

Nice

Roll-Control

Control de lamas y tubulares

ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

Nice

CONTENIDOS

1	ADVERTENCIAS Y PRECAUCIONES GENERALES	3
2	DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO	3
3	INSTALACIÓN	4
4	AÑADIR EL DISPOSITIVO	6
5	RETIRAR EL DISPOSITIVO	6
6	CALIBRACION DE POSICIONAMIENTO	7
7	PERSIANAS OPERATIVAS	8
8	MOTORES DE PUERTA DE OPERACIÓN	9
9	MENU	9
10	RESTABLECIMIENTO A LOS PREDETERMINADOS DE FÁBRICA	9
11	CONSUMO DE POTENCIA Y ENERGÍA	10
12	ASOCIACIONES	10
13	PRUEBA DE RANGO Z-WAVE	11
14	ACTIVACIÓN DE ESCENAS	12
15	ESPECIFICACIÓN Z-WAVE	12
16	PARÁMETROS AVANZADOS	14
17	ESPECIFICACIONES TÉCNICAS	18
18	ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO	18
19	DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD	19

1 ADVERTENCIAS Y PRECAUCIONES GENERALES

- **¡PRECAUCIÓN!** – Este manual contiene instrucciones y advertencias importantes para la seguridad personal. Lea atentamente todas las partes de este manual. En caso de duda, suspenda inmediatamente la instalación y póngase en contacto con la Asistencia Técnica de Nice.
- **¡PRECAUCIÓN!** – Instrucciones importantes: **guarde este manual en un lugar seguro para permitir futuros procedimientos de eliminación y mantenimiento del producto.**
- **¡PRECAUCIÓN!** – **Todas las operaciones de instalación y conexión deben ser realizadas exclusivamente por personal debidamente cualificado y capacitado con el equipo desconectado de la red eléctrica.**
- **¡PRECAUCIÓN!** – **¡Cualquier uso diferente al especificado aquí o en condiciones ambientales diferentes a las establecidas en este manual se considerará impropio y está estrictamente prohibido!**
- Los materiales de embalaje del producto se deben desechar de conformidad con las normativas locales.
- Nunca aplique modificaciones a ninguna parte del dispositivo. El fabricante declina toda responsabilidad por daños causados por modificaciones improvisadas en el producto.
- Nunca coloque el dispositivo cerca de fuentes de calor y nunca lo exponga a llamas abiertas. Estas acciones pueden dañar el producto y provocar fallos de funcionamiento.
- Este producto no está destinado a personas (incluidos niños) con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas o que carezcan de experiencia y conocimientos, a menos que una persona responsable de su seguridad les haya supervisado o instruido sobre el uso del producto.
- Asegúrese de que los niños no jueguen con el producto.
- El aparato está diseñado para funcionar en instalaciones eléctricas domiciliarias. La conexión o el uso defectuosos pueden provocar un incendio o una descarga eléctrica.
- Incluso cuando el dispositivo está apagado, puede haber voltaje presente en sus terminales. Cualquier mantenimiento que introduzca cambios en la configuración de las conexiones o de la carga debe realizarse siempre con el fusible desactivado.
- No se recomienda operar todas las persianas al mismo tiempo. Por razones de seguridad, al menos una persiana enrollable debe controlarse de forma independiente, proporcionando una vía de escape segura en caso de emergencia.

2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

Roll-Control es un dispositivo diseñado para controlar persianas enrollables, toldos, persianas venecianas, portones y otros dispositivos monofásicos alimentados por corriente alterna.

Roll-Control permite el posicionamiento preciso de persianas enrollables o laminillas de persianas venecianas. El dispositivo está equipado con control de potencia y energía. Permite controlar los dispositivos conectados ya sea a través de la red Z-Wave™ o mediante un interruptor conectado directamente a ella.

Principales características

- Compatible con cualquier controlador Z-Wave™ o Z-Wave Plus™,
- Admite los modos de seguridad de la red Z-Wave: S0 con cifrado AES-128 y S2 autenticado con cifrado basado en PRNG,
- Para ser instalado con motores de persianas con finales de carrera electrónicos o mecánicos,
- Control de microprocesador avanzado,
- Funcionalidad de medición de energía y potencia activa,
- Funciona con varios tipos de interruptores: momentáneos, de palanca y dedicados para persianas enrollables,
- Para instalar en cajas de interruptores de pared.

Roll-Control es un dispositivo Z-Wave Plus™ totalmente compatible.

Este dispositivo se puede utilizar con todos los dispositivos certificados con el certificado Z-Wave Plus y debe ser compatible con los dispositivos producidos por otros fabricantes. Todos los dispositivos que no funcionan con baterías dentro de la red actuarán como repetidores para aumentar la confiabilidad de la red. El dispositivo es un producto Z-Wave Plus con seguridad habilitada y se debe usar un controlador Z-Wave con seguridad habilitada para utilizar completamente el producto. El dispositivo es compatible con los modos de seguridad de la red Z-Wave: S0 con cifrado AES-128 y S2 autenticado con cifrado basado en PRNG.





- El producto está sujeto a tensiones eléctricas peligrosas.
- La instalación del Roll-Control debe ser realizada exclusivamente por personal técnicamente cualificado, respetando la legislación y las normas vigentes y de acuerdo con las presentes instrucciones. Todas las conexiones deben realizarse con el sistema desconectado de la fuente de alimentación.
- ¡Nunca perfore el contenedor Roll-Control!
- La línea de alimentación debe protegerse con disyuntores magnetotérmicos (nominales de hasta 16 A) y de corriente residual adecuados.
- Conectar el Roll-Control de manera contraria a este manual puede causar riesgos para la salud, la vida o daños materiales.
- Conecte solo de acuerdo con uno de los diagramas,
- No conecte motores alimentados por CC, el dispositivo está diseñado para operar motores eléctricos alimentados por CA,
- No conecte el dispositivo a cargas que excedan los valores recomendados,
- El dispositivo debe instalarse en una caja de interruptores de pared que cumpla con las normas de seguridad nacionales pertinentes y con una profundidad no inferior a 60 mm.
- Los interruptores eléctricos utilizados en la instalación deben cumplir con las normas de seguridad pertinentes,
- La longitud de los cables utilizados para conectar el interruptor de control no debe exceder los 20 m,
- Conecte los motores de persianas enrollables únicamente con finales de carrera electrónicos o mecánicos.

3.1 - Conexiones eléctricas

⚠ ⚠ Siga cuidadosamente todas las instrucciones de conexión. Si tiene dudas, no haga experimentos y consulte las especificaciones técnicas correspondientes que también están disponibles en el sitio web: www.niceforyou.com. Conectar el Roll-Control de manera contraria a este manual puede causar riesgos para la salud, la vida o daños materiales.

- Conectar solo de acuerdo con uno de los diagramas,
- No conecte motores alimentados por CC, el dispositivo está diseñado para operar motores eléctricos alimentados por CA,
- No conecte el dispositivo a cargas que excedan los valores recomendados,
- El dispositivo debe instalarse en una caja de interruptores de pared que cumpla con las normas de seguridad nacionales pertinentes y con una profundidad no inferior a 60 mm,
- Los interruptores eléctricos utilizados en la instalación deben cumplir con las normas de seguridad pertinentes,
- La longitud de los cables utilizados para conectar el interruptor de control no debe exceder los 20 m,
- Conectar motores de persianas enrollables únicamente con finales de carrera electrónicos o mecánicos.

3.2 - Notas para los diagramas:

S1 - terminal para el 1er interruptor (usado para agregar/quitar el dispositivo)

S2 - terminal para el 2do interruptor

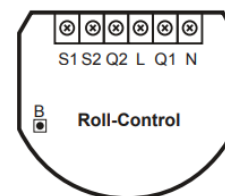
Q2 - Terminal de salida 2 para motor de persiana

Q1 - Terminal de salida 1 para motor de persiana

L - Terminal para cable vivo

N - terminal para cable neutro

B - botón de servicio (usado para agregar/eliminar el dispositivo y navegar por el menú)

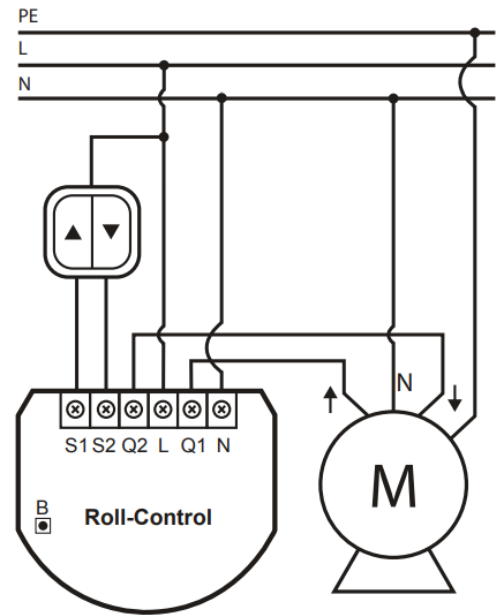


3.3 - Consejos para colocar la antena:

- Ubique la antena lo más lejos posible de elementos metálicos (cables de conexión, anillos de soporte, etc.) para evitar interferencias,
- ¡Las superficies metálicas en las inmediaciones de la antena (p. ej., cajas metálicas empotradas, marcos metálicos de puertas) pueden perjudicar la recepción de la señal!
- No corte ni acorte la antena: su longitud se adapta perfectamente a la banda en la que opera el sistema.
- Asegúrese de que ninguna parte de la antena sobresalga de la caja del interruptor de pared.

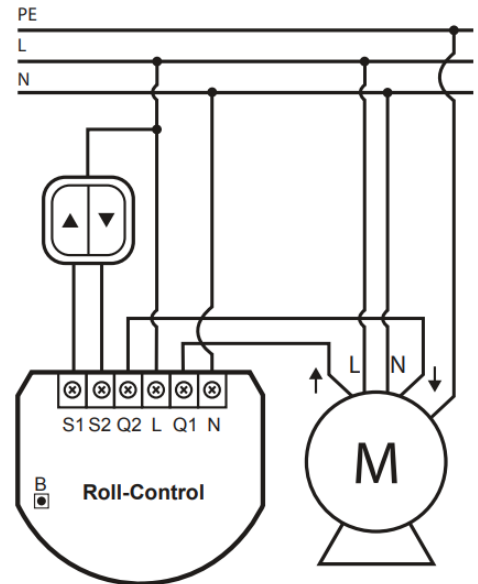
3.4 - Instalación con persianas estándar:

1. Desconecte la tensión de red (desactive el fusible).
2. Abra la caja del interruptor de pared.
3. Conecte con el siguiente diagrama.
4. Verifique si el dispositivo está conectado correctamente.
5. Coloque el dispositivo y su antena en una caja de interruptores de pared.
6. Cierre la caja del interruptor de pared.
7. Conectar la tensión de red.



3.5 - Instalación con persianas con controlador incorporado:

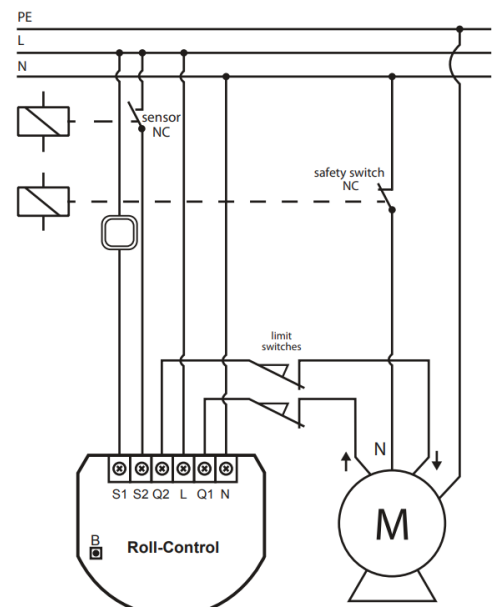
1. Desconecte la tensión de red (desactive el fusible).
2. Abra la caja del interruptor de pared.
3. Conecte con el siguiente diagrama.
4. Verifique si el dispositivo está conectado correctamente.
5. Coloque el dispositivo y su antena en una caja de interruptores de pared.
6. Cierre la caja del interruptor de pared.
7. Conectar la tensión de red.



3.6 - Instalación con motores de puerta:

- La instalación del controlador de puerta solo puede ser realizada por profesionales certificados.
- El motor debe estar equipado con los finales de carrera adecuados.
- Se recomienda conectar un contacto NC (normalmente cerrado) de una barrera IR al terminal S2. Abrir el contacto detendrá la puerta.
- Además, se recomienda conectar un botón de parada de emergencia al cable neutro (N) de los motores. En caso de emergencia, al presionar el botón de parada de emergencia se cortará la energía y se detendrá la puerta.

1. Desconecte la tensión de red (desactive el fusible).
2. Abra la caja de instalación.
3. Conecte con el siguiente diagrama:
4. Verifique si el dispositivo está conectado correctamente.
5. Coloque el dispositivo y su antena en la caja de instalación.
6. Cierre la caja de instalación.
7. Conectar la tensión de red.



4 AÑADIR EL DISPOSITIVO

Adición (Inclusión) - Z-Wave, que permite agregar el dispositivo a la red Z-Wave existente.

4.1 - Uso del método manual

Para agregar el dispositivo a la red Z-Wave manualmente:

1. Encienda el dispositivo.
2. Identifique el interruptor S1.
3. Configure el controlador principal en el modo de agregar (Modo de seguridad/no seguridad) (consulte el manual del controlador).
4. Rápidamente, haga triple clic en el interruptor S1.
5. Si está agregando Security S2 Authenticated, escanee el código QR de DSK o ingrese el código PIN de 5 dígitos subrayado (etiqueta en el costado de la caja y en el dispositivo).
6. Espere a que finalice el proceso de adición.
7. El mensaje del controlador Z-Wave confirmará la adición exitosa.

4.2 - Uso del método SmartStart

Para agregar el dispositivo a la red Z-Wave usando SmartStart:

1. Configure el controlador principal en el modo de adición autenticado de Security S2 (consulte el manual del controlador).
2. Escanee el código QR de DSK o ingrese el código PIN de 5 dígitos subrayado (etiqueta en el costado de la caja y en el dispositivo).
3. Encienda el dispositivo (encienda la tensión de red).
4. El LED comenzará a parpadear en amarillo, espere a que finalice el proceso de adición.
5. El mensaje del controlador Z-Wave confirmará la adición exitosa.

Nota. En caso de problemas con la adición usando el interruptor S1, use el botón B en su lugar (ubicado en la carcasa).

Nota. Los productos habilitados para SmartStart se pueden agregar al controlador Z-Wave habilitado para SmartStart escaneando el código QR de Z-Wave presente en el producto. El producto SmartStart se agregará automáticamente dentro de los 10 minutos posteriores a su encendido en el rango de la red.

5 RETIRAR EL DISPOSITIVO

Eliminación (Exclusión) - Modo de aprendizaje del dispositivo Z-Wave, que permite eliminar el dispositivo de la red Z-Wave existente.

Para eliminar el dispositivo de la red Z-Wave:

1. Asegúrese de que el dispositivo esté encendido.
2. Identifique el interruptor S1.
3. Configure el controlador principal en modo de extracción (consulte el manual del controlador).
4. Rápidamente, haga triple clic en el interruptor S1.
5. Espere a que finalice el proceso de eliminación.
6. El mensaje del controlador Z-Wave confirmará la eliminación exitosa.

Nota. En caso de problemas con la extracción usando el interruptor S1, use el botón B en su lugar (ubicado en la carcasa)

Nota. Si el parámetro 40 habilita escenas para triple clic S1, desactívelo o use el botón B en su lugar para quitar el dispositivo.

Nota. Si el parámetro 24 está configurado en 1, use el interruptor S2 en su lugar para quitar el dispositivo.

6 CALIBRACION DE POSICIONAMIENTO

- La calibración es un proceso durante el cual un dispositivo aprende la posición de los interruptores de límite y una característica del motor.
- La calibración es obligatoria para que el dispositivo reconozca correctamente la posición de una persiana enrollable.
- El procedimiento consiste en un movimiento completo automático entre los finales de carrera (arriba, abajo y nuevamente arriba)

Tabla A1 - Descripción de los botones

Símbolo	Descripción
▲	interruptor conectado al terminal S1
▲	interruptor conectado al terminal S2

6.1 - Posicionamiento de persiana enrollable estándar - Calibración mediante interruptor momentáneo conectado

1. Asegúrese de:
 - el dispositivo se suministra,
 - el interruptor momentáneo está conectado a los terminales S1 y S2,
 - el dispositivo agregado a la red Z-Wave,
 - el parámetro 151 se establece en 1 o 2.
2. Mantenga presionado ▲ o ▼ cambie durante al menos 3 segundos
3. Presione y mantenga presionado el mismo interruptor nuevamente durante al menos 3 segundos.
4. Presione y mantenga presionado el mismo interruptor nuevamente durante al menos 3 segundos.
5. El dispositivo realizará el proceso de calibración, completando el ciclo completo: arriba, abajo y arriba nuevamente.
6. Pruebe si el posicionamiento funciona correctamente.

6.2 - Posicionamiento estándar de persianas enrollables - Calibración con el botón B

1. Asegúrese de:
 - el dispositivo se suministra,
 - el dispositivo agregado a la red Z-Wave,
 - el parámetro 151 se establece en 1 o 2.
2. Mantenga presionado el botón B.
3. Espere a que el LED se ilumine en blanco.
4. Suelte rápidamente y vuelva a hacer clic en el botón B.
5. El dispositivo realizará el proceso de calibración, completando el ciclo completo: arriba, abajo y arriba de nuevo
6. Pruebe si el posicionamiento funciona correctamente. Pruebe si el posicionamiento funciona correctamente.

6.3 - Calibración mediante parámetro

1. Asegúrese de:
 - el dispositivo se suministra,
 - el dispositivo agregado a la red Z-Wave,
 - el parámetro 151 se establece en 1 o 2.
2. Establezca el valor del parámetro 150 en 2
3. El dispositivo realizará el proceso de calibración, completando el ciclo completo: arriba, abajo y arriba de nuevo
4. El valor del parámetro 150 se establecerá en 1 después de que finalice la calibración.
5. Pruebe si el posicionamiento funciona correctamente.

6.4 - Posicionamiento de lamas en modo persianas venecianas - Calibración mediante interruptor momentáneo conectado

1. Asegúrese de:
 - el dispositivo se suministra,
 - el interruptor momentáneo está conectado a los terminales S1 y S2,
 - el dispositivo agregado a la red Z-Wave,
 - el parámetro 151 se establece en 1 o 2.
 - las persianas están calibradas
2. De forma predeterminada, el tiempo de transición entre posiciones extremas se establece en 150 (1.5 segundos) en el parámetro 152
3. Gire las lamas entre las posiciones extremas manteniendo ▲ o ▼ cambiando:
 - Si después del ciclo completo una persiana comienza a moverse hacia arriba o hacia abajo, disminuya el valor del parámetro 152
 - Si después del ciclo completo las lamas no alcanzan las posiciones finales, aumente el valor del parámetro 152
4. Repita el paso anterior hasta lograr un posicionamiento satisfactorio.
5. Pruebe si el posicionamiento funciona correctamente. Las lamas configuradas correctamente no deben obligar a las persianas a moverse hacia arriba o hacia abajo.

6.5 - Posicionamiento de las lamas en modo persianas venecianas - Persiana enrollable con posicionamiento del controlador incorporado

1. Asegúrese de:
 - el dispositivo se suministra,
 - el interruptor momentáneo está conectado a los terminales S1 y S2,
 - el dispositivo agregado a la red Z-Wave,
 - el parámetro 151 está configurado en 5 o 6
2. Por defecto, el tiempo de transición entre posiciones extremas está configurado en 600 (6 segundos) en los parámetros 155 y 156.
3. Mueva las persianas enrollables entre las posiciones extremas haciendo clic ▲ o ▼ cambiando:
 - Si la persiana se detiene antes de llegar a la parte superior, aumente el valor del parámetro 155,
 - Si la persiana enrollable no se detiene después de llegar a la parte superior, reduzca el valor del parámetro 155,
 - Si la persiana se detiene antes de llegar al fondo, aumente el valor del parámetro 156,
 - Si la persiana enrollable no se detiene después de llegar al fondo, disminuya el valor del parámetro 156,
4. Repita el paso anterior hasta lograr un posicionamiento satisfactorio.
5. Pruebe si el posicionamiento funciona correctamente.

7 PERSIANAS OPERATIVAS

El dispositivo permite conectar el interruptor a los terminales S1 y S2. Estos pueden ser interruptores momentáneos (recomendados) o de palanca. Los botones interruptores son los encargados de gestionar el movimiento de la persiana.

Tabla A2 - Tipos de interruptores

Tipo	Comportamiento
interruptor momentáneo	Después de soltar el interruptor, un resorte empuja automáticamente hacia atrás y desconecta el interruptor)
Interruptor de palanca	Funciona como un interruptor de dos posiciones, no tiene resorte que fije una posición del interruptor

7.1 - Uso de interruptores momentáneos

Hacer clic ▲ interruptor: iniciar el movimiento hacia arriba.

Hacer clic ▼ interruptor: inicia el movimiento hacia abajo.

Si la persiana se está moviendo, al hacer clic en cualquier botón, se detendrá el movimiento.

7.2 - Accionamiento de lamas de persianas venecianas

Al operar persianas venecianas, es posible administrar el ángulo de las lamas.

Hacer clic ▲ interruptor: inicia la rotación de las lamas hacia arriba.

Hacer clic ▼ interruptor: inicia la rotación de las lamas hacia abajo.

7.3 - Accionamiento de lamas de persianas venecianas

Cambia ▲ de estado: iniciar el movimiento hacia arriba.

Cambia ▼ de estado: inicia el movimiento hacia abajo.

Elegir una posición intermedia detiene las persianas.

8 MOTORES DE PUERTA DE OPERACIÓN

El dispositivo permite operar motores de puerta.

- El motor de la puerta debe conectarse a los terminales Q1 y Q2 de acuerdo con el diagrama de instalación.
- Cuando opere puertas, se puede conectar un interruptor momentáneo a la terminal S1.
- Se recomienda conectar una barrera IR, un botón de parada de emergencia o cualquier mecanismo de alarma al terminal S2. Abrir un contacto en un dispositivo conectado a la terminal S2 siempre resultará en la detención de un motor en la posición actual.

Usando el interruptor momentáneo:

Haga clic en el interruptor S1: mueva la puerta en secuencia:

ABRIR -> PARAR -> CERRAR -> PARAR -> ABRIR

Contacto S2 abierto – detener el movimiento

Nota. Después de soltar el interruptor, un resorte empuja automáticamente hacia atrás y desconecta el interruptor).

Cierre automático:

- Después de la apertura completa: la puerta comenzará a cerrarse automáticamente después del tiempo especificado en el parámetro 152.
- Después de abrir los contactos S2: la puerta comenzará a cerrarse automáticamente después del tiempo especificado en el parámetro 154.

9 MENU

Menú permite realizar acciones de red Z-Wave. Para utilizar el menú: 1.

1. Desconecte la tensión de red (desactive el fusible).
2. Retire el dispositivo de la caja del interruptor de pared
3. Conectar la tensión de red.
4. Mantenga presionado el botón B para ingresar al menú.
5. Espere a que el LED indique con color la posición deseada del menú:
 - **BLANCO** - iniciar la calibración
 - **VERDE** - restablecer la memoria de consumo de energía
 - **VIOLETA** - prueba de rango de inicio
 - **AMARILLO** - restablecer el dispositivo
6. Suelte rápidamente y vuelva a hacer clic en el botón B.

10 RESTABLECIMIENTO A LOS PREDETERMINADOS DE FÁBRICA

El procedimiento de reinicio permite restaurar el dispositivo a su configuración de fábrica, lo que significa que se eliminará toda la información sobre el controlador Z-Wave y la configuración del usuario.

Nota. Restablecer el dispositivo no es la forma recomendada de eliminar el dispositivo de la red Z-Wave. Use el procedimiento de reinicio solo si falta el controlador principal o no funciona. La eliminación de ciertos dispositivos se puede lograr mediante el procedimiento de eliminación descrito en la sección "Adición del dispositivo".

Restablecer el dispositivo a los valores predeterminados de fábrica:

1. Desconecte la tensión de red (desactive el fusible).
2. Retire el dispositivo de la caja del interruptor de pared.
3. Conectar la tensión de red.
4. Mantenga presionado el botón B para ingresar al menú.
5. Espere a que el indicador LED se ilumine en amarillo.
6. Suelte rápidamente y vuelva a hacer clic en el botón B.
6. Después de unos segundos, el dispositivo se reiniciará, lo que se indica con el indicador LED de color rojo

11 CONSUMO DE POTENCIA Y ENERGÍA

El dispositivo permite monitorear la potencia activa y el consumo de energía. Los datos se envían al controlador principal Z-Wave.

La medición se lleva a cabo mediante la tecnología de microcontroladores más avanzada, lo que garantiza la máxima exactitud y precisión (+/- 1 % para cargas de 10W a 1000W).

Potencia eléctrica activa - potencia que la energía receptora se transforma en trabajo y calor. La unidad de potencia activa es Watt [W].

Energía eléctrica - energía consumida por un dispositivo durante un período de tiempo. Los proveedores facturan a los consumidores de electricidad en los hogares en función de la potencia activa utilizada en una determinada unidad de tiempo. Más comúnmente medido en kilovatios-hora [kWh]. Un kilovatio-hora es igual a un kilovatio de potencia consumida durante un período de una hora, 1kWh = 1000Wh.

Precaución. El dispositivo almacena periódicamente (cada hora) los datos de consumo en la memoria del dispositivo. Desconectar el módulo de la fuente de alimentación no borrará los datos de consumo de energía almacenados.

Nota. La medición de potencia puede contener fluctuaciones de voltaje de red dentro de +/- 10%.

Restablecimiento de la memoria de consumo:

El dispositivo permite borrar los datos de consumo almacenados de tres formas:

- a) Usar la funcionalidad de un controlador Z-Wave (consulte el manual del controlador).
- b) Limpiar manualmente los datos utilizando el siguiente procedimiento:
 1. Desconecte la tensión de red (desactive el fusible).
 2. Retire el dispositivo de la caja del interruptor de pared.
 3. Conectar la tensión de red.
 4. Mantenga presionado el botón B para ingresar al menú.
 5. Espere a que el indicador LED visual se ilumine en verde.
 6. Suelte rápidamente y vuelva a hacer clic en el botón B.
 7. Se borrará la memoria de consumo de energía.
- c) Restableciendo el dispositivo (ver la sección "Funcionamiento de las persianas enrollables").

12 ASOCIACIONES

Asociación (dispositivos de enlace) -control directo de otros dispositivos dentro de la red del sistema Z-Wave, por ejemplo, atenuador, interruptor de relé, persiana enrollable o escena (puede controlarse solo a través de un controlador Z-Wave).

El dispositivo proporciona la asociación de 3 grupos:

1er grupo de asociación – "Lifeline" informa el estado del dispositivo y permite la asignación de un solo dispositivo (controlador principal por defecto).

2º grupo de asociación – "Persiana enrollable" está asignado al control de posición de la persiana: ARRIBA/ABAJO (usa la clase de comando Switch Multilevel).

3er grupo de asociación – "Slats" está asignado al control de posición de las lamas – ARRIBA/ABAJO (usa la clase de comando Switch Multilevel).

El dispositivo del segundo y tercer grupo permite controlar 5 dispositivos regulares o multicanal por grupo de asociación, con la excepción de "Lifeline" que está reservado únicamente para el controlador y, por lo tanto, solo se puede asignar 1 nodo.

Tabla A3 - Mapeo de grupos de asociación

Raíz	Endpoint	Grupo de asociación en Endpoint
Asociación Grupo 2	Endpoint 1	Asociación Grupo 2
Asociación Grupo 3	Endpoint 2	Asociación Grupo 2

Tabla A4 - Comandos Switch Multinivel enviados a grupos de asociación para el parámetro 151 igual a 1, 5 o 6

Parámetro 20	punto final	Hacer clic	Mantener	Liberar
0	S1 o S2	2do grupo: Cambio de nivel de inicio/parada	3er grupo: Cambio de nivel de inicio	3er grupo: Cambio de nivel de parada
1	S1 o S2	2do grupo: Cambio de nivel de inicio/parada	—	—
2	S1	2do grupo: Cambio de nivel de inicio/parada	3er grupo: Cambio de nivel de inicio	3er grupo: Cambio de nivel de inicio

Tabla A5 - Comandos Switch Multinivel enviados a grupos de asociación para parámetro 151 igual a 2

Parámetro 20	punto final	Hacer clic	Mantener	Liberar
0	S1 o S2	2do grupo: Cambio de nivel de inicio/parada	—	3er grupo: Cambio de nivel de parada
1	S1 o S2	2do grupo: Cambio de nivel de inicio/parada	—	—
2	S1	2do grupo: Cambio de nivel de inicio/parada	—	3er grupo: Cambio de nivel de inicio

Tabla A6 - Comandos Switch Multinivel enviados a grupos de asociación para el parámetro 151 igual a 3 o 4

Cambiar	Hacer clic	Mantener	Liberar
S1	2do grupo: Cambio de nivel de inicio/parada	3er grupo: Cambio de nivel de inicio	3er grupo: Cambio de nivel de parada

13 PRUEBA DE RANGO Z-WAVE

⚠ El dispositivo tiene un controlador principal de red Z-Wave incorporado **probador de rango**.

Para hacer posible la prueba de rango Z-Wave, el dispositivo debe agregarse al controlador Z-Wave. Las pruebas pueden sobrecargar la red, por lo que se recomienda realizar la prueba solo en casos especiales.

Nota. El modo de comunicación del dispositivo puede cambiar entre directo y uno que usa enrutamiento, especialmente si el dispositivo está en el límite del rango directo.

Probando el rango Z-Wave:

Siga las instrucciones a continuación para probar el rango del controlador principal:

1. Apague el voltaje principal (desactive el fusible).
2. Retire el dispositivo de la caja del interruptor de pared.
3. Conectar la tensión de red.
4. Mantenga presionado el botón B para ingresar al menú.
5. Espere a que el indicador LED visual se ilumine en violeta.
6. Suelte rápidamente y vuelva a hacer clic en el botón B.
7. El indicador visual indicará el rango de la red Z-Wave (los modos de señalización de rango se describen a continuación).
7. Para salir de la prueba de rango Z-Wave, haga clic en el botón B.

Modos de señalización del probador de rango Z-Wave:

Indicador visual parpadeando en verde - el dispositivo intenta establecer una comunicación directa con el controlador principal. Si falla un intento de comunicación directa, el dispositivo intentará establecer una comunicación enrutada, a través de otros módulos, que se señalará mediante un indicador visual amarillo intermitente.

Indicador visual verde brillante - el dispositivo se comunica con el controlador principal directamente.

Indicador visual amarillo intermitente - el dispositivo intenta establecer una comunicación enrutada con el controlador principal a través de otros módulos (repetidores).

Indicador visual amarillo brillante - el dispositivo se comunica con el controlador principal a través de los otros módulos. Después de 2 segundos, el dispositivo volverá a intentar establecer una comunicación directa con el controlador principal, que se señalará con un indicador visual verde intermitente.

Indicador visual violeta intermitente - el dispositivo se comunica a la distancia máxima de la red Z-Wave. Si la conexión resulta exitosa, se confirmará con un brillo amarillo. No se recomienda utilizar el dispositivo en el límite de alcance.

Indicador visual rojo brillante - el dispositivo no puede conectarse al controlador principal directamente o a través de otro dispositivo de red Z-Wave (repetidor).

14 ACTIVACIÓN DE ESCENAS

El dispositivo puede activar escenas en el controlador Z-Wave enviando el ID de la escena y el atributo de una acción específica usando la clase de comando de escena central.

Por defecto, las escenas no están activadas, configure los parámetros 40 y 41 para habilitar la activación de escenas para las acciones seleccionadas.

Tabla A7 - Escenas de activación			
Valor	Acción	ID de escena	Atributo
Interruptor conectado al borne S1	Interruptor pulsado una vez	1	Tecla presionada 1 vez
	Interruptor pulsado dos veces	1	Tecla presionada 2 veces
	Interruptor pulsado tres veces	1	Tecla presionada 3 veces
	Interruptor sostenido*	1	tecla presionada
	Interruptor liberado*	1	Clave liberada
Interruptor conectado al borne S2	Interruptor pulsado una vez	2	Tecla presionada 1 vez
	Interruptor pulsado dos veces	2	Tecla presionada 2 veces
	Interruptor pulsado tres veces	2	Tecla presionada 3 veces
	Interruptor sostenido*	2	tecla presionada
	Interruptor liberado*	2	Clave liberada

* No disponible para interruptores de palanca.

15 ESPECIFICACIÓN Z-WAVE

Endpoint 1:

Clase de dispositivo genérico: GENERIC_TYPE_SWITCH_MULTILEVEL

Clase de dispositivo específico: SPECIFIC_TYPE_CLASS_B_MOTOR_CONTROL

Descripción: representa el interruptor conectado al terminal S1.

Endpoint 2:

Clase de dispositivo genérico: GENERIC_TYPE_SWITCH_MULTILEVEL

Clase de dispositivo específico: SPECIFIC_TYPE_CLASS_B_MOTOR_CONTROL

Descripción: representa el interruptor conectado al terminal S2.

Cambiar los valores de clase de comando multinivel se refiere a:

- 0x00 - completamente cerrado
- 0x63 - totalmente abierto

Tabla A8 - Clases de comandos admitidas		
Clase de comando	Versión	Seguro
ZWAVEPLUS_INFO [0x5E]	V2	
INTERRUPTOR_MULTIVEL [0x26]	V4	SÍ
ASOCIACIÓN [0x85]	V2	SÍ
ASOCIACIÓN_MULTICANALES [0x8E]	V3	SÍ
ASOCIACIÓN_GRP_INFO [0x59]	V2	SÍ
SERVICIO_TRANSPORTE [0x55]	V2	
VERSIÓN [0x86]	V2	SÍ
FABRICANTE_ESPECÍFICO [0x72]	V2	SÍ
DISPOSITIVO_RESET_LOCALMENTE [0x5A]	V1	SÍ
NIVEL DE POTENCIA [0x73]	V1	SÍ
SEGURIDAD [0x98]	V1	
SEGURIDAD_2 [0x9F]	V1	
SUPERVISIÓN [0x6C]	V1	
MEDIDOR [0x32]	V3	SÍ
CONFIGURACIÓN [0x70]	V1	SÍ

CRC_16_ENCAP [0x56]	V1	
NOTIFICACIÓN [0x71]	V8	SÍ
PROTECCIÓN [0x75]	V2	SÍ
MULTI_CANAL [0x60]	V4	SÍ
ESCENA_CENTRAL [0x5B]	V3	SÍ
FIRMWARE_ACTUALIZAR_MD [0x7A]	V4	SÍ
ESTADO_APLICACIÓN [0x22]	V1	
BÁSICO [0x20]	V1	SÍ

Tabla A9 - Clase de Comando Multicanal

Clase de comando	Versión	Seguro
Endpoint 1		
ZWAVEPLUS_INFO [0x5E]	V2	
INTERRUPTOR_MULTIVEL [0x26]	V4	SÍ
ASOCIACIÓN [0x85]	V2	SÍ
ASOCIACIÓN_MULTICANALES [0x8E]	V3	SÍ
ASOCIACIÓN_GRP_INFO [0x59]	V2	SÍ
SEGURIDAD [0x98]	V1	
SEGURIDAD_2 [0x9F]	V1	
SUPERVISIÓN [0x6C]	V1	
MEDIDOR [0x32]	V3	SÍ
NOTIFICACIÓN [0x71]	V8	SÍ
ESTADO_APLICACIÓN [0x22]	V1	
Endpoint 2		
ZWAVEPLUS_INFO [0x5E]	V2	
INTERRUPTOR_MULTIVEL [0x26]	V4	SÍ
ASOCIACIÓN [0x85]	V2	SÍ
ASOCIACIÓN_MULTICANALES [0x8E]	V3	SÍ
ASOCIACIÓN_GRP_INFO [0x59]	V2	SÍ
SEGURIDAD [0x98]	V1	
SEGURIDAD_2 [0x9F]	V1	
SUPERVISIÓN [0x6C]	V1	
ESTADO_APLICACIÓN [0x22]	V1	

Clase de comando de notificación:

El dispositivo utiliza la clase de comando de notificación para informar diferentes eventos al controlador (grupo "Lifeline").

Tabla A10 - Clase de comando de notificación

Tipo de notificación	Evento	Parámetros de eventos
Power Management [0x08]	Over-current detected [0x06]	
System [0x09]	System Hardware Failure [0x03]	Device overheat [0x01]

Protección CC

Protection Command Class permite evitar el control local o remoto del dispositivo.

Table A11 - Protection CC

Tipo de protección	Estado	Descripción
Local	0	Desprotegido - El dispositivo no está protegido y puede operarse normalmente a través de S1 o S2
Local	2	Ninguna operación posible - S1 y S2 no pueden cambiar el estado del relé, cualquier otra funcionalidad está disponible (menú)
RF (remoto)	0	Desprotegido - El dispositivo acepta y responde a todos los comandos RF

RF (remoto)	1	Sin control de radiofrecuencia -la clase de comando Basic y Switch Binary se rechazan, se manejarán todas las demás clases de comando
-------------	---	--

Clase de comando de medidor:

Lo mismo para Raíz, Extremo 1 y Extremo 2

Table A12 - Protection CC				
Tipo de medidor	Escala	Tipo de cambio	Precisión	Tamaño
Electric [0x01]	Electric_kWh [0x00]	Import [0x01]	2	4
Electric [0x01]	Electric_W [0x02]	Import [0x01]	1	2

16 PARÁMETROS AVANZADOS

Roll-Control permite personalizar su funcionamiento a las necesidades del usuario. Los ajustes están disponibles en la interfaz NICE como opciones simples que se pueden elegir seleccionando la casilla correspondiente.

Tabla A13 - Roll-Control - Parámetros avanzados			
Configuración de entrada/salida			
Parámetro:	20. Tipo de interruptor		
Descripción:	Este parámetro define como el dispositivo debe tratar el interruptor conectado a las terminales S1 y S2. Este parámetro no es relevante en los modos de funcionamiento de la puerta (parámetro 151 configurado en 3 o 4). En este caso, el interruptor siempre funciona como un interruptor momentáneo y debe conectarse al terminal S1.		
Configuraciones disponibles:	0 - interruptores momentáneos 1 - interruptores de palanca 2 - interruptor momentáneo único (el interruptor debe estar conectado a la terminal S1)		
Configuración predeterminada:	0	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	24. Orientación de entradas		
Descripción:	Este parámetro permite invertir el funcionamiento de los interruptores conectados a S1 y S2 sin cambiar el cableado.		
Configuraciones disponibles:	0 - predeterminado (S1 - 1er canal, S2 - 2do canal) 1 - invertido (S1 - 2do canal, S2 - 1er canal)		
Configuración predeterminada:	0	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	25. Orientación de las salidas		
Descripción:	Este parámetro permite invertir el funcionamiento de Q1 y Q2 sin cambiar el cableado (en caso de conexión del motor no válida) para garantizar un funcionamiento correcto.		
Configuraciones disponibles:	0 - predeterminado (Q1 - 1er canal, Q2 - 2do canal) 1 - invertido (Q1 - 2do canal, Q2 - 1er canal)		
Configuración predeterminada:	0	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	30. Configuración de alarmas - 1.ª ranura		
Descripción:	Este parámetro determina a qué marcos de alarma y cómo debe reaccionar el dispositivo. Los parámetros constan de 4 bytes, los tres bytes más significativos se establecen de acuerdo con la especificación oficial del protocolo Z-Wave.		
Configuraciones disponibles:	1B[MSB] - Tipo de notificación 2B - Estado de notificación 3B - Parámetros de evento/estado 4B[LSB] - acción: 0 - ninguna acción 1 - persianas abiertas 2 - cerrar persianas		
Configuración predeterminada:	[0x00, 0x00, 0x00, 0x00] (desactivado)		
Tamaño del parámetro:	4[bytes]		
Parámetro:	31. Configuración de alarma - 2.ª ranura (Agua)		
Descripción:	Este parámetro determina a qué marcos de alarma y cómo debe reaccionar el dispositivo. Los parámetros constan de 4 bytes, los tres bytes más significativos se establecen de acuerdo con la especificación oficial del protocolo Z-Wave.		

Configuraciones disponibles:	1B[MSB] - Tipo de notificación 2B - Estado de notificación 3B - Parámetros de evento/estado 4B[LSB] - acción: 0 - ninguna acción 1 - persianas abiertas 2 - cerrar persianas
Configuración predeterminada:	[0x05, 0xFF, 0x00, 0x00] (Alarma de agua, cualquier notificación, sin acción)
Tamaño del parámetro:	4[bytes]
Parámetro:	32. Configuración de alarma - 3.ª ranura (Humo)
Descripción:	Este parámetro determina a qué marcos de alarma y cómo debe reaccionar el dispositivo. Los parámetros constan de 4 bytes, los tres bytes más significativos se establecen de acuerdo con la especificación oficial del protocolo Z-Wave.
Configuraciones disponibles:	1B[MSB] - Tipo de notificación 2B - Estado de notificación 3B - Parámetros de evento/estado 4B[LSB] - acción: 0 - ninguna acción 1 - persianas abiertas 2 - cerrar persianas
Configuración predeterminada:	[0x01, 0xFF, 0x00, 0x00] (Alarma de humo, cualquier notificación, sin acción)
Tamaños de parámetros:	4[bytes]
Parámetro:	33. Configuración de alarmas - 4.ª ranura (CO)
Descripción:	Este parámetro determina a qué marcos de alarma y cómo debe reaccionar el dispositivo. Los parámetros constan de 4 bytes, los tres bytes más significativos se establecen de acuerdo con la especificación oficial del protocolo Z-Wave.
Configuraciones disponibles:	1B[MSB] - Tipo de notificación 2B - Estado de notificación 3B - Parámetros de evento/estado 4B[LSB] - acción: 0 - ninguna acción 1 - persianas abiertas 2 - cerrar persianas
Configuración predeterminada:	[0x02, 0xFF, 0x00, 0x00] (Alarma de CO, cualquier notificación, sin acción)
Tamaño del parámetro:	4[bytes]
Parámetro:	34. Configuración de alarma - 5.ª ranura (Calor)
Descripción:	Este parámetro determina a qué marcos de alarma y cómo debe reaccionar el dispositivo. Los parámetros constan de 4 bytes, los tres bytes más significativos se establecen de acuerdo con la especificación oficial del protocolo Z-Wave.
Configuraciones disponibles:	1B[MSB] - Tipo de notificación 2B - Estado de notificación 3B - Parámetros de evento/estado 4B[LSB] - acción: 0 - ninguna acción 1 - persianas abiertas 2 - cerrar persianas
Configuración predeterminada:	[0x04, 0xFF, 0x00, 0x00] (Alarma de calor, cualquier notificación, sin acción)
Tamaño del parámetro:	4[bytes]
Parámetro:	40. Interruptor S1 - escenas enviadas
Descripción:	Este parámetro determina qué acciones resultan en el envío de los ID de escena que se les asignan.
Configuraciones disponibles:	1 - Tecla presionada 1 vez 2 - Tecla presionada 2 veces 4 - Tecla presionada 3 veces 8 - Mantener pulsada la tecla y soltar la tecla

Configuración predeterminada:	0	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	41. Interruptor S2 - escenas enviadas		
Descripción:	Este parámetro determina qué acciones resultan en el envío de los ID de escena que se les asignan.		
Configuraciones disponibles:	1 - Tecla presionada 1 vez 2 - Tecla presionada 2 veces 4 - Tecla presionada 3 veces 8 - Mantener pulsada la tecla y soltar la tecla		
Configuración predeterminada:	0	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	60. Medición de la potencia consumida por el propio dispositivo		
Descripción:	Este parámetro determina si la medición de energía debe incluir la cantidad de energía activa consumida por el propio dispositivo.		
Configuraciones disponibles:	0 - función inactiva 1 - función activa		
Configuración predeterminada:	0	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	61. Informes de energía - sobre el cambio		
Descripción:	Este parámetro determina el cambio mínimo en la energía consumida que resultará en el envío de un nuevo informe de energía al controlador principal. Para cargas inferiores a 50W, el parámetro no es relevante y se envían informes cada cambio de 5W. Los informes de energía no se envían con frecuencia sino cada 30 segundos.		
Configuraciones disponibles:	0 - los informes están deshabilitados 1 - 500(1-500%) - cambio de potencia		
Configuración predeterminada:	15(15%)	Tamaño del parámetro:	2[bytes]
Parámetro:	62. Informes de energía - periódicos		
Descripción:	Este parámetro determina en qué intervalos de tiempo se envían los informes periódicos de potencia al controlador principal. Los informes periódicos no dependen del cambio de potencia (parámetro 61).		
Configuraciones disponibles:	0 - los informes periódicos están deshabilitados 30 - 32400 (30-32400s) - intervalo de informe		
Configuración predeterminada:	3600(1h)	Tamaño del parámetro:	2[bytes]
Parámetro:	65. Informes energéticos - sobre el cambio		
Descripción:	Este parámetro determina el cambio mínimo en la energía consumida que resultará en el envío de un nuevo informe de energía al controlador principal.		
Configuraciones disponibles:	0 - los informes están deshabilitados 1 - 500 (0,01 - 5 kWh) - cambio de energía		
Configuración predeterminada:	10(0,1 kWh)	Tamaño del parámetro:	2[bytes]
Parámetro:	66. Informes energéticos - periódicos		
Descripción:	Este parámetro determina en qué intervalos de tiempo se envían los informes periódicos de energía al controlador principal. Los informes periódicos no dependen del cambio de energía (parámetro 65).		
Configuraciones disponibles:	0 - los informes periódicos están deshabilitados 30 - 32400 (30-32400s) - intervalo de informe		
Configuración predeterminada:	3600(1h)	Tamaño del parámetro:	2[bytes]
Parámetro:	150. Fuerza de calibración		
Descripción:	Al configurar este parámetro en 2, el dispositivo ingresa al modo de calibración. El parámetro es relevante solo si el dispositivo está configurado para funcionar en modo de posicionamiento (parámetro 151 configurado en 1, 2 o 4).		
Configuraciones disponibles:	0 - el dispositivo no está calibrado 1 - el dispositivo está calibrado 2 - forzar la calibración del dispositivo		
Configuración predeterminada:	0	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	151. Modo de funcionamiento		
Descripción:	Este parámetro permite ajustar el funcionamiento según el dispositivo conectado.		

Configuraciones disponibles:	<p>1 - persiana enrollable (con posicionamiento)</p> <p>2 - persiana veneciana (con posicionamiento)</p> <p>3 - cancela (sin posicionamiento)</p> <p>4 - puerta (con posicionamiento)</p> <p>5 - persiana enrollable con controlador incorporado</p> <p>6 - persiana enrollable con driver incorporado (impulso)</p>		
Configuración predeterminada:	1	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	152. Persiana veneciana - tiempo de giro completo de las lamás		
Descripción:	<p>Para persianas venecianas (parámetro 151 configurado en 2) el parámetro determina el tiempo de ciclo completo de giro de las lamás.</p> <p>Para puertas (parámetro 151 establecido en 3 o 4), el parámetro determina el tiempo después del cual la puerta abierta comenzará a cerrarse automáticamente (si se establece en 0, la puerta no se cerrará).</p> <p>El parámetro es irrelevante para otros modos.</p>		
Configuraciones disponibles:	0 - 65535 (0-655.35s, cada 0.01s) - tiempo de giro		
Configuración predeterminada:	150 (1,5 s)	Tamaño del parámetro:	4[bytes]
Parámetro:	153. Vuelve a colocar las lamás en la posición anterior		
Descripción:	<p>Para persianas venecianas (parámetro 151 configurado en 2) el parámetro determina el posicionamiento de las lamás en varias situaciones. El parámetro es irrelevante para otros modos.</p>		
Configuraciones disponibles:	<p>0 - las lamás vuelven a la posición establecida previamente solo en caso de que el controlador principal funcione.</p> <p>1 - las lamás vuelven a la posición establecida anteriormente en caso de que se active el controlador principal, se active el interruptor momentáneo o cuando se alcance el interruptor de límite.</p> <p>2 - las lamás regresan a la posición establecida previamente en caso de operación del controlador principal, operación momentánea del interruptor, cuando se alcanza el interruptor de límite o después de recibir el marco de control Switch Multilevel Stop</p>		
Configuración predeterminada:	1	Tamaño del parámetro:	1[byte]
Parámetro:	154. Retraso en la parada del motor después de alcanzar el interruptor final		
Descripción:	<p>Para persianas (parámetro 151 establecido en 1, 2, 5 o 6), el parámetro determina el tiempo después del cual el motor se detendrá después de que se cierren los contactos del interruptor final. El parámetro permite calibrar dispositivos con arranque suave configurando el tiempo de arranque suave.</p> <p>Para puertas (parámetro 151 establecido en 3 o 4), el parámetro determina el tiempo después del cual la puerta comenzará a cerrarse automáticamente si se abren los contactos S2 (si se establece en 0, la puerta no se cerrará).</p>		
Configuraciones disponibles:	0 - 255 (0-25.5s) - tiempo		
Configuración predeterminada:	10 (1s)	Tamaño del parámetro:	2[bytes]
Parámetro:	155. Detección de funcionamiento del motor		
Descripción:	Umbral de potencia a interpretar como alcanzando un final de carrera.		
Configuraciones disponibles:	<p>0 - no se detectará el alcance de un interruptor de límite</p> <p>1 - 255 (1-255W) - intervalo de informe</p>		
Configuración predeterminada:	10 (10W)	Tamaño del parámetro:	2[byte]
Parámetro:	156. Tiempo de movimiento ascendente		
Descripción:	<p>Este parámetro determina el tiempo necesario para que las persianas alcancen la parte superior.</p> <p>Para los modos con valor de posicionamiento se configura automáticamente durante la calibración, de lo contrario, debe configurarse manualmente.</p>		
Configuraciones disponibles:	1 - 65535 (0.01-655.35s, cada 0.01s) - tiempo de movimiento		
Configuración predeterminada:	6000 (años 60)	Tamaño del parámetro:	4[byte]
Parámetro:	157. Tiempo de descenso		
Descripción:	<p>Este parámetro determina el tiempo necesario para que las persianas alcancen el fondo.</p> <p>Para los modos con valor de posicionamiento se configura automáticamente durante la</p>		

	calibración, de lo contrario, debe configurarse manualmente.		
Configuraciones disponibles:	1 - 65535 (0.01-655.35s, cada 0.01s) - tiempo de movimiento		
Configuración predeterminada:	6000 (años 60)	Tamaño del parámetro:	4[byte]

17 ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

El producto Roll-Control es fabricado por Nice S.p.A. (TV). Advertencias: - Todas las especificaciones técnicas indicadas en esta sección se refieren a una temperatura ambiente de 20 °C (± 5 °C) - Nice SpA se reserva el derecho de aplicar modificaciones al producto en cualquier momento cuando lo considere necesario, manteniendo las mismas funcionalidades y uso previsto.

Roll-Control	
Escribe	unidad de control empotrable/empotrado en caja para motores tubulares
Fuente de alimentación	100–240 V CA, 50/60 Hz
Corriente de carga nominal	4.2A para lámparas y cargas resistivas
Tipo de motor compatible	1,7A para motores y factor de potencia compensado (cargas inductivas)
Finales de carrera necesarios	motores de CA monofásicos
El consumo de energía	electronico o mecanico
Temperatura de funcionamiento	hasta 0.8W
Humedad de funcionamiento	0-35°C
elemento activo	10-95%HR sin condensación
Para instalación en cajas	interruptor de relé de microbrecha μ
Dimensiones (L x An x Al)	$\varnothing \geq 50$ mm, profundidad ≥ 60 mm

Transceptor radio	
Radio protocol	Z-Wave (500 series chip)
Banda de frecuencia	868,4 o 869,8 MHz UE 921,4 o 919,8 MHz ANZ
Alcance del transceptor	hasta 50m en exterior hasta 40m en interior (dependiendo del terreno y la estructura del edificio)
Max. potencia transmitida	PIRE hasta 6 dBm

(*) El rango del transceptor está fuertemente influenciado por otros dispositivos que operan en la misma frecuencia con transmisión continua, como las alarmas y auriculares de radio que interfieren con el transceptor de la unidad de control.

18 ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO

Este producto es parte integrante de la automatización y, por lo tanto, debe eliminarse junto con ésta.

Al igual que en la instalación, también al final de la vida útil del producto, las operaciones de desmontaje y desguace deben ser realizadas por personal cualificado. Este producto está hecho de varios tipos de materiales, algunos de los cuales pueden reciclarse mientras que otros deben desecharse.

Busque información sobre los sistemas de reciclaje y eliminación previstos por la normativa local de su zona para esta categoría de producto.

¡Precaución! – algunas partes del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, si se desechan en el medio ambiente, pueden causar daños graves al medio ambiente o a la salud física.

Como lo indica el símbolo al lado, está estrictamente prohibido desechar este producto con la basura doméstica. Separe los residuos en categorías para su eliminación, según los métodos previstos por la legislación vigente en su zona, o devuelva el producto al distribuidor al adquirir una nueva versión.

¡Precaución! – la legislación local puede prever multas graves en caso de eliminación abusiva de este producto.



19 DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD

Por la presente, Nice SpA declara que el tipo de equipo de radio tipo Roll-Control cumple con la Directiva 2014/53/UE.

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



Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com