topes siempre con la máxima precisión. La función no se activa cuando el recorrido de la persiana dura menos de 2,5 segundos y, por tanto, no llega al tope.

5.4 - Función de “Breve inversión en auto-actualización de los topes”

Con esta función, durante las maniobras de actualización de los topes, una vez hallado el nuevo límite, la automatización se detiene suavemente y ejecuta una breve inversión. Esto sirve para preservar la estructura todo lo posible y no exigirla demasiado.

5.5 - Recuperación de la primera cota parcial

Pulsando dos veces el botón “▼” es posible recuperar una cota parcial memorizada de fábrica ubicada a aproximadamente 10 cm del tope inferior.

5.6 - “Go To Position” (sólo con el uso de un transmisor dotado de slider)

El slider permite el mando del toldo con el modo de funcionamiento “presión breve”:

- si el slider se pulsa en el punto 0%, el sistema lleva el toldo al tope inferior “1”;
- si el slider se pulsa en el punto 100%, el sistema lleva el toldo al tope superior “0”;
- si el slider se pulsa en un punto entre 1% y 99%, el sistema lleva el toldo a la cota parcial “H” correspondiente al valor pulsado.

5.7 - Accionamiento de apertura y cierre parciales de la persiana (cota “H”)

En general, para accionar una apertura o un cierre parcial de la persiana, pulse una sola vez el botón (del transmisor) que se ha asociado a la cota parcial deseada durante la aplicación del último paso del procedimiento descrito en el apartado 4.9.

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

❑ Enviando un comando, el motor no se acciona:

Esto puede suceder si la persiana se encuentra próxima a un tope o si ha detectado un obstáculo en dicho punto. En su caso, primero es preciso accionar la maniobra contraria durante un breve periodo de tiempo y, a continuación, enviar de nuevo el comando deseado.

Desecho del producto

Al igual que con la instalación, incluso al finalizar la vida útil del producto en cuestión, las operaciones de eliminación deben realizarlas personas cualificadas a tal efecto. Este producto está fabricado con varios tipos de material: algunos se pueden reciclar y otros se deben desechar. Es preciso obtener información acerca de los sistemas de reciclaje y eliminación previstos en los reglamentos aplicables en su región para esta categoría de producto. **¡Atención!** – Algunos componentes del

producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, de liberarse al medio ambiente, podrían causar daños graves al medio ambiente y a la salud humana. Según indica el símbolo que aparece en el lateral, está prohibido desechar este producto en lugares habilitados para residuos domésticos. Por tanto, practique la recogida selectiva para su eliminación en función de los métodos estipulados en los reglamentos vigentes en su región. También puede devolver el producto al proveedor cuando vaya a adquirir un producto nuevo equivalente. **¡Atención!** – Los reglamentos aplicables a escala local pueden imponer fuertes sanciones en caso de que este producto se deseche de forma inadecuada.



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

Características técnicas

Tomar como referencia los datos de la placa del motor.

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

DECLARACIÓN UE DE CONFORMIDAD SIMPLIFICADA

Por la presente Nice S.p.A. declara que el tipo de equipo radioeléctrico E FIT SP 611, E FIT SP 1011, E FIT SP 1311, E FIT MP 517, E FIT MP 817, E FIT MP 1117, E FIT MP 1517, E FIT MP 3017 es conforme con la Directiva 2014/53/UE.

El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en la dirección Internet siguiente: <https://www.niceforyou.com/es/soporte>

МЕРЫ ПРЕДОСТОРОЖНОСТИ ОБЩЕГО ХАРАКТЕРА: БЕЗОПАСНОСТЬ - МОНТАЖ - ИСПОЛЬЗОВАНИЕ (оригинальные инструкции на итальянском языке)

ВНИМАНИЕ Важные предупреждения по безопасности. Необходимо четко следовать инструкции, поскольку неправильный монтаж может причинить серьезный ущерб

ВНИМАНИЕ Важные предупреждения по безопасности. Очень важно выполнять данные инструкции с целью обеспечения безопасности людей. Сохраните настоящую инструкцию

- Перед началом монтажа ознакомиться с «Техническими характеристиками изделия» (в настоящем руководстве), в частности, необходимо убедиться в том, что настоящее изделие пригодно для автоматизации направляемого элемента. В противном случае НЕ НАЧИНАТЬ монтаж
- Не допускается вводить изделие в эксплуатацию без проведения приемочных испытаний, как описано в главе «Приемка и ввод в эксплуатацию»

ВНИМАНИЕ В соответствии с последним Европейским законодательством, изготовление автоматических систем должно соответствовать требованиям действующей Директивы по машиностроению, которые позволяют заявлять о предполагаемом соответствии системы автоматизации. В связи с вышесказанным, все операции по подключению к электросети, приемочным испытаниям, вводу в эксплуатацию и обслуживанию изделия должны производиться исключительно квалифицированным и опытным техническим персоналом

- Перед началом монтажа изделия убедиться, что используемый материал находится в удовлетворительном состоянии и пригоден к использованию
- Изделие не предназначено для эксплуатации лицами с ограниченными физическими, психическими или умственными способностями (включая детей), а также лицами, не обладающими достаточными знаниями и навыками
- Не разрешать детям играть с прибором.
- Не позволяйте детям играть со органами управления системой. Храните пульты дистанционного управления системой в месте, недоступном детям

ВНИМАНИЕ С целью предупреждения риска случайного включения термического выключателя данный прибор не должен управляться внешними устройствами управления, таким, например, как таймер, или не должен подключаться к цепи, на которую регулярно подается питание или которое регулярно обесточивается коммунальными службами

- В цепи питания системы следует установить устройство разъединения (не входит в комплект поставки), при срабатывании которого расстояние между разомкнутыми контактами будет обеспечивать полное отключение в условиях, классифицируемых как III-я категория перенапряжения
- В процессе монтажа обращайтесь с компонентами системы бережно во избежание защемлений, ударов, падений или любых контактов с жидкостями. Не помещайте изделие вблизи источников тепла. Не подвергайте изделие воздействию открытого пламени. Все вышеописанные действия могут привести к выходу системы из строя или возникновению опасных ситуаций. Если такое произойдет, немедленно прекратите работы и обратитесь в Отдел технической поддержки
- Изготовитель не несет никакой ответственности за ущерб, причиненный имуществу или здоровью людей вследствие несоблюдения инструкций по монтажу. В этом случае действие гарантии в отношении дефектов материалов приостанавливается
- Взвешенный уровень звукового давления A ниже 70 дБ (A)
- Чистка и обслуживание, которые должны выполняться самим пользователем, не должны производиться детьми без наблюдения
- Перед выполнением любых работ с оборудованием (обслуживание, чистка) всегда отключать изделие от электросети
- Периодически проверяйте состояние оборудования, в частности, обращайте внимание на состояние кабеля, пружин и суппортов на предмет обнаружения возможной разбалансировки, износа или повреждения. Не пользуйтесь системой, если она нуждается в ремонте или настройке, поскольку неправильный монтаж или разбалансировка системы автоматики могут стать причиной повреждений
- Упаковочные материалы должны утилизироваться в строгом соответствии с требованиями местных норм
- Между движущимися частями и неподвижными предметами следует соблюдать дистанцию не менее 0,4 м
- Надпись на трубчатых двигателях после монтажа может оказаться закрытой
- В случае повреждения кабеля питания прибор подлежит утилизации. Замена кабеля питания невозможна.
- Следите за движущимися жалюзи и стойте в стороне до тех пор, пока они полностью не опустятся
- Будьте внимательны при приведении в действие устройства ручного отпускания, т.к. поднятые жалюзи могут быстро упасть при наличии ослабших или сломанных пружин
- Не приводите в движение уличный тент, когда вблизи него выполняются какие-либо работы, например, мытье окон
- Отсоедините уличный тент от питания, когда вблизи него выполняются какие-либо работы, например, мытье окон. Предупреждение для устройства «тент с автоматическим приводом»
- Если кабель питания поврежден во избежание возможных рисков его замена должна быть выполнена изготовителем, его сервисным центром или, во всяком случае, специалистом с аналогичной квалификацией

МЕРЫ ПРЕДОСТОРОЖНОСТИ ПРИ МОНТАЖЕ

- Перед установкой привода необходимо убрать все лишние кабели и отключить все оборудование, не требующееся для функционирования моторизованных устройств
- Устанавливайте устройство ручного отпускания ворот на высоте менее 1,8 м
ПРИМЕЧАНИЕ: если устройство является съемным, его следует хранить в непосредственной близости от ворот
- Убедиться, что элементы управления располагаются на достаточном расстоянии от движущихся частей и при этом обеспечивается их обзор. За исключением случаев, когда используется селекторный переключатель, элементы управления должны устанавливаться на минимальной высоте 1,5 м и защищены специальным ограждением с целью предотвращения доступа
- Устройства управления должны быть установлены таким образом, чтобы быть хорошо видимыми
- Для приводов, у которых после установки возможен доступ к незащищенным движущимся частям, высота установки таких частей должна превышать 2,5 м от пола или другой поверхности, с которой возможен доступ
- Перед установкой привода необходимо убрать все лишние кабели и отключить все оборудование, не требующееся для функционирования моторизованных устройств
- Устанавливайте устройство ручного отпускания ворот на высоте менее 1,8 м
ПРИМЕЧАНИЕ: если устройство является съемным, его следует хранить в непосредственной близости от ворот
- Убедиться, что элементы управления располагаются на достаточном расстоянии от движущихся частей и при этом обеспечивается их обзор. За исключением случаев, когда используется селекторный переключатель, элементы управления должны устанавливаться на минимальной высоте 1,5 м и защищены специальным ограждением с целью предотвращения доступа
- Устройства управления должны быть установлены таким образом, чтобы быть хорошо видимыми
- Для приводов, у которых после установки возможен доступ к незащищенным движущимся частям, высота установки таких частей должна превышать 2,5 м от пола или другой поверхности, с которой возможен доступ

Примечание для пояснения: некоторые рисунки, которые упоминаются в тексте, приведены в конце руководства.

1 ОПИСАНИЕ И НАЗНАЧЕНИЕ ИЗДЕЛИЯ

Era Fit P относится к категории трубчатых двигателей, предназначенных **исключительно** для автоматизации жалюзи, оснащенных механическими упорами в положениях остановки, то есть предохранительными заглушками и жесткими защитными пружинами. **Запрещается использовать оборудование в любых других целях! Производитель не несет ответственности за ущерб, вызванный ненадлежащим использованием продукта, то есть таким, которое отлично от описанного в настоящем руководстве.**

Технические характеристики:

- питание от электросети;
- устанавливается внутри намоточного рулона; выступающая сторона крепится внутри короба при помощи винтов или специальных скоб для крепления (отсутствующих в упаковке);
- включает в себя радиоприемник и блок управления с энкодером, обеспечивающий электронное управление движением и точность положений остановки;
- совместим со всеми компонентами электронного управления Nice (передатчиками и климатическими датчиками), которые используют радиосистему NRC;
- может управляться только по радио**, с использованием портативных передатчиков Nice для ручных команд, а для автоматических команд — некоторых моделей климатических датчиков Nice (дополнительные принадлежности, отсутствующие в упаковке);
- может быть запрограммирован исключительно по радио**, с помощью портативных передатчиков Nice (дополнительные принадлежности, отсутствующие в упаковке);
- может осуществлять подъем или опускание жалюзи, может останавливать их в положениях остановки «верх», «низ» или в других промежуточных положениях;
- оснащен предохранительной системой «Обнаружение препятствия», срабатывающей в том случае, когда движение жалюзи, будь то подъем или опускание, внезапно затормаживается вследствие наличия препятствия (предмета, человека и др.) или сильного трения из-за образования льда, расширения материалов или по другой причине. В этом случае двигатель немедленно останавливает перемещение жалюзи, они меняют направление движения и перемещаются на расстояние, равное 50% общего хода;
- оснащен устройством тепловой защиты, которое в случае перегрева, вызванного автоматическим использованием, выходящим за разрешенные пределы, автоматически прекращает подачу электропитания и возобновляет ее, когда температура приходит в норму;
- предлагается в различных исполнениях, каждое из которых имеет определенный крутящий момент двигателя (*мощность*);
- предусматривает управление от передатчика, оснащенного слайдером, для установки жалюзи в любое положение частичного открытия;
- предусматривает корректировку положений остановки через каждые 120 операций для ограничения износа конструкции жалюзи;
- двигатель имеет предварительную заводскую настройку положения частичного открытия.

2 МОНТАЖ МОТОРА И УСТРОЙСТВ

2.1 - Первоначальные проверки и пределы эксплуатации

Внимание! – Выполните следующие проверки перед установкой изделия:

- Сразу же после того, как изделие извлечено из упаковки, проверьте его сохранность.
- Данное изделие предлагается в различных исполнениях, каждое из которых имеет определенный крутящий момент двигателя. Каждое исполнение предназначено для перемещения жалюзи определенного размера и веса. Поэтому перед монтажом убедитесь в том, что крутящий момент двигателя, скорость вращения и время работы данного изделия пригодны для автоматизации ваших жалюзи (см. «Руководство по выбору», имеющееся в каталоге продукции Nice — www.niceforyou.com). В частности, **не устанавливайте двигатель, если его крутящий момент больше необходимого для перемещения жалюзи.**
- Проверьте диаметр намоточного рулона. Его следует выбирать в зависимости от крутящего момента двигателя следующим образом:
 - для двигателей с размером «S» ($\varnothing = 35$ мм) минимальный внутренний диаметр намоточного рулона должен быть равен 40 мм;
 - для двигателей с размером «M» ($\varnothing = 45$ мм) и крутящим моментом до 30 Н·м (включительно) минимальный внутренний диаметр намоточного рулона должен быть равен 52 мм.
- При установке двигателя снаружи убедитесь в том, что он защищен от атмосферных воздействий надлежащим образом.

Дополнительные ограничения по использованию указаны в главах 1, 2 и в «Технических характеристиках».

2.2 - Сборка и монтаж трубчатого двигателя

Внимание! - Перед началом сборки и установки линейного двигателя

для внимательно прочитать общие предупреждения по безопасности при монтаже и эксплуатации, рис. 1. Неправильный монтаж системы может привести к причинению серьезного ущерба здоровью.

Для сборки и установки двигателя см. **рис. 5**. Кроме того, обратитесь к каталогу продукции Nice или веб-сайту www.niceforyou.com для выбора стопорного кольца (**рис. 5-а**), приводного колеса (**рис. 5-б**) и опорного кронштейна двигателя (**рис. 5-ф**).

После установки двигателя необходимо также выполнить установку дополнительных устройств, если таковые предусмотрены. Изделие совместимо с климатическими датчиками Nice, подключаемыми к двигателю по радиосвязи, например некоторыми моделями серий «Volo» и «Nemo». Для идентификации совместимых устройств и выбора нужных моделей обратитесь к каталогу продукции Nice, имеющемуся также на веб-сайте www.niceforyou.com (эти устройства являются опциональными и отсутствуют в упаковке).

3 ПОДКЛЮЧЕНИЕ ЭЛЕКТРОЭНЕРГИИ И ПЕРВОЕ ВКЛЮЧЕНИЕ

Электрические соединения должны выполняться только после установки двигателя и предусмотренных совместимых аксессуаров.

Кабель электродвигателя состоит из следующих внутренних проводников (**рис. 4**):

Провод	Цвет	Подключение
1	Коричневый	Фаза
2	Синий	Нейтраль
3	Желто-зеленый	Заземление

Подключите двигатель к электросети с учетом следующих **указаний**:

- неправильное подключение может привести к неисправностям или опасным ситуациям;
- необходимо убедиться в строгом соблюдении подключений, предписанных в данном руководстве;
- в схеме электропитания двигателя должно быть предусмотрено устройство отключения от сети, в котором расстояние между разомкнутыми контактами должно обеспечивать полное разъединение в условиях перегрузки по напряжению категории III в соответствии с правилами устройства электроустановок (разъединительное устройство не входит в комплект поставки изделия).

Устройства, подключаемые по радио (портативные передатчики и некоторые модели климатических датчиков): внесите их в память двигателя во время программирования в порядке, изложенном в данном руководстве и соответствующих руководствах по эксплуатации устройств.

4 ПРОГРАММИРОВАНИЕ И РЕГУЛИРОВКА

4.1 - Общие положения

- Регулировка положений остановки должна производиться **после** монтажа двигателя на жалюзи и его подключения к электропитанию.
- В установках с несколькими двигателями и/или приемниками перед началом программирования необходимо отключить электропитание всех двигателей и приемников, которые не будут программироваться.
- Тщательно соблюдайте пределы времени, указанные для операций: с момента отпущения кнопки в вашем распоряжении имеются 60 секунд для нажатия следующей кнопки, предусмотренной операцией; в противном случае по истечении этого времени двигатель произведет 6 перемещений в качестве сообщения об аннулировании текущей операции.
- При программировании двигатель осуществляет определенное количество коротких перемещений в качестве «ответа» на команду, заданную монтажником. Необходимо подсчитать количество этих перемещений, не обращая внимания на их направление.

4.2 - Положения, в которых жалюзи останавливаются автоматически

Электронная система, постоянно контролирующая перемещения жалюзи, в состоянии самостоятельно остановить двигатель, когда жалюзи достигают определенного положения, заданного монтажником. Программируемые положения (**рис. 3**):

- положение «0» = положение остановки «верх»: жалюзи полностью свернуты;
- положение «1» = положение остановки «низ»: жалюзи полностью развернуты;
- положение «Н» = промежуточное положение: жалюзи частично открыты.

Если концевые ограничители пока еще не запрограммированы, движение рольставни может осуществляться только в «присутствии человека», то есть при удерживании нажатой клавиши управления, пока осуществляется нужный маневр; движение останавливается сразу, как только пользователь отпускает клавишу. Напротив, после программирования концевых ограничителей достаточно простого нажатия на нужную клавишу, чтобы подвинуть рольставни, движение завершится самостоятельно, как только рольставни достигнут заданного положения.

Программирование конечных ограничителей касается одновременно также двух направлений вращения двигателя в отношении соответствующих клавиш подъема (▲) и опускания (▼) устройства управления (сначала, пока конечные ограничители еще не запрограммированы, сопряжение является случайным, и может случиться так, что при нажатии клавиши ▲ рольставни опускаются, вместо того чтобы подниматься, и наоборот).

4.3 - Обзор передатчиков

4.3.1 - Совместимые передатчики

Обратитесь к каталогу продукции Nice или веб-сайту www.niceforyou.com для выбора устройств управления Nice, которые совместимы с радиоприемником, встроенным в двигатель.

4.3.2 - Иерархия запоминания передатчиков

В общем случае передатчик может быть внесен в память в качестве: а) передатчика ДЛЯ ВРЕМЕННОГО ИСПОЛЬЗОВАНИЯ (внесение в память для временного использования); б) ПЕРВОГО передатчика (внесение в память для постоянного использования); в) ВТОРОГО передатчика (или третьего, четвертого и т. д.) (внесение в память для постоянного использования).

А - Передатчик для временного использования

Передатчик может быть внесен в память в качестве передатчика для временного использования только в том случае, если в память двигателя не внесен никакой другой передатчик. Для внесения в память выполните процедуру 4.5 (датчик запоминается в «Режиме 1»).

В - Первый передатчик

Передатчик может быть внесен в память в качестве первого передатчика только в том случае, если в память двигателя не внесен никакой другой передатчик или внесен только передатчик для временного использования. Для внесения в память выполните процедуру 4.6 (датчик запоминается в «Режиме 1»).

С - Второй передатчик (или третий, четвертый и т. д.)

Передатчик может быть внесен в память в качестве второго передатчика (или третьего, четвертого и т. д.) только в том случае, если в память двигателя уже внесен первый передатчик. Для ввода в память в данном случае необходимо выполнить процедуру, изложенную в параграфе 4.10. **Внимание!** – Если в память внесен передатчик для временного использования, невозможно сохранить второй передатчик (или третий, четвертый и т. д.).

4.3.3 - Два режима внесения в память кнопок передатчика

Для внесения в память кнопок передатчика можно использовать два альтернативных режима: «Режим 1» и «Режим 2».

- «РЕЖИМ 1». В этом режиме для различных команд двигателя автоматически устанавливается соответствие различным кнопкам передатчика, и установщик не имеет возможности изменять соответствие команд и кно-

пок. После окончания процедуры каждая кнопка будет соответствовать заданной команде в соответствии со следующей схемой:

- кнопка ▲ (или кнопка 1): будет соответствовать команде **Подъем**
- кнопка ■ (или кнопка 2): будет соответствовать команде **Стоп**
- кнопка ▼ (или кнопка 3): будет соответствовать команде **Опускание** (если на передатчике предусмотрена четвертая кнопка..... дважды быстро нажмите кнопку «▼», и двигатель обеспечит переход в положение частичного открытия, предварительно заданное на заводе)
- кнопка 4: будет соответствовать команде **Стоп**.

Примечание. Если на кнопках передатчика нет символов и цифр, для их идентификации используйте **рис. 2**

- «РЕЖИМ 2». Этот режим позволяет вручную устанавливать соответствие одной из команд двигателя с одной из кнопок передатчика и обеспечивает установщику возможность выбирать сочетания команды и нужной кнопки. После окончания процедуры для запоминания другого соответствия между кнопкой и требуемой командой необходимо будет повторить процедуру еще раз.

Внимание! – В каждой системе автоматики имеется собственный список команд, сохраняемый в «Режиме 2»; список доступных команд для данного двигателя приведен в процедуре 4.10.2.

4.3.4 - Количество запоминаемых передатчиков

Можно внести в память **30 передатчиков**, если все они внесены в «Режиме 1», или же можно внести в память **30 отдельных команд** (кнопок), если все они внесены в режим 2. Оба способа можно использовать совместно при условии, что количество запоминаемых единиц не превышает предельного значения 30.

4.4 - Использование передатчика в процедурах программирования

- Процедуры программирования должны выполняться только с передатчиком, внесенным в память в «Режиме 1» (параграфы 4.5 / 4.6 / 4.10.1).
- Процедуры программирования можно также выполнять с передатчиком для временного использования, то есть передатчиком, внесенным в память для временного использования (параграф 4.5).
- Если используемый для программирования передатчик управляет несколькими группами автоматики, то при выполнении процедуры перед отправкой команды необходимо выбрать ту группу, которая соответствует программируемой в данный момент автоматике.

4.5 - Внесение в память передатчика для временного использования

Передатчик для временного использования вносится в память двигателя в режиме временного использования. Полезно при выполнении всех операций программирования, настройки и приемочных испытаний устройств автоматики. После выполнения операции передатчик может быть удален, отключен от двигателя или сохранен для постоянного использования в качестве «первого передатчика» с помощью процедуры 4.6.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ

- Передатчик может быть внесен в память в качестве передатчика для временного использования только в том случае, если в память двигателя не внесен никакой другой передатчик.
- Данная процедура вносит передатчик в память в «Режиме 1» (режим 1 описан в параграфе 4.3.3)..

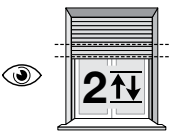
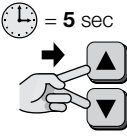
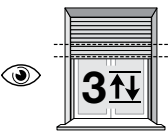
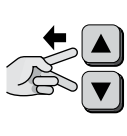
1				2	окончание
	 2 s				
Отключить питание	подождать 2 секунды	включить питание	отсчитать 2 движения	Нажать и отпустить клавишу (двигатель не выполняет никаких движений)	

Примечание. Направления подъема и опускания жалюзи после введения в память по-прежнему не связаны надлежащим образом с соответствующими кнопками ▲ и ▼ на передатчике. Соответствие будет установлено автоматически при настройке положений остановки «0» и «1»; кроме того, жалюзи будут перемещаться в режиме «присутствие человека» до тех пор, пока не будут отрегулированы положения остановки. После этого для их перемещения достаточно будет кратковременного нажатия на кнопку управления.

4.6 - Внесение в память ПЕРВОГО передатчика для постоянного использования

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ

- Передатчик может быть внесен в память в качестве первого передатчика только в том случае, если в память двигателя не внесен никакой другой передатчик или внесен только передатчик для временного использования.
- Для внесения в память второго передатчика (или третьего, четвертого и т. д.) НЕ используйте данную процедуру, для этой цели используется процедура 4.10.
- Данная процедура вносит передатчик в память в «Режиме 1» (режим 1 описан в параграфе 4.3.3).

1				2			окончание
	 2 sec						
Отключить питание	подождать 2 секунды	включить питание	отсчитать 2 движения	Удерживать нажатыми одновременно клавиши	отсчитать 3 движения	отпустить клавиши	

Примечание. Направления подъема и опускания жалюзи после введения в память по-прежнему не связаны надлежащим образом с соответствующими кнопками ▲ и ▼ на передатчике. Соответствие будет установлено автоматически при настройке положений остановки «0» и «1»; кроме того, жалюзи будут перемещаться в режиме «присутствие человека» до тех пор, пока не будут отрегулированы положения остановки. После этого для их перемещения достаточно будет кратковременного нажатия на кнопку управления.

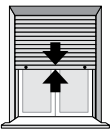
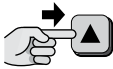
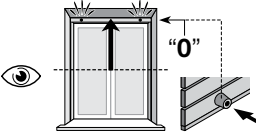
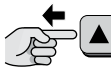
4.7 - Распознавание положений остановки «Верх» («0») и «Низ» («1»)

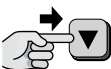
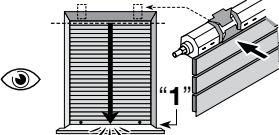
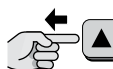


ВНИМАНИЕ! – Программирование используется только для жалюзи с механическими упорами в положениях остановки.

Данная процедура устанавливает соответствие между направлениями вращения двигателя и кнопками ▲ и ▼ на устройстве управления таким образом, чтобы кнопка ▲ соответствовала подъему жалюзи, а кнопка ▼ соответствовала их опусканию.

Примечание. При внесении с помощью данной процедуры положений остановки в память обе отметки постоянно управляются и обновляются функцией «Автоматическое обновление положений остановки» (прочтите параграф 5.3).

1	2				→ 3
	Управление движением ВВЕРХ → 	 ...?...			
Передвинуть рольставни до середины хода	Удерживать нажатой клавишу	подождать...	дождаться, пока рольставни остановятся вследствие столкновения с предохранительными пробками конструкции (= концевой ограничитель ВВЕРХ = часть «0»)	отпустить клавишу	

3	окончание			
Управление движением ВНИЗ → 	 ...?...			
Удерживать нажатой клавишу	подождать...	дождаться, пока рольставни остановятся вследствие столкновения с жесткими пружинами против интрузии конструкции (= концевой ограничитель ВНИЗ = часть «1»)	отпустить клавишу	

Примечание. После завершения программирования кнопка ▲ будет управлять подъемом, а кнопка ▼ — опусканием. Если результат не соответствует ожидаемому, удалите внесенные в память положения остановки (процедура 4.11) и повторите процесс распознавания положений остановки.

5.8 - Активация автоматического распознавания положений остановки «Верх» («0») и «Низ» («1»)



ВНИМАНИЕ! – Программирование используется только для жалюзи с механическими упорами в положениях остановки.

Данная процедура устанавливает соответствие между направлениями вращения двигателя и кнопками ▲ и ▼ на устройстве управления таким образом, чтобы кнопка ▲ соответствовала подъему жалюзи, а кнопка ▼ соответствовала их опусканию. **Положения остановки будут автоматически запрограммированы позже, в процессе выполнения 2-3 перемещений для открывания и закрывания жалюзи.**

УКАЗАНИЕ

- При внесении с помощью данной процедуры положений остановки в память обе отметки постоянно управляются и обновляются функцией «Автоматическое обновление положений остановки» (прочтите параграф 5.3).

1	2	3	→ 4
Передвинуть рольставни до середины хода	Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 2 движения	отпустить клавишу

4
Выбрать нужную опцию → Опция А: если рольставни двигаются ВВЕРХ Опция В: если рольставни двигаются ВНИЗ
Нажать клавишу, а затем действовать, как указано в отношении выбранной опции

4	5 окончание
Рольставни двигаются ВВЕРХ , продолжать удерживать клавишу ▲	отсчитать 3 движения
	отпустить клавишу

4	5 окончание
Рольставни двигаются ВНИЗ	отпустить клавишу
	нажать клавишу

→ 4	5 окончание
рольставни двигаются ВВЕРХ	отсчитать 3 движения
	отпустить клавишу

Примечание. Во время выполнения данной процедуры в любой момент можно отменить программирование, одновременно удерживая нажатыми кнопки ■ и ▼ в течение 4 секунд. Альтернативный вариант выполнения операции: не нажимайте никакие кнопки и подождите 60 секунд, чтобы двигатель выполнил 6 перемещений.

В конце процедуры дайте команду на перемещение, чтобы проверить соответствие между нажатой клавишей и направлением перемещения жалюзи. При несоответствии выполните процедуру 4.8.1, чтобы восстановить заводские настройки, и повторите процедуру 4.8.

Примечание. После завершения программирования кнопка ▲ будет управлять подъемом, а кнопка ▼ — опусканием. Перемещение жалюзи будет ограничено пределами, которые определяются механическими упорами в положениях остановки.

4.8.1 - Деактивация автоматического распознавания (для технического обслуживания или восстановления заводских настроек)

1	2	3	→ 4
Передвинуть рольставни до середины хода	Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 2 движения	отпустить клавишу

Удерживать нажатыми одновременно клавиши	отсчитать 3 движения	отпустить клавиши

Примечание. Во время выполнения данной процедуры в любой момент можно отменить программирование, одновременно удерживая нажатыми кнопки ■ и ▼ в течение 4 секунд. Альтернативный вариант выполнения операции: не нажимайте никакие кнопки и подождите 60 секунд, чтобы двигатель выполнил 6 перемещений.

4.9 - Настройка отметки («Н») для частичного открытия/закрытия

Двигатель может использовать до 30 положений для частичного открытия/закрытия, называемых «отметками Н». Эти отметки можно настраивать только после настройки положений остановки «0» и «1». Следующая процедура позволяет за один раз настраивать одну отметку «Н».

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ

- Если необходимо изменить положение уже сохраненной отметки «Н», повторите процедуру, нажав в пункте 7 кнопку, соответствующую данной отметке.
- Первая внесенная в память отметка «Н» перезаписывает предварительную заводскую отметку.

1	2	3	→ 4
Передвинуть рольставни до середины хода	Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 2 движения	отпустить клавишу
4	5	6	→ 7
Удерживать нажатыми одновременно клавиши	отсчитать 2 движения	отпустить клавиши	отпустить клавишу
7	8	9	→ 10
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 3 движения	отпустить клавишу	отпустить клавишу
11	12	13	→ 14
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 3 движения	отпустить клавишу	отпустить клавишу
15	16	17	→ 18
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 4 движения	отпустить клавишу	отпустить клавишу
19	20	21	→ 22
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 4 движения	отпустить клавишу	отпустить клавишу

(другой передатчик)

Для внесения в память ПЕРВОЙ отметки «Н» на передатчике, который используется в данной процедуре

7	ОКОНЧАНИЕ
Удерживать нажатыми одновременно клавиши	отсчитать 4 движения
отпустить клавиши	отпустить клавиши

Для внесения в память СЛЕДУЮЩЕЙ отметки «Н» на новом не внесенном в память передатчике

7	ОКОНЧАНИЕ
Удерживать нажатой нужную клавишу	отсчитать 4 движения
отпустить клавишу	отпустить клавишу

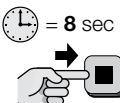
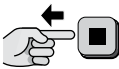
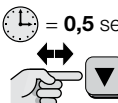
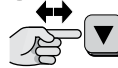
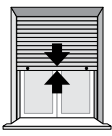
Примечание. Во время выполнения данной процедуры в любой момент можно отменить настройку, одновременно удерживая нажатыми кнопки ■ и ▼ в течение 4 секунд. Альтернативный вариант выполнения операции: не нажимайте никакие кнопки и подождите 60 секунд, чтобы двигатель выполнил 6 перемещений.

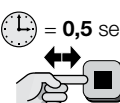
4.10 - Внесение в память ВТОРОГО (третьего, четвертого и т. д.) передатчика

Для выполнения данной процедуры необходимо, чтобы второй («старый») передатчик был уже внесен в память.

4.10.1 - Сохранение второго передатчика в «Режиме 1»

Внимание! – Данная процедура сохраняет новый передатчик в «Режиме 1» независимо от того, в каком режиме был сохранен старый передатчик.

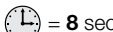
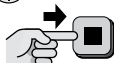
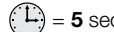
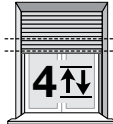
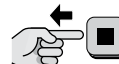
1			2		→ 3
 New			 Old	 = 0,5 sec  (x 3) 	
Новый передатчик	удерживать нажатой клавишу	отпустить клавишу (в этом случае двигатель не будет выполнять никаких перемещений)	Старый передатчик	нажать и отпустить <u>любую клавишу 3 раза, для сохранения в памяти</u> (двигатель выполняет маневр, который назначен данной клавише)	

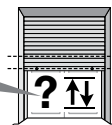
3		окончание
 New		Внимание! – Если двигатель выполнит 6 перемещений, это означает, что его память заполнена.
Новый передатчик	нажать и отпустить клавишу	

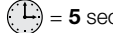
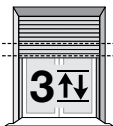
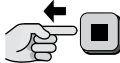
Примечание. Во время выполнения данной процедуры в любой момент можно отменить сохранение, одновременно удерживая нажатыми кнопки ■ и ▼ в течение 4 секунд. Альтернативный вариант выполнения операции: не нажимайте никакие кнопки и подождите 60 секунд, чтобы двигатель выполнил 6 перемещений.

4.10.2 - Сохранение второго передатчика в «Режиме 2»

Внимание! – Данная процедура сохраняет кнопку нового передатчика в «Режиме 2» независимо от того, в каком режиме была сохранена кнопка, нажатая на старом передатчике.

1			2				→ 3
 New	 = 8 sec 		 Old	 = 5 sec 	 		
Новый передатчик	удерживать нажатой клавишу	отпустить клавишу	Старый передатчик	удерживать нажатой клавишу	отсчитать 4 движения	отпустить клавишу	

3			→ 4			
 Old	(X ...) 4 ОПЦИИ: 1 нажатие = задает команду пошагового маневра 2 нажатия = задает команду Открыть > Остановить > ... 3 нажатия = задает команду Закрыть > Остановить > ... 5 нажатий = задает команду Остановить			 10 sec.	 1/ 2/ 3/ 4/ 	
Старый передатчик	нажать и отпустить клавишу такое количество раз, какое указано в выбранной опции			подождать...	двигатель выполняет количество движений, равное количеству нажатий, переданных передатчиком	

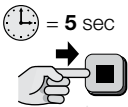
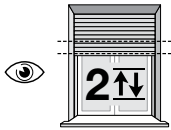
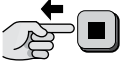
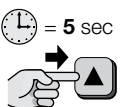
4					окончание
 New	 = 5 sec 	 		Внимание! – Если двигатель выполнит 6 перемещений, это означает, что его память заполнена.	
Новый передатчик	удерживать нажатой клавишу	отсчитать движения	отпустить клавишу		

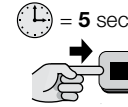
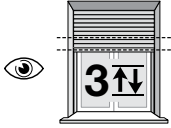
Примечание. Во время выполнения данной процедуры в любой момент можно отменить сохранение, одновременно удерживая нажатыми кнопки ■ и ▼ в течение 4 секунд. Альтернативный вариант выполнения операции: не нажимайте никакие кнопки и подождите 60 секунд, чтобы двигатель выполнил 6 перемещений.

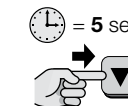
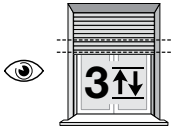
4.11 - Полное или частичное удаление данных из памяти

Данная процедура позволяет в пункте 5 выбрать данные, которые необходимо удалить.

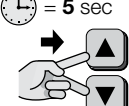
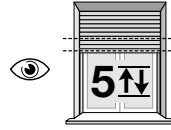
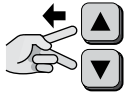
Процедура выполняется с использованием передатчика, сохраненного в «Режиме 1»

1			2		
					
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 2 движения	отпустить клавишу	Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 3 движения	отпустить клавишу

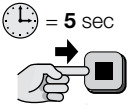
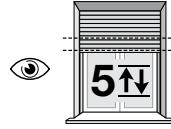
3			→ 4
			
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 3 движения	отпустить клавишу	

4			→ 5
			
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 3 движения	отпустить клавишу	

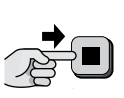
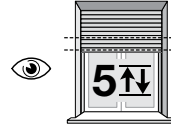
• Для удаления всех данных из памяти

5			окончание
			
Удерживать нажатыми одновременно клавиши	отсчитать 5 движения	отпустить клавиши	

• Для удаления только внесенных в память передатчиков

5			окончание
			
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 5 движения	отпустить клавишу	

• Для удаления только положений остановки и промежуточных положений

5		окончание
		
Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 5 движения	

ВНИМАНИЕ!

Такое удаление должно использоваться только в том случае, если необходимо снова настроить положения остановки с использованием другой процедуры, отличной от применявшейся ранее. Если необходимо настроить отметки по той же процедуре, нет необходимости их удалять.

Примечание. Во время выполнения данной процедуры в любой момент можно ее отменить, одновременно удерживая нажатыми кнопки p и t в течение 4 секунд. Альтернативный вариант выполнения операции: не нажимайте никакие кнопки и подождите 60 секунд, чтобы двигатель выполнил 6 перемещений.

RU

1

Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 2 движения	отпустить клавишу

2

Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 4 движения	отпустить клавишу

3

Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 3 движения	отпустить клавишу

4

Удерживать нажатыми одновременно клавиши	отсчитать 3 движения	отпустить клавиши

5

Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 3 движения

5

Удерживать нажатой клавишу	отсчитать 3 движения

Для блокирования памяти

Для разблокирования памяти

9 – Русский

5.1 - Функция «Обнаружение препятствия»

Эта функция активируется автоматически и одновременно с программированием положений остановки. Функция срабатывает, когда перемещение жалюзи, будь то подъем или опускание, внезапно затормаживается вследствие наличия препятствия (предмета, человека и др.) или сильного трения из-за образования льда, расширения материалов или по другой причине. В этом случае двигатель немедленно останавливает перемещение жалюзи. Функция управляет интенсивностью усилия двигателя при попытке преодолеть препятствие и сдвинуть жалюзи. Функцию невозможно деактивировать. Если препятствие обнаружено во время опускания, жалюзи меняют направление движения и перемещаются на расстояние, равное 50% общего хода.

5.2 - Максимальный цикл непрерывной работы

Двигатели линейки «Ега» разработаны для использования, как правило, в жилых помещениях и, следовательно, рассчитаны на непостоянное использование. Обеспечивается время непрерывного использования до 4 минут, а в случае перегрева (например, вследствие непрерывного и длительного использования привода) срабатывает автоматическая тепловая защита, которая отключает электропитание и восстанавливает его, когда температура опускается до нормальных значений.

5.3 - Функция «Автоматическое обновление положений остановки»

Данная функция проверяет отметки положений остановки через каждые 120 операций и корректирует положения остановки. При корректировке функция определяет новые значения положений остановки и изменяет имеющиеся, компенсируя таким образом возможные зазоры, которые могут образоваться со временем из-за износа и/или тепловых деформаций, которым подвергаются штанги и пружины двигателя. Постоянное обновление отметок позволяет жалюзи останавливаться в конечных положениях остановки с соблюдением максимальной точности. Функция не активируется, если жалюзи двигались менее 2,5 секунд и не достигли положения остановки.

5.4 - Функция «Кратковременный обратный ход при автоматическом обновлении положений остановки»

При помощи этой функции во время автоматического обновления положений остановки, когда определяется новое крайнее положение, система автоматизации выполняет плавную остановку операции и кратковременный обратный ход. Это обеспечивает максимальную сохранность металлоконструкции и уменьшает воздействие на нее.

5.5 - Вызов первой отметки промежуточного положения

Нажав дважды на кнопку «▼» можно вызвать отметку промежуточного положения, предварительно заданную на заводе примерно на расстоянии 10 см от нижнего положения остановки.

5.6 - «Перемещение в указанное положение» (только при использовании передатчика, оснащенного слайдером)

Слайдер управляет жалюзи в режиме кратковременного нажатия:
– если слайдер нажат в точке 0%, система переместит жалюзи в положение остановки «Низ» «1»;
– если слайдер нажат в точке 100%, система переместит жалюзи в положение остановки «Верх» «0»;
– если слайдер нажат в точке между 1 и 99%, система переместит жалюзи к соответствующей промежуточной отметке «Н».

5.7 - Управление частичным открытием/закрытием жалюзи (отметка «Н»)

Чтобы управлять частичным открытием/закрытием жалюзи, на последнем шаге процедуры 4.9 необходимо кратковременное нажатие на кнопку (передатчика), которая была поставлена в соответствие требуемой промежуточной отметке.

Что делать, если...

(руководство по поиску и устранению неисправностей)

□ При подаче команды двигатель не включается

Это может произойти, если жалюзи находятся рядом с положением остановки или если в этой точке обнаружено препятствие. В этом случае сначала надо немного отвести жалюзи в обратную сторону, а затем снова дать требуемую команду.

Утилизация изделия

Как монтаж, так и демонтаж изделия по окончании срока его службы должны проводиться квалифицированным персоналом.

Настоящее изделие состоит из различных материалов, некоторые из которых могут использоваться в качестве вторсырья, а другие подлежат утилизации. Более подробную информацию по утилизации различных видов материалов можно получить в местных органах охраны окружающей среды.

Внимание! – Отдельные части изделия могут содержать вредные или опасные вещества, которые при ненадлежащей утилизации могут причинить ущерб окружающей среде или здоровью человека. Знак слева указывает на то, что данное изделие нельзя утилизировать как бытовые отходы. Поэтому храните и утилизируйте данное изделие отдельно от бытового мусора в соответствии с требованиями действующего законодательства или верните его в пункт продажи при покупке нового аналогичного изделия. **Внимание!** – Действующие местные нормативы могут предусматривать серьезные санкции за ненадлежащую утилизацию данного изделия.



Упаковочные материалы должны утилизироваться в строгом соответствии с положениями местных нормативов.

Технические характеристики

См. данные, приведенные на табличке двигателя.

Примечания: • Все технические характеристики приведены для температуры 20° C (± 5° C) • Компания Nice S.p.A. оставляет за собой право вносить изменения в конструкцию изделия в любое время по своему усмотрению, сохраняя при этом функциональное назначение и область применения изделия.

УПРОЩЕННОЕ ЗАЯВЛЕНИЕ О СООТВЕТСТВИИ ЕС

Изготовитель Nice S.p.A. заявляет, что тип радиоаппаратуры E FIT SP 611, E FIT SP 1011, E FIT SP 1311, E FIT MP 517, E FIT MP 817, E FIT MP 1117, E FIT MP 1517, E FIT MP 3017 соответствует директиве 2014/53/EC.

Полный текст заявления о соответствии ЕС опубликован в Интернете по адресу: <https://www.niceforyou.com/en/support>

EN - Appendix

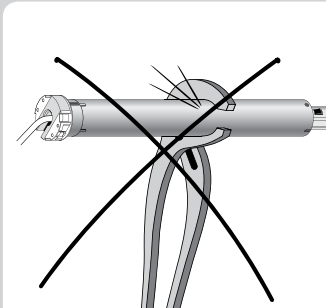
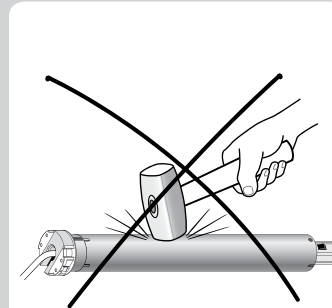
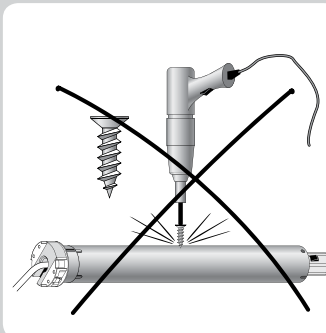
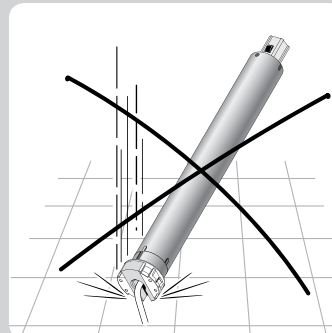
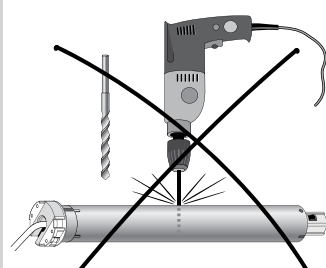
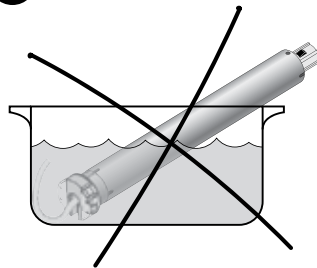
IT - Appendice

FR - Appendice

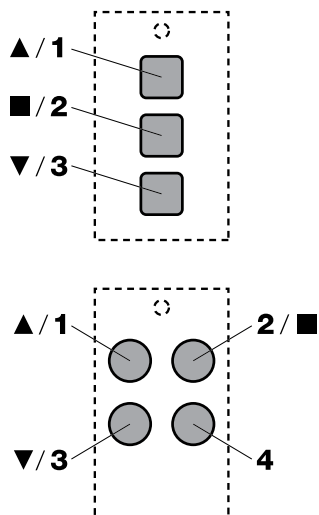
ES - Apéndice

RU - Приложение

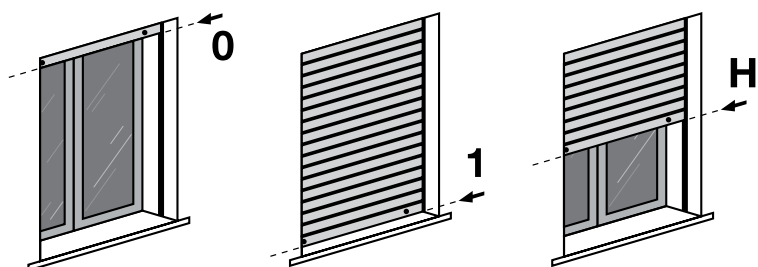
1



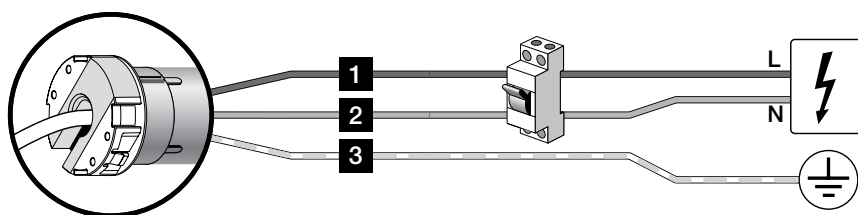
2



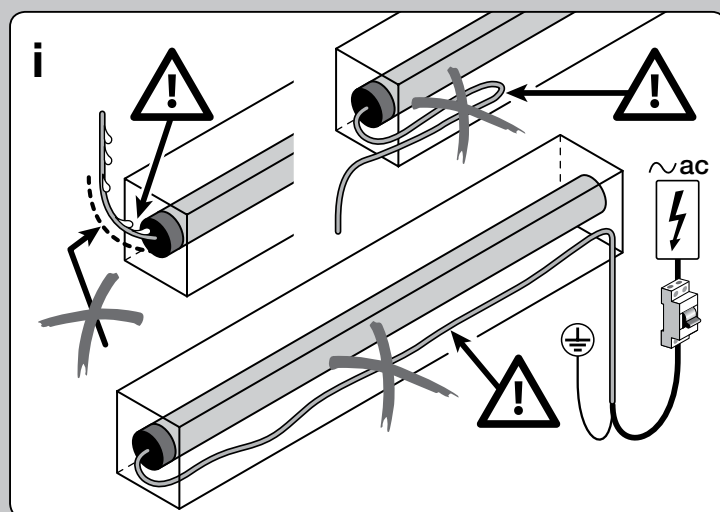
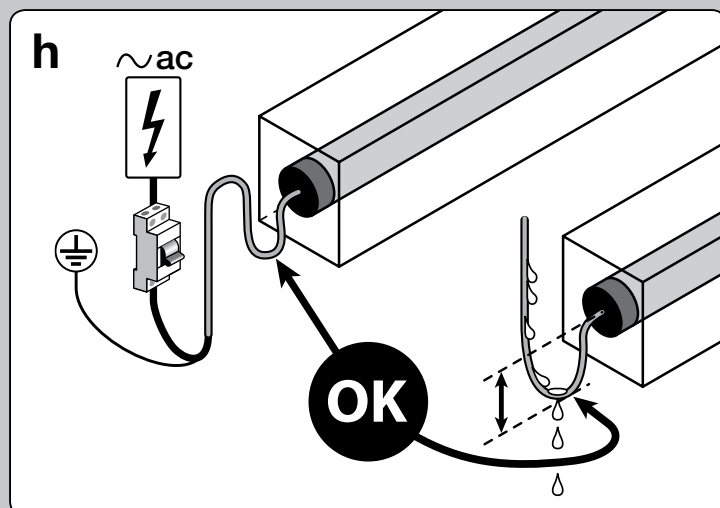
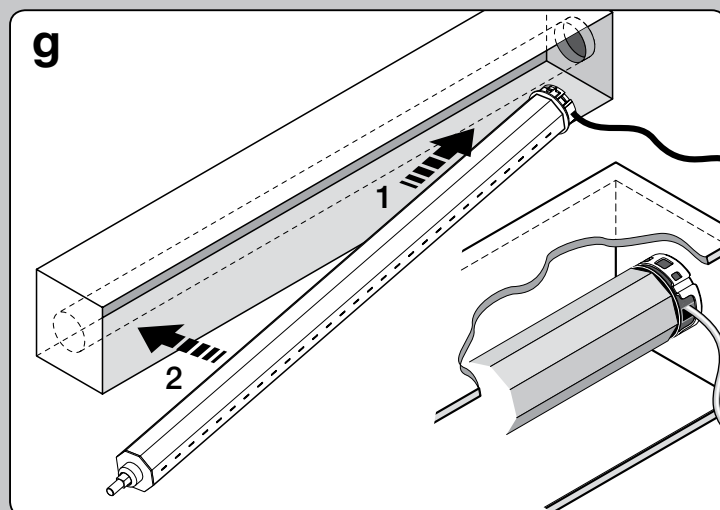
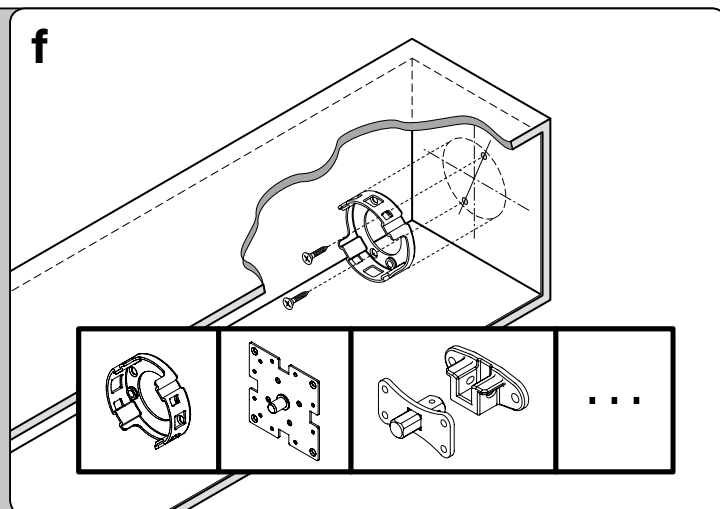
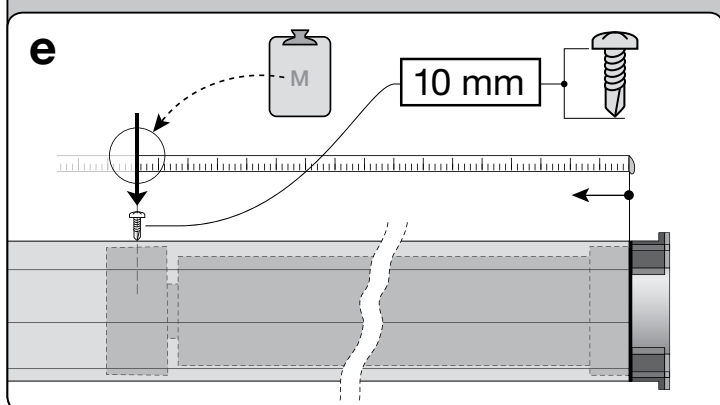
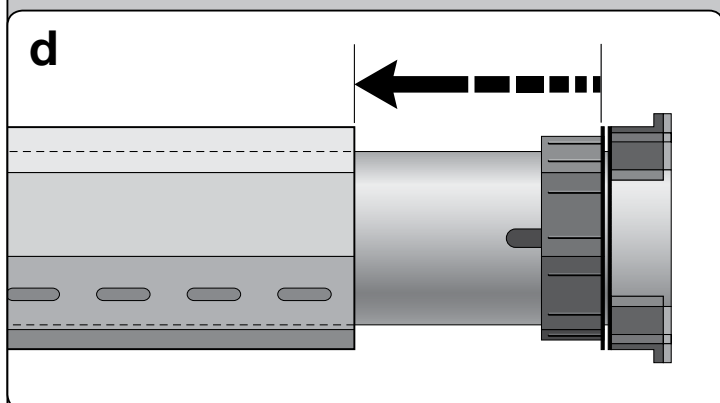
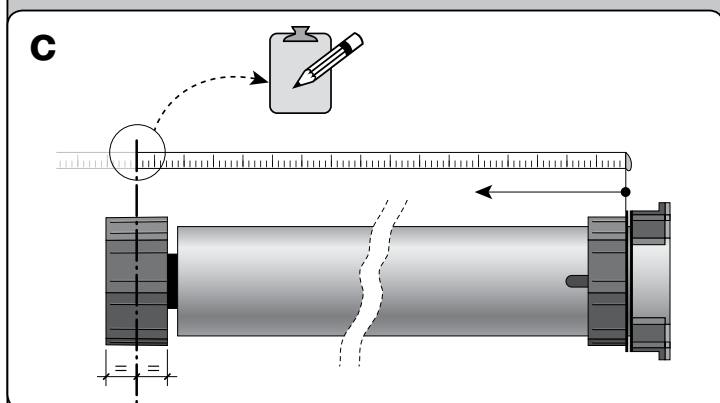
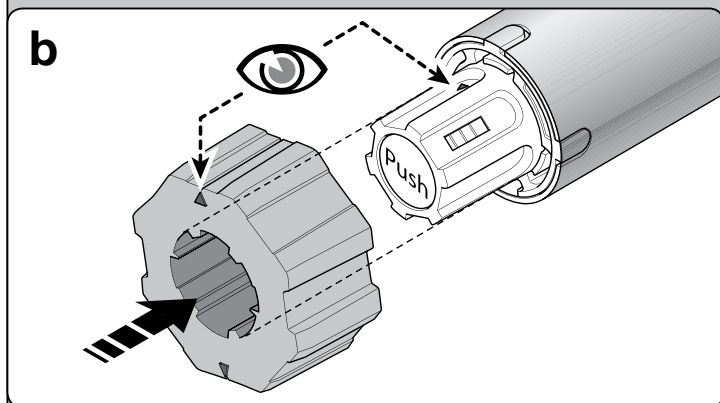
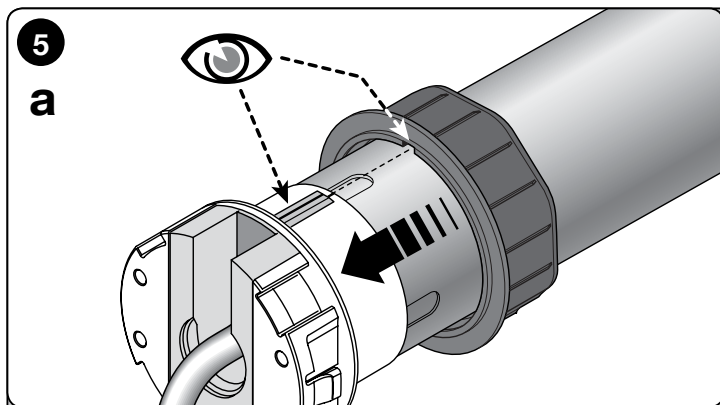
3



4



- 1 = Brown • Marrone • Brun • Marrón
• Коричневый
- 2 = Blue • Blu • Bleu • Azul • Синий
- 3 = Yellow-green • Giallo-verde • Jaune-vert
• Amarillo-verde • Желто-зеленый





Nice S.p.A.
Via Pezza Alta, 13
31046 Oderzo TV Italy
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com