Nice

CE

E EDGE SI 228 LI ION

Motor tubular

ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

Nice

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

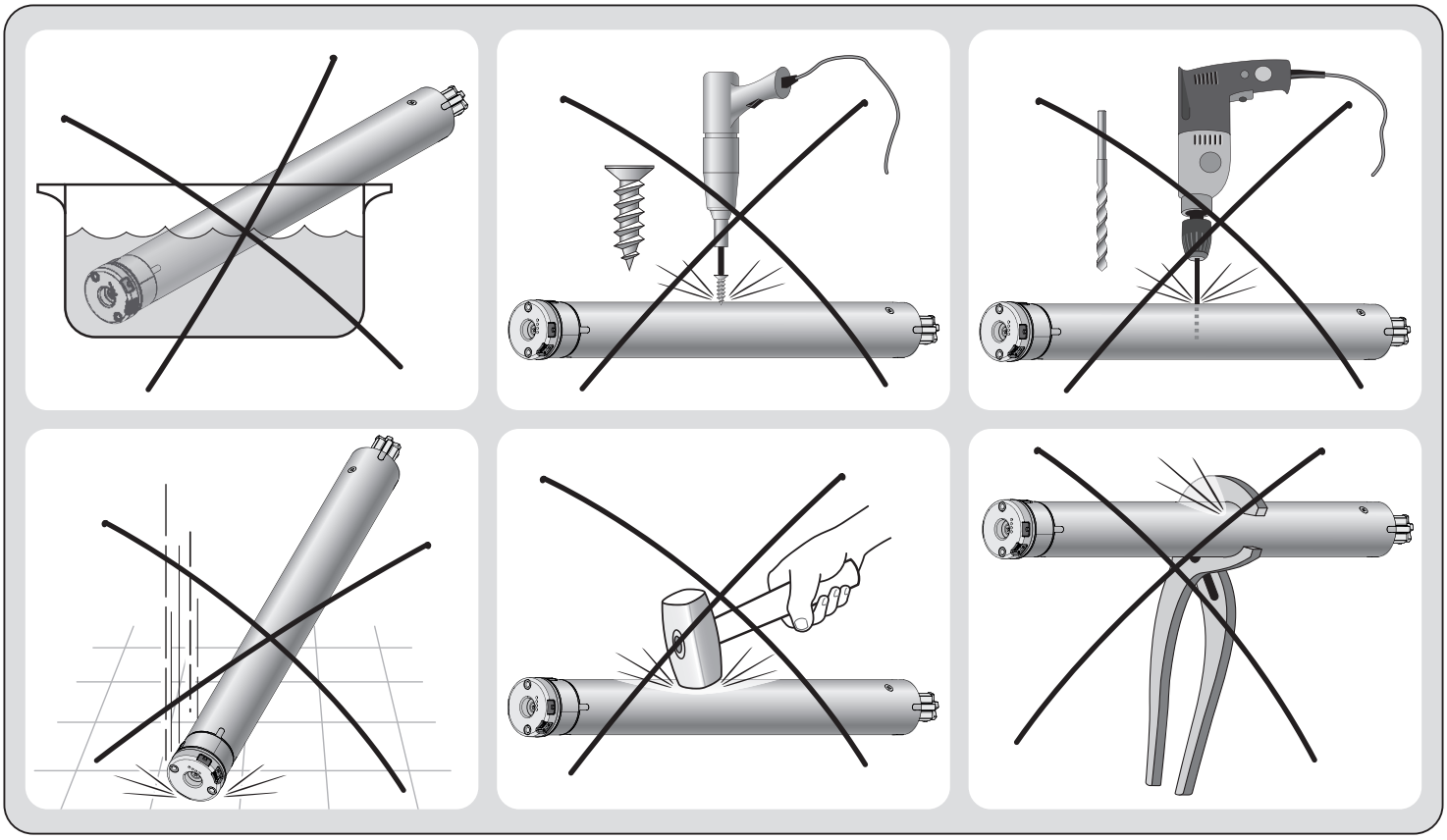
ATENCIÓN Para evitar cualquier peligro debido al restablecimiento accidental del interruptor térmico, el aparato no debe alimentarse mediante un dispositivo de maniobra externo, como un temporizador, ni debe conectarse a un circuito que regularmente se conecte y desconecte de la alimentación

- 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
- Motor con cable de alimentación **fijo**: el cable de alimentación **no se puede sustituir**. Si el cable está dañado, el aparato se debe desechar.
- Motor con cable de alimentación **amovible** con conector dedicado: 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.
- Prestar atención a la persiana en movimiento y mantenerse lejos hasta que la persiana no esté del todo baja
- Prestar atención al accionar el dispositivo de retorno manual, ya que una persiana levantada puede caer rápidamente si los muelles están debilitados o averiados
- No accionar el toldo mientras se estén realizando trabajos de mantenimiento o limpieza de las ventanas
- Dejar el toldo desconectado de la alimentación mientras se estén realizando trabajos de mantenimiento o limpieza de las ventanas. Advertencia para “toldo con mando automático”

ADVERTENCIAS DE INSTALACIÓN

- Antes de instalar el motor de accionamiento, quitar todos los cables superfluos y desactivar todos los aparatos no necesarios para el funcionamiento motorizado
- Instalar el órgano de maniobra para el retorno manual a una altura inferior a 1,8 m
  NOTA: si es amovible, el órgano de maniobra debería permanecer cerca de la puerta
- Asegurarse de que los elementos de mando se mantengan lejos de los órganos en movimiento, permitiendo la visión directa.
  El órgano de maniobra de un interruptor mantenido cerrado manualmente debe estar en una posición visible desde la parte guiada pero lejos de las partes móviles. Debe estar instalado a una altura mínima de 1,5 m
- 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

Nota para consultar el manual – Algunas figuras citadas en el texto se reproducen al final de manual.

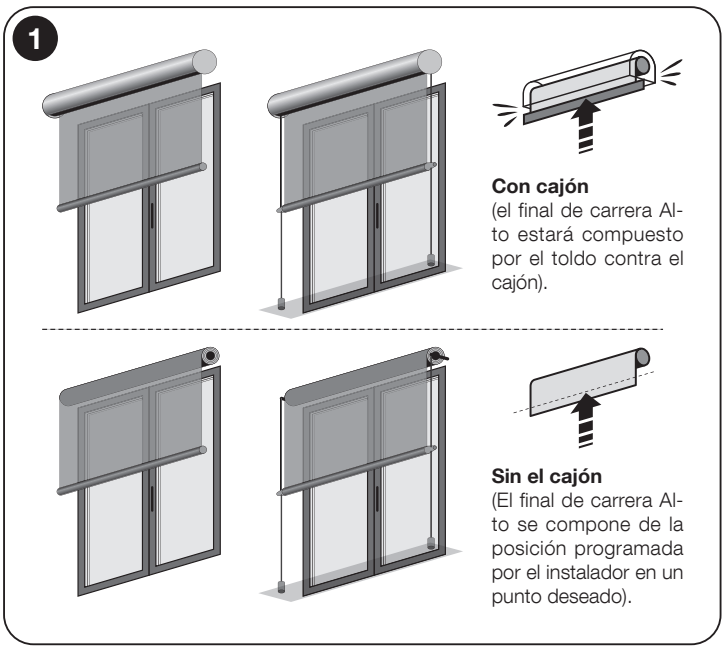


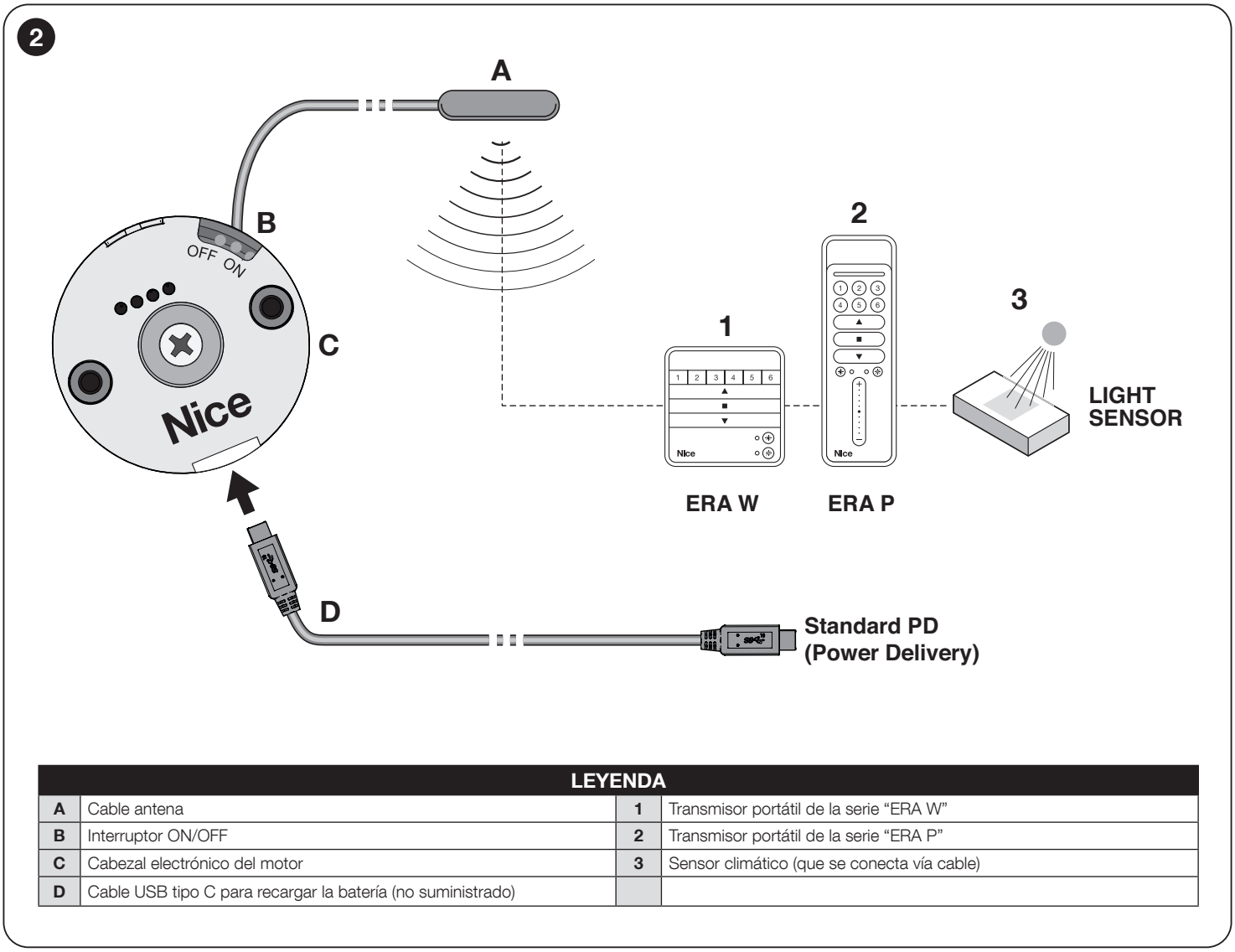
1 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO Y USO ESTABLECIDO

El presente producto es un motor tubular que permite automatizar un toldo de rodillo de interior o una pantalla solar de interior o un equipo de enrollado similar (**fig. 1**). **¡Queda prohibido cualquier otro uso! El fabricante no responde por los daños derivados de un uso impropio del producto, con respecto a cuanto se describe en este manual.**

El producto posee las siguientes características funcionales:

- Es alimentado por una batería recargable (consultar los datos en la placa del motor).
- Se instala dentro del rodillo enrollador; la parte del motor que sobresale del rodillo (cabezal electrónico) se fija al cielorraso o a la pared con los específicos estribos de soporte (no en dotación).
- Forma un receptor de radio y una central de mando con tecnología de encoder que garantiza el control electrónico del movimiento y la precisión de los finales de carrera.
- Es compatible con toda la electrónica de mando de Nice que adopta el sistema radio NRC (transmisores y sensores climáticos).
- Puede programarse con un transmisor de radio compatible, de la serie “ERA P” / “ERA W”. Éstos tienen dos botones en la parte posterior, dedicados exclusivamente a la programación, y protegidos por una cobertura para evitar la desprogramación accidental del motor.
- Puede gestionarse con un transmisor de radio (véase la **fig. 2**). Estos accesorios no están presentes en el embalaje.
- Puede mover el toldo en subida o en bajada, puede detenerlo en el final de carrera alto, en el final de carrera bajo o en otras posiciones intermedias.
- Garantiza la misma velocidad con toldos de pesos diferentes.
- Garantiza la misma velocidad en subida que en bajada.
- Permite regular la velocidad «nominal» de deslizamiento del toldo, permitiendo al usuario elegir entre cinco mandos.
- Permite regular el tiempo de duración de la maniobra.
- Permite regular la aceleración o desaceleración del movimiento, respectivamente al comienzo y al final de la maniobra.
- Está dotado de sistema de sistema que detecta la presencia de un obstáculo a lo largo de la carrera del toldo, bloqueando en el acto la maniobra y realizando una breve inversión de movimiento.
- Permite personalizar el mando de los botones de los transmisores de radio (Modo II).
- Incluye un Led que indica el estado del sistema y si hay un malfuncionamiento.
- Está dotado de un “protector térmico” que, en caso de sobrecalentamiento debido a un uso continuo de la automatización, al superar el límite (consultar el capítulo “Características técnicas), interrumpe automáticamente la alimentación eléctrica y la restablece cuando la temperatura se encuentra dentro de la norma.





LEYENDA			
A	Cable antena	**1**	Transmisor portátil de la serie “ERA W”
B	Interruptor ON/OFF	**2**	Transmisor portátil de la serie “ERA P”
C	Cabezal electrónico del motor	**3**	Sensor climático (que se conecta vía cable)
D	Cable USB tipo C para recargar la batería (no suministrado)		

2 INSTALACIÓN DEL MOTOR Y DE LOS ACCESORIOS

2.1 - Verificaciones previas a la instalación y límites de uso

- Comprobar el estado del producto inmediatamente después de extraerlo del embalaje.
- Asegurarse que el par, la velocidad de rotación y el tiempo de funcionamiento del presente motor sean idóneos para la automatización de vuestro toldo. En particular, **no instalar el motor si el par es mayor del que se necesita mover vuestro toldo.** Para elegir el motor que se adapta a las características técnicas de vuestro toldo, tomar como referencia la «Guía para elegir el motor» presente en el catálogo de productos “Nice Screen”, que se puede consultar en la página web www.niceforyou.com).
- Comprobar el diámetro del rodillo enrollador. Éste debe elegirse en base al par del motor del siguiente modo:
  – Para motores con tamaño “**S**” (Ø = 35 mm), el diámetro interno mínimo del rodillo enrollador debe ser de 40 mm.
- Otros límites de uso se incluyen en los capítulos 1, 2 y en las características técnicas presentes en la placa del motor.

2.2 - Montaje e instalación del motor tubular

¡Atención! - Antes de continuar, leer con atención las advertencias. Una instalación incorrecta puede causar heridas graves.

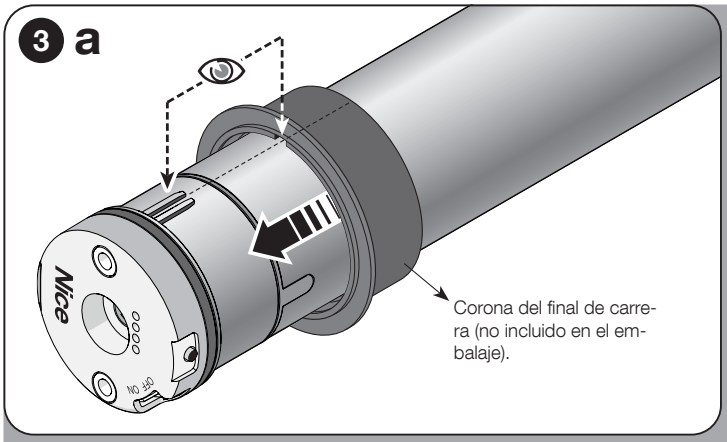
Para montar e instalar el motor tomar como referencia la **fig. 3** (los accesorios presentes en la **fig. 3** no se incluyen en el embalaje). Para elegir la corona del final de carrera (**fig. 3-a**), la rueda de arrastre (**fig. 3-b**), el estribo de fijación del motor (**fig. 3-f**), consultar el catálogo “Nice Screen”, disponible en la página web www.niceforyou.com.

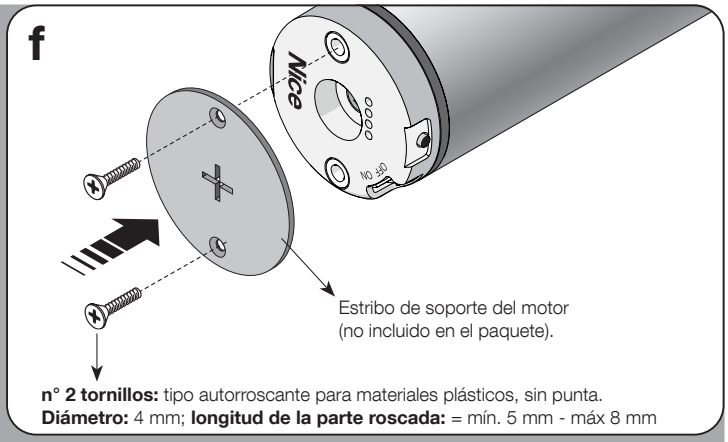
2.3 - Instalación de los accesorios

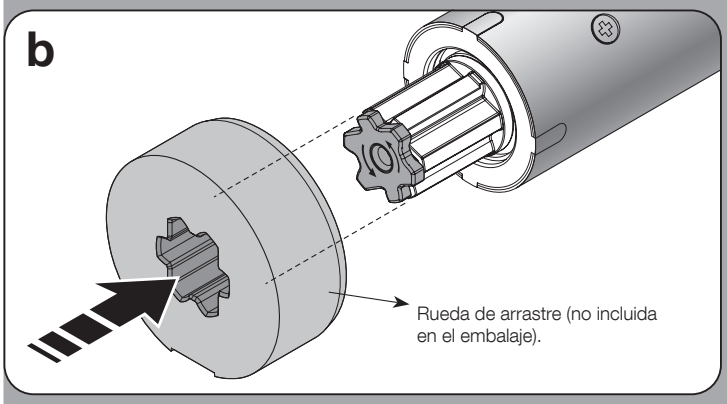
Después de instalar el motor, es necesario instalar también los accesorios, si estos están previstos en la instalación que se está realizando. Para identificar aquellos compatibles y escoger los modelos correctos, tomar como referencia el catálogo de productos “Nice Screen”, presente también en la página web www.niceforyou.com. La **fig. 2** muestra el tipo de accesorios compatibles y su conexión al motor (los accesorios no se incluyen en el paquete).

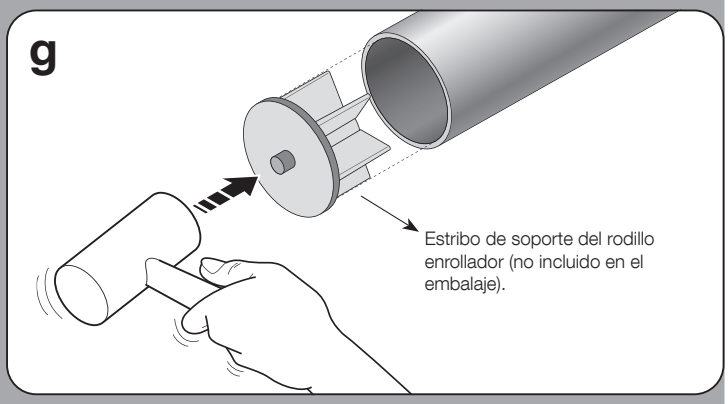
Accesorios conectables vía radio:

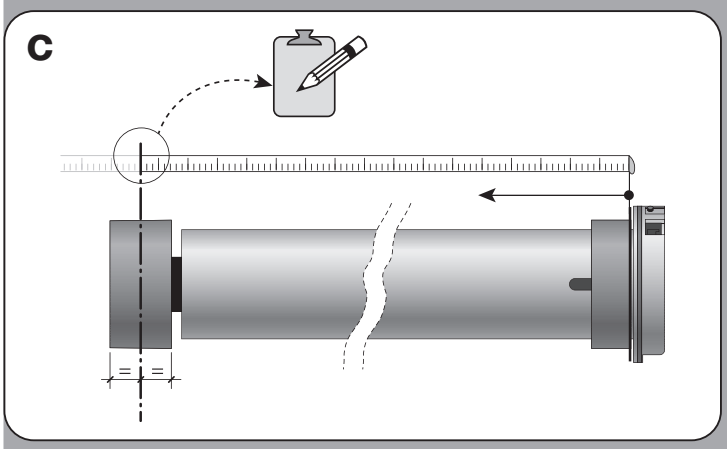
– Transmisores portátiles y sensores climáticos disponibles. Para la programación / memorización consultar los procedimientos contenidos en este manual y en los manuales de los dispositivos.

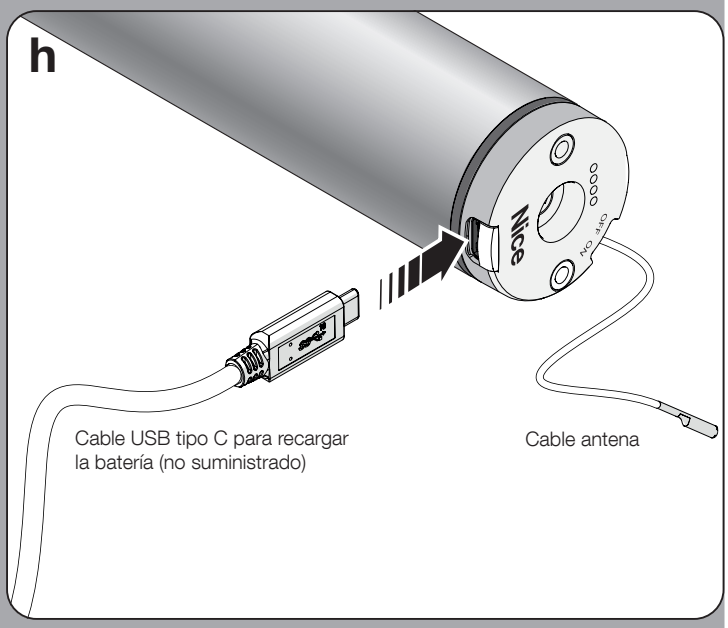

3 a
Nice
OFF ON
Corona del final de carrera (no incluido en el embalaje).

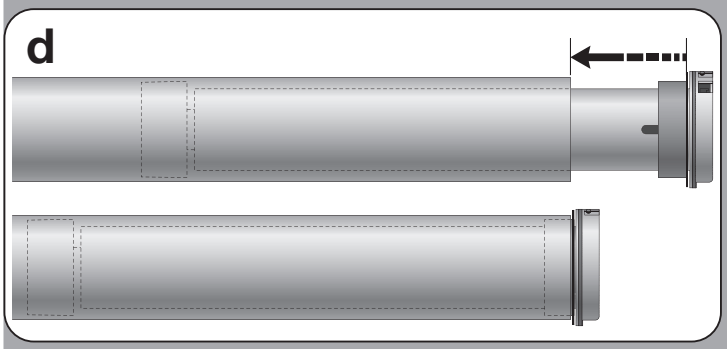

f
Nice
OFF ON
Estribo de soporte del motor (no incluido en el paquete).
n° 2 tornillos: tipo autorroscante para materiales plásticos, sin punta.
Diámetro: 4 mm; longitud de la parte roscada: = mín. 5 mm - máx 8 mm

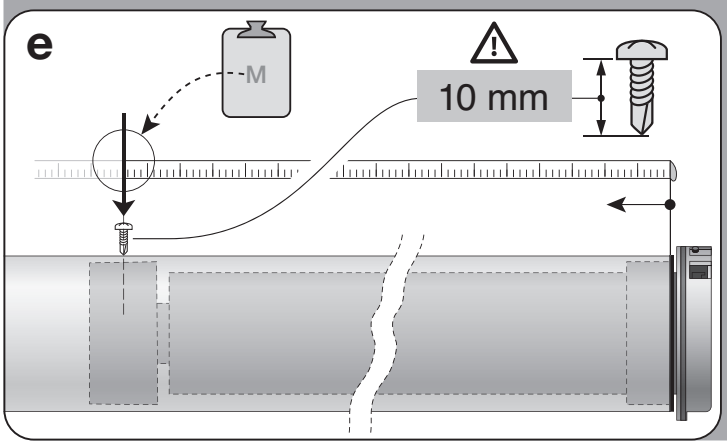

b
Rueda de arrastre (no incluida en el embalaje).

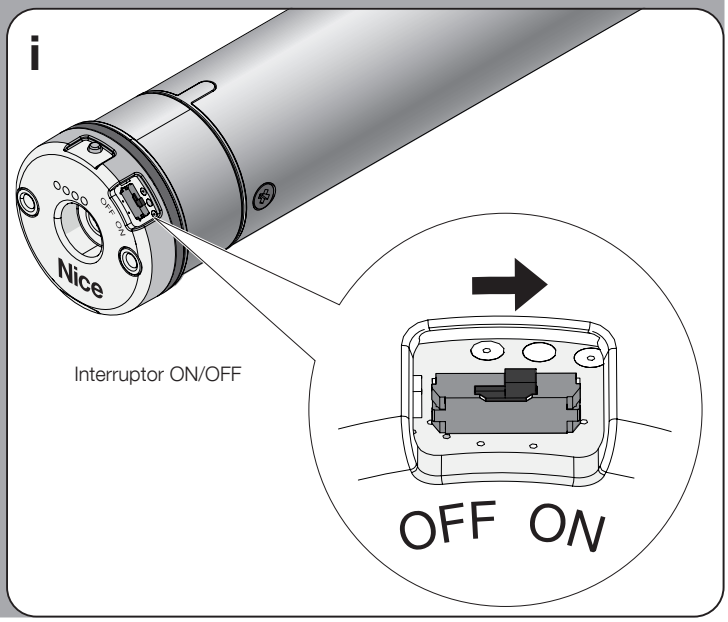

g
Estribo de soporte del rodillo enrollador (no incluido en el embalaje).


c


h
Nice
OFF ON
Cable USB tipo C para recargar la batería (no suministrado)
Cable antena


d


e
M
10 mm


i
Nice
OFF ON
Interruptor ON/OFF
OFF ON

3 PROGRAMACIONES Y REGULACIONES

3.1 - Procedimientos de programación y de regulación

Grupo A – ejecutados con un transmisor.	Procedimientos que se realizan con un transmisor de radio Nice de la serie “ERA P” o “ERA W”, con botones ▲, ■, ▼, **PRG**, **ESC**.

3.2 - Posiciones en las cuales el toldo se detiene automáticamente

El sistema electrónico, que controla el movimiento del toldo en todo momento, es capaz de detener de forma autónoma el motor cuando el toldo alcanza una determinada posición (o «en cota») programada por el instalador. Las posiciones se ilustran en la **fig. 4** y son:

– posición “0” = final de carrera ALTO (toldo completamente enrollado);
– posición “1” = final de carrera BAJO (toldo completamente desenrollado);
– posición “H” = posición INTERMEDIA (toldo parcialmente abierto).

3.3 - Advertencias generales

- La regulación de los topes debe realizarse después de instalar el motor y encenderlo.
- Respetar rigurosamente los límites de tiempo indicados en los procedimientos: desde que se suelta el botón se dispone de 60 segundos para presionar el botón siguiente previsto en el procedimiento, de lo contrario al finalizar el plazo, el motor ejecuta 6 movimientos para comunicar la anulación del procedimiento en curso.
- Durante la programación el motor ejecuta un determinado número de **movimientos breves**, en “respuesta” al mando enviado por el instalador. Es importante contar estos movimientos, sin considerar la dirección en la cual se realizan. Los movimientos se indican en los procedimientos con un número seguido del símbolo ⇅ .

3.4 - Advertencias importantes para la memorización de los transmisores de radio

- Para elegir los transmisores compatibles con el receptor de radio integrado en el motor, consultar el catálogo de productos “Nice Screen”, presente también en la página web www.niceforyou.com.
- Cuando en la memoria del motor no hay ningún transmisor, para memorizar el **PRIMER transmisor** usar exclusivamente el procedimiento A.1. Si por el contrario ya se han memorizado uno o más transmisores, para memorizar **OTROS transmisores** usar exclusivamente uno de los procedimientos A.5.

3.4.1 - Dos modos para memorizar los botones de los transmisores

Los procedimientos que memorizan los transmisores se dividen en dos categorías:

A - Procedimientos que memorizan los botones en “Modo I” (llamado también “Modo estándar”)

Son los procedimientos A.1 - A.5.1.A - A.5.1.B. Durante su ejecución, éstos permiten memorizar simultáneamente **todos los botones** del transmisor, combinando automáticamente a cada botón con un mando de base del motor.

B - Procedimientos que memorizan los botones en “Modo II” (llamado también “Modo personal”)

Son los procedimientos A.5.2.A - A.5.2.B. Durante su ejecución, éstos permiten memorizar **un sólo botón** del transmisor, combinándolo con uno de los mandos disponibles en la «lista de mandos» del motor (la lista se encuentra dentro de cada procedimiento). El botón y el mando son elegidos por el instalador en función de las necesidades de la instalación.

3.4.2 - Número máximo de transmisores que se pueden memorizar

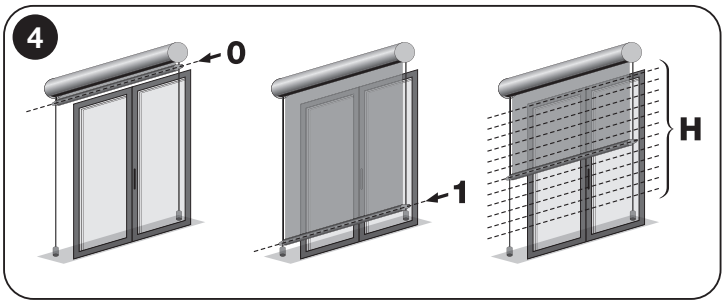
El motor posee **30 posiciones de memoria**. Una posición puede memorizar de forma alternativa un transmisor (si es memorizado en Modo I) o bien puede memorizar un botón (si es memorizado en Modo II) o bien puede memorizar un sólo sensor climático radio (hasta 5 sensores).

3.5 - Programación de varios motores con un transmisor con un sólo canal

En estos casos, para evitar apagar (interruptor en OFF) todos los motores no afectados por la programación, se recomienda lo siguiente:

1) - ejecutar el procedimiento A.1 para memorizar el Primer Transmisor en el motor que interviene en la programación;
2) - ejecutar el procedimiento A.2 para bloquear y volver inactivos todos los otros motores ya memorizados y, en cualquier caso, que no intervienen en la programación;
3) - (en el motor que interviene) ejecutar todas las programaciones deseadas, reservando la última programación a los finales de carrera **(*)**;
4) - al final, reactivar los motores bloqueados anteriormente, presionando el botón **ESC**.

(*) Nota – Si se desea programar el «tiempo de duración de la maniobra», ejecutar el procedimiento relativo (A.11) solamente después de programar los finales de carrera.



— PROCEDIMIENTOS DEL GRUPO «A» —

que se realizan exclusivamente con un transmisor Nice de la serie "ERA P" o "ERA W", con botones ▲, ■, ▼, PRG, ESC

ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA REALIZACIÓN DE LOS PROCEDIMIENTOS

- Antes de comenzar cualquier procedimiento de programación se aconseja llevar el toldo a aprox. a la mitad de la carrera y, en cualquier caso, alejado del final de carrera Alto y Bajo.
- Si el transmisor elegido para las programaciones gestiona **varios grupos de motores screen**, antes de enviar un mando requerido por el procedimiento, es necesario elegir el «grupo» al cual pertenece el motor que interviene en la memorización.
- En el momento en el cual el motor es alimentado, se ejecutan **2 movimientos** es decir: por lo menos un transmisor ya memorizado y ningún final de carrera programado; o bien se ejecuta **1 movimiento** es decir: ningún transmisor memorizado.
- Durante la ejecución de un procedimiento, en cualquier momento posible anular el mismo procedimiento presionando y soltando el botón **ESC** (en la parte posterior del transmisor).
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo no se programan el toldo puede ponerse en funcionamiento solamente con el «pulsador de interrupción automática/hombre muerto», es decir manteniendo presionado el botón de mando, hasta que el toldo alcance la posición deseada. La maniobra es detenida por el usuario cuando suelta el botón en cualquier momento.
- Cuando los finales de carreraAlto y Bajo se programan para gestionar el toldo es suficiente dar un impulso al botón del mando. Dicho impulso comienza la maniobra que luego será automáticamente detenida por el sistema, cuando el toldo alcance la posición programada.
- Para realizar todos los procedimientos es necesario un transmisor memorizado en "Modo I" (por ejemplo, aquel memorizado con el procedimiento A.1 o bien aquellos memorizados con los procedimientos A.5.1.A o A.5.1.B).

A — A.1 - Memorización del PRIMER TRANSMISOR (en "Modo I")

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Este procedimiento debe emplearse **sólo** para memorizar el PRIMER TRANSMISOR. **Si el motor no lo ejecuta significa que ya se han memorizado uno o más transmisores**; por lo tanto, para memorizar otros, emplear los procedimientos descritos en la sección A.6.
- Si se borran los transmisores memorizados en el motor, para memorizar nuevamente el primer transmisor usar taxativamente el presente procedimiento.
- Si en la aplicación están presentes varios motores, repetir el procedimiento para cada motor presente.
- Después de ejecutar este procedimiento, la tecla ▲ del transmisor accionará el movimiento de Subida del toldo; la tecla ▼ accionará el movimiento de Bajada y la tecla ■ accionará la Parada de la maniobra.
- Si en el radio de acción del transmisor a memorizar hay varios motores alimentados, para memorizar el primer transmisor en uno de éstos, **no es necesario apagar (interruptor en OFF) todos los otros motores**; será suficiente proceder de la siguiente manera:

1	2		3		
= =	ON	1	= 5 sec PRG	PRG	
Toldo a mitad de la carrera.	Poner en **ON** el interruptor situado en el cabezal del motor;	contar 1 movimiento.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	**en los 2 minutos siguientes**, todos los motores al alcance de la radio, que no tengan ningún transmisor memorizado, comienzan a ejecutar movimientos de subida y bajada, cada uno con una duración aleatoria.

4			→ 5
	!!! (x 1)	STOP	
Elegir el toldo que interviene en la programación, **al comenzar el movimiento de SUBIDA**, detener ENSEGUIDA el movimiento, presionando y soltando el botón (**1 vez**);		el movimiento se detiene brevemente (= mando recibido) y...	... el toldo reinicia los movimientos de subida y bajada, cada uno con una duración casual.

5			final
	!!! (x 1)	STOP	3
Observar el toldo que interviene **en el movimiento de BAJADA**, detener ENSEGUIDA el movimiento, presionando y soltando el botón (**1 vez**);		el movimiento se detiene;	contar 3 movimientos.

A A.2 - Bloqueo temporal (y desbloqueo) del funcionamiento de los motores que no intervienen en las programaciones

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- **Este procedimiento, útil si se desea programar los topes de varios canales sin apagar los motores, bloquea momentáneamente (5 minutos) sólo los motores que tienen ambas cotas de tope (superior e inferior) ya programadas.**

A.2.1 - Para bloquear temporalmente los motores que no intervienen en las programaciones

1			2 final
= **5** sec ESC	ESC	"0" STOP	El sistema bloquea el funcionamiento solamente de los motores que tienen los finales de carrera ya programados No actúa sobre motores que no han sido programados. **El bloqueo es temporal y dura 5 minutos.**
Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	realizar un movimiento breve hacia abajo y una maniobra que detiene el toldo en el final de carrera Alto «0».	Durante el timeout (5 minutos) no se puede dar otro mando a los motores bloqueados.

A.2.2 - Para desbloquear los motores temporalmente

Es posible desbloquear los motores de dos modos:

opción – A

1	final
Al finalizar los 5 minutos los motores bloqueados son desbloqueados automáticamente por el sistema.	
Esperar **5 minutos** ...	... al final el sistema lleva el toldo a la mitad de la carrera.

opción – B

1			final
Durante los 5 minutos el usuario puede desbloquear los motores en cualquier momento.	= **10** sec ESC	ESC	
Durante los **5 minutos**, en cualquier momento ...	...mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **10 segundos**;	el sistema lleva el toldo a la mitad de la carrera.

A A.3 - Programación MANUAL del final de carrera ALTO ("0") y BAJO ("1")

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- **Emplear este procedimiento es obligatorio sólo si los toldos carecen de bloqueo mecánico en el final de carrera Alto.**
- Después de la programación de los finales de carrera, el toldo podrá ponerse en funcionamiento dando un simple impulso en los botones del dispositivo de mando. El toldo se moverá dentro de los límites fijados con los procedimientos A.3.1 y A.3.2.

A.3.1 - Para programar el final de carrera ALTO ("0")

1		2			3 continúa →
(x **1**) PRG	2	= **5** sec		2	**Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA →**
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón y esperar...

→ 3	4	5 final		
"0"	**Regular con precisión la cota del final de carrera «0» →** "0"	= **5** sec		3
... soltar el botón apenas el toldo alcanza la **cota "0" deseada** (final de carrera **ALTO**).	Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

A.3.2 - Para programar el final de carrera BAJO (“1”)

1		2			3 continúa →
(x **1**) PRG	2	= **5** sec		2	**Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA →**
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón y esperar...

→ 3	4	5		final
“1”	**Regular con precisión la cota del final de carrera «1» →** “1”	= **5** sec		3
...soltar el botón apenas el toldo alcanza la **cota “1” deseada** (final de carrera **BAJO**).	Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

A A.4 - Programación de una POSICIÓN INTERMEDIA del toldo (cota “H”)

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Este procedimiento memoriza una cota intermedia (llamada cota “H”) con respecto a la cota Alta (“0”) y Baja (“1”) de los finales de carrera. Cuando se usa la automatización, después de dar el mando de **posición intermedia**, el sistema detendrá automáticamente el toldo en correspondencia con la cota “H” programada.
- Se pueden memorizar hasta 30 cotas “H”, situadas donde se desea, siempre que estén dentro del espacio delimitado por los dos finales de carrera. Las cotas pueden programarse solamente si los final de carrera ya se han programado. Repetir el presente procedimiento para cada cota que se desea memorizar.
- La programación de la primera cota “H” debe combinarse con el par de botones ▲+▼, presente **en el transmisor usado para el procedimiento**. Por el contrario, la programación de otras cotas “H” prevé la combinación de cada una con un botón deseado presente **en otro transmisor no memorizado**.
- Para modificar una cota “H” ya existente, posicionar el toldo a la altura deseada y realizar el presente procedimiento; en el **paso 06**, sin embargo, presionar el botón al cual está asociada la cota “H” existente (aquella que se está modificando).

1	2		3 → 4		
“H”	(x **1**) PRG	2	= **5** sec		2
Posicionar el toldo en la cota “**H**” deseada.	Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 2 movimientos.

4		5			6 ...
Regular con precisión la cota «H» →	“H”	= **5** sec		3	Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla: • **Opción A** – para memorizar la PRIMERA cota “H”. • **Opción B** – para memorizar OTRA cota “H”.
Presionar los botones hasta alcanzar la cota deseada. **Como alternativa**, para una regulación más precisa ejecutar el procedimiento B.1.		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.	

opción – A	6	final
		4
	Pulsar y soltar simultáneamente los dos botones;	contar 4 movimientos.

opción – B	6		final
	= **5** sec		4
	En OTRO transmisor NO memorizado: mantener presionado un botón deseado;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 4 movimientos.

A.5 - Memorización de OTRO TRANSMISOR (el segundo, el tercero, etc.)

NOTAS Y ADVERTENCIAS

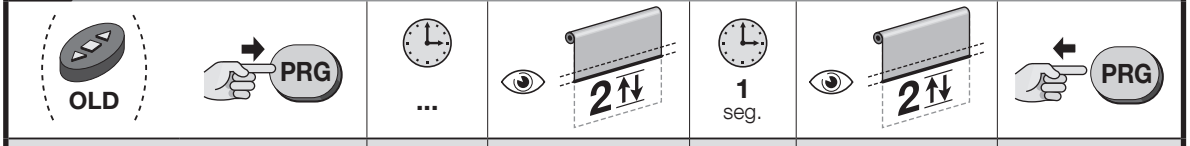
- Para realizar los procedimientos A.5.1.**A** y A.6.5.**A** es necesario tener a disposición un **nuevo** transmisor para memorizar y un **viejo** transmisor ya memorizado. Los dos transmisores deben tener los botones "PRG" y "ESC" (como, por ejemplo, los modelos de la serie "ERA P" y "ERA W").
- Para ejecutar los procedimientos A.5.1.**B** y A.5.2.**B** es necesario tener a disposición un **nuevo** transmisor para memorizar, elegido de entre los modelos disponibles en el catálogo de productos "Nice Screen" y un transmisor **viejo** ya memorizado.

A.5.1 - Para memorizar los botones del transmisor en el "Modo I" (o "Modo estándar")

- Los procedimientos A.5.1.**A** y A.5.1.**B** memorizan todos los botones del **nuevo** transmisor, en "Modo I", proponiendo la misma configuración del **viejo** transmisor (para mayor información sobre el "Modo I" léase el párrafo 3.4.1-A).

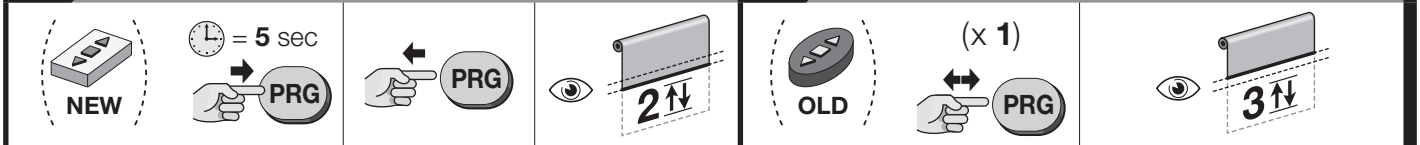
A.5.1.**A** - Procedimiento para los transmisores que tienen los botones "PRG" y "ESC" (serie "ERA P" o "ERA W")

1 → 2



En el VIEJO transmisor: mantener presionado el botón;	esperar...	contar 2 movimientos;	esperar...	contar otros 2 movimientos;	soltar el botón.

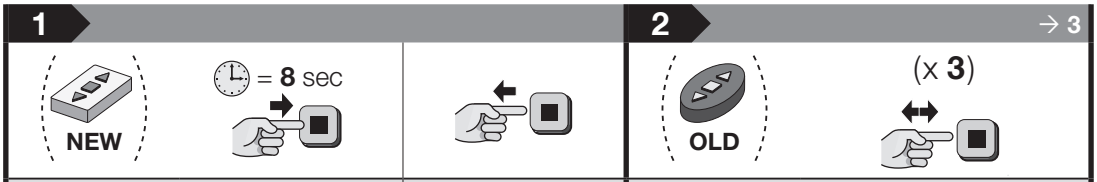
2 / **3** final



En el NUEVO transmisor: mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 2 movimientos.	**En el VIEJO transmisor:** presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar **3 movimientos (= transmisor memorizado)**. Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena, por lo tanto el transmisor no ha sido memorizado).

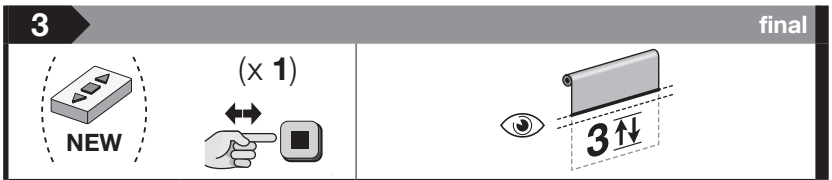
A.5.1.**B** - Procedimiento para los transmisores que no han sido "PRG" y "ESC"

1 / **2** → 3



En el NUEVO transmisor: mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **8 segundos**.	**En el VIEJO transmisor:** Presionar y soltar el botón (**3 veces**), siempre que esté memorizado.

3 final



En el NUEVO transmisor: presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar **3 movimientos (= transmisor memorizado)**. Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena, por lo tanto el transmisor no ha sido memorizado).

A.5.2 - Para memorizar los botones del transmisor en el "Modo II" (o "Modo personal")

- Los procedimientos A.5.2.**A** y A.5.2.**B** memorizan un botón del **nuevo** transmisor, en Modo II; es decir el botón (elegido por el instalador) uno de los mandos (elegido por el instalador) disponibles en la «lista de mandos» del motor (para mayor información sobre el «Modo II» léase el párrafo 3.4.1-B).
- Durante la ejecución de los procedimientos A.5.2.**A** y A.5.2.**B** se puede memorizar solamente un botón. Para memorizar otro botón repetir los procedimientos desde el comienzo.

A.5.2.**A** - Procedimiento para los transmisores que tienen los botones “PRG” y “ESC” (serie “ERA P” o “ERA W”)

1					2 continúa →	
OLD PRG	2	1 seg.	2	PRG	NEW	= 5 sec PRG
En el VIEJO transmisor: mantener presionado el botón y esperar...	contar 2 movimientos;	esperar...	contar otros 2 movimientos;	soltar el botón.	**En el NUEVO transmisor:** mantener presionado el botón;	

→ 2		3 continúa →	
PRG	2	**Elegir la opción deseada y programarla como sigue →**	OLD (x ■) **8 OPCIONES:** **1 presión** = Abre > Stop > Cierra > Stop > ... **2 presiones** = Abre **3 presiones** = Cierra **4 presiones** = Stop **5 presiones** = Abre después de 10 seg **7 presiones** = Abre después de 20 seg **8 presiones** = Cierra después de 10 seg **9 presiones** = Cierra pasados 20 seg
soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 2 movimientos.		**En el VIEJO transmisor:** presionar y soltar el botón **el mismo número de veces** indicado en la opción elegida;

→ 3		4			final
7 seg.	n ?	NEW	= 5 sec		3
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de **movimientos** igual al número de impulsos digitados;		**En el NUEVO transmisor:** elegir el botón que se desea memorizar: mantenerlo presionado		soltarlos pasados **5 segundos**;	contar **3 movimientos (= transmisor memorizado)**. Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena, por lo tanto el transmisor no ha sido memorizado).

A.5.2.**B** - Procedimiento para los transmisores que no han sido “PRG” y “ESC”

- Durante la ejecución del procedimiento, en cualquier momento es posible anular la programación manteniendo presionados simultáneamente los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no presionar ningún botón y esperar (60 segundos) para que el motor ejecute 6 movimientos.

1			2 → 3		
NEW	= 8 sec		OLD	= 5 sec	4
En el NUEVO transmisor: mantener presionado el **botón que se desea memorizar**;		soltarlos pasados **8 segundos**.	**En el VIEJO transmisor:** mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 4 movimientos.

3 continúa →	
Elegir la opción deseada y programarla como sigue →	OLD (x ...) **8 OPCIONES:** **1 presión** = Abre > Stop > Cierra > Stop > ... **2 presiones** = Abre **3 presiones** = Cierra **4 presiones** = Stop **5 presiones** = Abre después de 10 seg **7 presiones** = Abre después de 20 seg **8 presiones** = Cierra después de 10 seg **9 presiones** = Cierra pasados 20 seg
	En el VIEJO transmisor: presionar y soltar el botón **un determinado número de veces** como el número indicado en la opción elegida;

→ 3		4			final
7 seg.	n ?	NEW	= 5 sec		3
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de **movimientos** igual al número de impulsos digitados.		**En el NUEVO transmisor:** Mantener presionado **el mismo botón presionado en el Paso1**;		soltarlos pasados **5 segundos**;	contar **3 movimientos (= transmisor memorizado)**. Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena, por lo tanto el transmisor no ha sido memorizado).

A.6 - Memorización de un sensor climático conectado vía radio al motor

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para realizar este procedimiento es necesario tener a disposición el **sensor climático** a memorizar, elegido de entre los modelos disponibles en el catálogo productos "Nice Screen" y un **viejo** transmisor memorizado en Modo I (leer el párrafo 3.4.1-A).
- Durante la ejecución del procedimiento, en cualquier momento es posible anular la programación manteniendo presionados simultáneamente los botones■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no presionar ningún botón y esperar (60 segundos) para que el motor ejecute 6 movimientos.

1		2	3	final
sensor; = **10** sec; P1	P1	OLD; (x **3**); ...	sensor; (x **1**); P1	3
En el SENSOR climático: mantener presionado el **botón amarillo "P1"**;	soltarlos pasados **10 segundos**.	**En el VIEJO transmisor:** presionar y soltar (**3 veces**) cualquier botón.	**En el sensor climático:** presionar y soltar (**1 vez**) el **botón amarillo "P1"**;	contar **3 movimientos (= sensor memorizado)**. Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena, por lo tanto el sensor no está memorizado).

A.7 - Borrado TOTAL o PARCIAL de la memoria

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para ejecutar los procedimientos de cancelación siguientes, el transmisor debe estar memorizado en modo I..

A.7.1 - Procedimiento ejecutado con un transmisor memorizado

1		2		3	→ 4
(x **1**); PRG	2	(x **1**); PRG	2	(x **1**); PRG	3
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 3 movimientos.

4		5 ...
(x **1**); PRG	4	Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 4 movimientos.	• **opción A** – para borrar TODA la memoria del motor. • **opción B** – para borrar TODOS los transmisores memorizados en el motor. • **opción C** – para borrar UNO de los transmisores memorizados en el motor. • **opción D** – para borrar TODAS las cotas memorizadas en el memorizar ("0", "1", "H", etc.). **¡Atención!** – Este borrado debe efectuarse solamente cuando se desea programar de nuevo las cotas.

opción – A

5	final
(x **1**); PRG	5
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 5 movimientos.

opción – B

5		final
= **5** sec		5
Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 5 movimientos.

Opción – C

5			6	final
= **5** sec		3	= **5** sec	5
Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.	**En el transmisor a borrar:** mantener pulsado cualquier botón o el botón memorizado en modo 2 o el botón correspondiente a la cota H o la tecla del sensor climático;	contar 5 movimientos.

opción – D	5		final
	= **5** sec		
	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 5 movimientos.

A.7.2 - Procedimiento ejecutado con un transmisor no memorizado

NOTAS Y ADVERTENCIAS

• Para ejecutar los siguientes procedimientos es necesario utilizar un transmisor con tecla PRG.

A.7.2.**A** - Procedimiento ejecutado con un transmisor no memorizado, utilizando el botón situado en el cabezal del motor

1			2 ...
= **7** sec		desde el comienzo de los parpadeos se tienen a disposición **1 minutos** para completar el procedimiento.	**Continuar el procedimiento ejecutando totalmente el procedimiento A.7.1.**
En el cabezal del motor: mantener pulsado el botón;	soltarlo pasados **7 segundos**;	el **Led rojo** comienza a parpadear (se apagará al final del procedimiento).	

A A.8 - Regulación de la sensibilidad del motor a un obstáculo

NOTAS Y ADVERTENCIAS

• Este procedimiento permite activar, regular o desactivar el sistema de seguridad que: **a**) detecta la presencia de un obstáculo a lo largo de la carrera del toldo ; **b**) afloja la tracción del motor en el toldo cuando se detiene en el final de carrera Alto "0" (solamente si en este final de carrera está presente el cajón u otro tope mecánico).

• La procedimiento regula **el límite** de la fuerza de arrastre que el motor puede ejercer sobre el toldo, intentando separarlo, cuando es frenado de forma imprevista por un obstáculo o debido al rozamiento. Al mismo tiempo, si el final de carrera Alto "0" se compone del cajón o de otro tope mecánico, el sistema utiliza el mismo valor programado con este procedimiento, para atenuar el impacto del toldo contra el cajón y para aflojar la tracción ejercida por el motor sobre el mismo, cuando el toldo está parado en el final de carrera Alto "0".

• Se encuentran disponibles las siguientes opciones:
– **sensibilidad MÍNIMA(*)** – esta programación está activa solamente durante la subida del toldo. El motor produce mucha fuerza y a menudo puede separarse del toldo, incluso si hay una variación de carga debida a rozamientos mínimos o a obstáculos de peso reducido.
– **sensibilidad ULTRA(*)** – esta configuración está activa durante la subida y la bajada del toldo.
– **sensibilidad ULTRA(*) con breve inversión** – esta configuración está activa durante la subida y la bajada del toldo. En particular, si durante la bajada se detecta un obstáculo, el motor invierte brevemente la maniobra para liberarlo.
– **sensibilidad ULTRA(*) con inversión total** – esta configuración está activa durante la subida y la bajada del toldo. En particular, si durante la subida se detecta un obstáculo, el motor invierte la maniobra y detiene el toldo en el tope inferior "1".
– **sensibilidad DESACTIVADA** – esta programación desactiva el sistema de seguridad (programación de fábrica).

1		2		3		→ 4
(x **1**)		(x **1**)		= **5** sec		
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 2 movimientos.

4		continúa →
Elegir la opción deseada y programarla como sigue →	(x ...)	**5 OPCIONES:** **1 presión** = programa la **sensibilidad MÍNIMA** **2 presiones** = programa la **sensibilidad ULTRA** **3 presiones** = programa la **sensibilidad ULTRA con una breve inversión** **4 presiones** = programa la **sensibilidad ULTRA con inversión** **5 presiones** = programa la **sensibilidad DESACTIVADA**
	Presionar y soltar el botón **el mismo número de veces** indicado en la opción elegida;	

→ 4		5		final
7 seg.	1/ 2/ 3/ 4/ 5/ ?	= 5 sec		3
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de **movimientos** igual al número de impulsos digitados.		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

(*) – **IMPORTANTE** – Después de programar la opción o después de una descarga completa de la batería, **es indispensable efectuar 2 ciclos completos de maniobras** (subida y bajada = 1 ciclo) para activar la función. Durante estas maniobras el motor efectúa el mapeado de la carga instantánea presente en cada punto de la carrera del toldo y configura automáticamente la sensibilidad máxima obtenible con las características del toldo instalado.

ADVERTENCIAS GENERALES PARA LOS PROCEDIMIENTOS “A.9”, “A.10”, “A.11”

Las funciones “Velocidad de crucero del toldo (procedimiento A.9)”, “Aceleración/desaceleración de la velocidad del toldo (procedimiento A.10)” y “Tiempo total de duración de la maniobra (procedimiento A.11)” permiten personalizar completamente el movimiento del toldo en cada uno de sus aspectos, realizando alineaciones y otros efectos útiles sobre todo cuando se instalan varios toldos, cercanos entre sí, con medidas diferentes, con rodillos de diámetros diferentes, o bien para volver más silencioso el movimiento del toldo.

- Las funciones “Tiempo total con una duración de la maniobra (procedimiento A.11)” y “Velocidad de crucero del toldo (procedimiento A.9)” son interdependientes: **la última función programada determina la velocidad de crucero real del toldo.**
- Después de programar un **tiempo de maniobra** deseado (procedimiento A.11), el sistema se adapta automáticamente a la **velocidad de crucero** (teniendo en cuenta también el valor de **aceleración/desaceleración** programado) para que la maniobra dure exactamente por el tiempo programado.

  Si posteriormente se modifica la **aceleración/desaceleración** de la velocidad (procedimiento A.10), o bien los **finales de carrera** (procedimiento A.3), el **tiempo de maniobra** permanece invariable y el sistema se adapta por consiguiente a la **velocidad de crucero** del toldo.
- Durante la programación de un **tiempo de maniobra** deseado (procedimiento A.11) si la **velocidad de crucero** resultante debiese estar fuera de los valores mínimos y máximos permitidos (reproducidos en el capítulo «Características técnicas»), el motor indicará el error con 6 movimientos, al finalizar los procedimientos (A.3 / A.10), y llevará automáticamente la **velocidad de crucero** al valor nominal.
- Después de haber programado una **velocidad de crucero empleando sin embargo el procedimiento A.11**, la posible modificación de los **finales de carrera** (procedimiento A.3) o de la **aceleración/desaceleración** de la velocidad (procedimiento A.10) podría hacer que la **velocidad de crucero** estuviese fuera de los valores mínimos y máximos permitidos (indicados en el capítulo “Características técnicas”). En estos casos el motor marcará el error con 6 movimientos, al finalizar los procedimientos (A.3 / A.10),y llevará automáticamente la **velocidad de crucero** al valor nominal.

A A.9 - Regulación de la Velocidad de crucero del toldo

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para conocer el valor de las cinco opciones disponibles (V1=valor mínima, V2, V3=velocidad nominal V4, V5=velocidad máxima), consultar el capítulo «Características técnicas".
- Para evaluar si la opción elegida para la velocidad de crucero del toldo es compatible con las características de su toldo (peso, medidas, rodillo, par necesario) consultar el capítulo «Características técnicas».
- La opción definida «V3=velocidad nominal» es aquella configurada de fábrica.

1		2		3 → 4		
(x **1**) PRG	2	(x **1**) PRG	2	= **5** sec		3
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

4 continúa →	
Elegir la opción deseada y programarla como sigue →	(x ...) **5 OPCIONES:** **1 presión** = programa la **V1 velocidad MÍNIMA**. **2 presiones** = programa la **V2**. **3 presiones** = programa la **V3 velocidad NOMINAL**. **4 presiones** = programa la **V4**. **5 presiones** = programa la **V5 velocidad MÁXIMA**.
	Presionar y soltar el botón **el mismo número de veces** indicado en la opción elegida;

→ 4		5 final		
7 seg.	1/ 2/ 3/ 4/ 5/ ?	= **5** sec		3
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de **movimientos** igual al número de impulsos digitados.		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

A A.10 - Regulación de la aceleración (al comienzo del movimiento del toldo) y de la desaceleración (hacia el final del movimiento)

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- El valor de «aceleración/desaceleración» se expresa en vueltas del rodillo enrollador. Dicho valor representa el número de vueltas que el rodillo debe realizar en aceleración, desde que comienza la maniobra hasta alcanzar la velocidad de crucero programada. De manera análoga, el valor representa también el número de vueltas que el rodillo debe realizar en desaceleración, desde un cierto punto de la carrera hasta terminar la maniobra, en el final de carrera.
- La opción definida «aceleración/desaceleración breve» es aquella programada de fábrica.

1		2		3 → 4		
(x **1**) PRG	2	(x **1**) PRG	2	= **5** sec		3
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

4			5 continúa →	
= **5** sec		3	**Elegir la opción deseada y programarla como sigue →**	(x ...) **5 OPCIONES:** **1 presión** = programa **ninguna aceleración/desaceleración = 0 vueltas** **2 presiones** = programa **la aceleración/desaceleración breve = 0,7 vueltas** **3 presiones** = programa **la aceleración/desaceleración nominal= 1,5 vueltas** **4 presiones** = programa **la aceleración/desaceleración prolongada = 2 vueltas** **5 presiones** = programa **la aceleración/desaceleración máxima = 3 vueltas**
Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.		Presionar y soltar el botón **el mismo número de veces** indicado en la opción elegida;

→ 5		6		final
7 seg.	1/ 2/ 3/ 4/ 5/ ?	= 5 sec		3
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de **movimientos** igual al número de impulsos digitados;		Mantener presionado el botón.	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

A A.11 - Regula de la duración total de la maniobra

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Se puede realizar esta regulación solamente si los finales de carrera ("0" y "1") ya han sido programados.
- El valor programado con este procedimiento, junto con el valor programado para «la aceleración/desaceleración» (procedimiento A.10) dará como resultado la velocidad de crucero. Para evaluar si la velocidad de crucero resultante es compatible con las características de su toldo (peso, medidas, rodillo, par necesario, etc.) consultar el capítulo «Características técnicas».
- El producto sale de fábrica con la función desactivada.

1		2		3		→ 4
(x **1**) PRG	2	(x **1**) PRG	2	= **5** sec		3
Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (**1 vez**);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

4		continúa →
Elegir la opción deseada y programarla como sigue →	(x ...)	**5 OPCIONES:** **1 presión** = programa**7 segundos** **2 presiones** = programa**15 segundos** **3 presiones** = programa **20 segundos** **4 presiones** = programa **30 segundos** **5 presiones** = **desactiva la función y programa la velocidad nominal**
	Presionar y soltar el botón **el mismo número de veces** indicado en la opción elegida;	

→ 4		5		final
7 seg.	1/ 2/ 3/ 4/ 5/ ?	= **5** sec		3
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de **movimientos** igual al número de impulsos digitados.		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados **5 segundos**;	contar 3 movimientos.

5 ADVERTENCIAS PARA EL USO COTIDIANO DE LA AUTOMATIZACIÓN

5.1 - Activar la apertura, el cierre, la parada del toldo, o variar la velocidad del movimiento utilizando un transmisor con superficie “slider”

En general, para accionar el toldo, presionar el botón asociado a la maniobra deseada: ▲ = abertura; ▼ = cierre; ■ = parada de la maniobra.

Botón que hay que pulsar para enviar el mando	Acción del motor
▲ (UP)	Posicionamiento a la cota correspondiente al tope ALTO
▼ (DOWN)	Posicionamiento a la cota correspondiente al tope BAJO
■ (STOP)	Detiene el movimiento
▲ (UP) + ▼ (DOWN)	Posicionamiento a la cota parcial (si durante la instalación no se ha programado la cota “H”, ésta asumirá el valor de fábrica, igual al punto intermedio entre el tope ALTO y el tope BAJO)
▲ (UP) + ■ (STOP)	Diagnóstico estado batería
■ (STOP) + ▼ (DOWN)	Posicionamiento al 25% del recorrido antes de alcanzar el tope ALTO (toldo enrollado al 25%).
SLIDER (FAST TOUCH)	Variación de la posición
SLIDER + (3 sec)	Aumenta la velocidad del motor
SLIDER o (3 sec)	Velocidad normal del motor
SLIDER - (3 sec)	Disminuye la velocidad del motor

5.2 - Carga y diagnóstico del estado de la batería

El motor está dotado de una batería recargable. Para efectuar la carga, conectar un dispositivo (cargador, PC, tablet ...) a la toma USB presente en el cabezal del motor. Para verificar el estado de carga de la batería, pulsar simultáneamente los botones ▲ y ■ en el transmisor, o bien, con el motor parado, pulsar el botón situado en el cabezal.

Intermitente VERDE	Batería cargada
Intermitente ÁMBAR	Batería parcialmente cargada
Intermitente ROJO	Batería descargada

5.3 - Accionar el posicionamiento intermedio del toldo (cota “H”)

En general, si se ha programado el primer posicionamiento intermedio del toldo, para accionarlo presionar los botones ▲ y ▼. Para accionar otros posicionamientos intermedios con el transmisor, tomar como referencia cuanto programado por el instalador en el procedimiento A.4.

5.4 - Accionar el toldo con un transmisor dotado de varios grupos

Si el transmisor elegido acciona **varios grupos de motores screen**, antes de enviar un mando, es necesario elegir el «grupo» al cual pertenece el motor que se desea accionar Para mayor información tomar como referencia el manual del transmisor.

5.5 - Habilitación o deshabiltiación de los mandos automáticos enviados al motor directamente por los sensores climáticos (Tabla B)

Si en la automatización están presentes sensores climáticos y el transmisor en uso posee los botones ☀ y ☼, el usuario puede elegir si **habilitar** (con el botón ☀) o **deshabilitar** (con el botón ☀) la recepción de los mandos automáticos transmitidos por los sensores climáticos al motor. En resumen,

– **si la recepción está habilitada** (con el botón ☀) el motor funcionará en modo **automático**;

– **si la recepción está deshabilitada** (con el botón ☼) el motor funcionará en modo **manual**;

En el período en el cual la recepción está habilitada, el usuario puede enviar los mandos manuales en cualquier momento: éstos se superponen al funcionamiento automático de la automatización. Durante el período en el cual la recepción es deshabilitada la automatización funciona exclusivamente con los mandos manuales enviados por el usuario.

—— DEFINICIONES ——

- **Intensidad “Superior-umbral” del sol** = condición en la cual la intensidad del fenómeno atmosférico permanece en los valores por encima del valor programado como umbral.
- **Intensidad “Inferior-umbral” del sol** = condición en la cual la intensidad del fenómeno atmosférico permanece en los valores de cero a la mitad del valor programado como umbral.

TABLA B		con la condición climática... Superior-umbral	Inferior- umbral
Con el motor en estado “AUTOMÁTICO” (activado con anterioridad con el botón ☀) ...	... si el usuario envía el mando “**Sol-On**” (con el botón ☀):	• El toldo ejecuta 2 movimientos y permanece en la posición prefijada por el estado superior-umbral. • El sistema acciona el temporizador.	• El toldo ejecuta 2 movimientos y permanece en la posición prefijada por el estado inferior-umbral. • El sistema acciona el temporizador.
	... si el usuario envía el mando “**Sol-Off**” (con el botón ☼):	• El toldo ejecuta 2 movimientos.	• El toldo ejecuta 2 movimientos.
Con el motor en estado “MANUAL” (activado con anterioridad con el botón ☼) ...	... si el usuario envía el mando “**Sol-On**” (con el botón ☀):	• El toldo es llevado a la posición prefijada por el estado superior-umbral. • El sistema acciona el temporizador.	• El toldo es llevado a la posición prefijada por el estado inferior-umbral. • El sistema acciona el temporizador.
	... si el usuario envía el mando “**Sol-Off**” (con el botón ☼):	• El toldo ejecuta 2 movimientos.	• El toldo ejecuta 2 movimientos.

5.5.1 - Comportamiento del motor en presencia del sensor “Sol”

- Cuando la intensidad de la luz solar se lleva a superior-umbral, pasados 2 minutos desde el comienzo de esta condición, el motor ejecuta en modo autónomo una maniobra de descenso.
- Cuando la intensidad de la luz solar se lleva a inferior-umbral, pasados 15 minutos del comienzo de esta condición, el motor ejecuta en modo autónomo una maniobra de subida.

Nota – caídas momentáneas de la intensidad solar, con una duración inferior a los 15 minutos, no son detectadas. Los mandos manuales del usuario permanecen siempre activados y se suman a aquellos generados automáticamente por el sistema.

5.6 - Función “Detección obstáculo”

Esta función es un sistema de seguridad que interviene automáticamente cuando el movimiento del toldo (en subida o en bajada) es frenado de forma imprevista por un obstáculo (un objeto, una persona). En estos casos el motor bloquea inmediatamente la maniobra y ejecuta (si está programada) una breve inversión del movimiento (véase el procedimiento A.9).

5.7 - Máximo ciclo de trabajo continuo (función "protección térmica")

Este motor ha sido proyectado para su uso residencial y para un uso discontinuo. En caso de uso prolongado, superados los límites prefijados (leer el capítulo «Características técnicas»), para proteger el motor de un excesivo sobrecalentamiento, el sistema impide automáticamente otras maniobras hasta que la temperatura vuelva a estar dentro de los límites.

5.8 - Función de diagnóstico y alarma

En el cabezal del motor hay un Led que indica los estados de alarma (con **luz roja**) y los estados de instalación (con **luz verde**). Si deben indicarse simultáneamente un estado de alarma y uno de instalación, el sistema da siempre la prioridad al estado de alarma. Para comprender el significado de las señalizaciones luminosas leer la **Tabla C**.

TABLA C – Señalizaciones del Led (en el cabezal del motor)

LED VERDE	Significado
0 parpadeos	= por lo menos 1 transmisor memorizado y 2 finales de carrera programados.
1 parpadeo	= por lo menos 1 transmisor memorizado y 1 final de carrera programado.
2 parpadeos	= por lo menos 1 transmisor memorizado y ningún final de carrera programado.
3 parpadeos	= ningún transmisor memorizado (el estado de los finales de carrera no es indicado por el Led).

LED ROJO	Significado
0 parpadeos	= ningún error.

encendido fijo	= error grave - **1** (motor dañado: consultar con el Servicio de asistencia técnica).
1 parpadeos	= protección térmica en curso.
2 parpadeos	= la última maniobra ha sido interrumpida por la intervención de la función “Detección obstáculo”.
3 parpadeos	= carga demasiado elevada con respecto a los valores etiquetados en el motor.
4 parpadeos	= batería descargada.
5 parpadeos	= error grave - **3**.
6 parpadeos	= error grave - **4** (temperatura de los circuitos de control superado el límite).
7 parpadeos	= error grave - **5** (malfuncionamiento del freno).
8 parpadeos	= error grave - **6** (malfuncionamiento del freno).
9 parpadeos	= error grave - **7**.
10 parpadeos	= error grave - **8**.
11 parpadeos	= error grave - **9**.

El motor replica la señalización en el estado de la instalación realizando algunos movimientos en el momento en el cual se ordena una maniobra. Para comprender el significado de estos movimientos leer la **Tabla D**.

TABLA D – Señalización con los movimientos

N° MOVIMIENTOS	Significado
0 movimientos	= por lo menos 1 transmisor memorizado y 2 finales de carrera programados.
1 movimiento	= ningún transmisor memorizado (el estado de los finales de carrera no es indicado por los movimientos).
2 movimientos	= por lo menos 1 transmisor memorizado y falta por lo menos 1 final de carrera para programar.
5 movimientos	= error grave en la memoria del motor.

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

En general, para identificar con mayor precisión el tipo de problema, leer la **Tabla C** (y **D**), en el párrafo 5.8.

- **Enviando un mando de subida, el motor no parte:**
  Esto puede suceder si el toldo se encuentra cerca del final de carrera Alto (“0”). En este caso es necesario primero hacer descender el toldo por un tramo corto y luego dar nuevamente el mando de subida.
- **El sistema opera en la condición de emergencia con el «pulsador de interrupción automática / hombre muerto»:**
  – Comprobar si el motor ha sufrido un shock eléctrico o mecánico, de fuerte intensidad.
  – Comprobar si cada parte del motor sigue en buen estado.
  – Borrar el final de carrera alto (“0”) y bajo (“1”) y programarlos de nuevo.

Eliminación del producto

Al igual que para las operaciones de instalación, también al final de la vida útil de este producto, las operaciones de desguace deben ser efectuadas por personal experto.
Este producto está formado por varios tipos de materiales: algunos pueden reciclarse y otros deben eliminarse. Informarse sobre los sistemas de reciclado o eliminación previstos por las normativas vigentes en el territorio para esta categoría de producto. **¡Atención!** - Algunas partes del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, de abandonarlas en el medio ambiente, podrían ejercer efectos perjudiciales en el medio ambiente y la salud humana.
Como lo indica el símbolo que aparece al lado, está prohibido eliminar este producto junto con los desechos domésticos. Realice la «recogida selectiva» para la eliminación, según los métodos previstos por las normativas vigentes locales, o bien entregue el producto al vendedor cuando compre un nuevo producto equivalente.
¡Atención! - Las reglas locales pueden prever sanciones importantes en caso de eliminación abusiva de este producto.

El material del embalaje del producto debe desecharse en plena 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 ambiental de 20°C (± 5°C). • Nice S.p.a. se reserva el derecho de aportar modificaciones al producto, en cualquier momento que lo considere necesario, manteniendo las mismas funciones y destino de uso.

Declaración UE de conformidad simplificada

Por la presente, NICE S.p.A., declara que el tipo de equipo radioeléctrico E EDGE SI 228 LI ION 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.

IDV0770A00ES_10-04-2020

Nice SpA
Via Callalta, 1
31046 Oderzo TV Italy
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com