Nice

CE

E SMART SI 332 DC
E SMART SI 620 DC
E SMART SI 1012 DC
E SMART MI 332 DC
E SMART MI 632 DC
E SMART MI 1020 DC

Motore tubolare

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

Nice

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

IT

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

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

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

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

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

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

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

AVVERTENZE INSTALLAZIONE

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

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

1 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO E DESTINAZIONE D'USO

Il presente prodotto è un motore tubolare che consente di automatizzare una tenda a rullo da interno, o uno schermo solare da interno, o un'apparecchiatura avvolgibile similare (**fig. 2**). **È vietato qualsiasi altro uso! Il produttore non risponde dei danni derivanti da un uso improprio del prodotto, rispetto a quanto descritto in questo manuale.**

Il prodotto ha le seguenti caratteristiche funzionali:

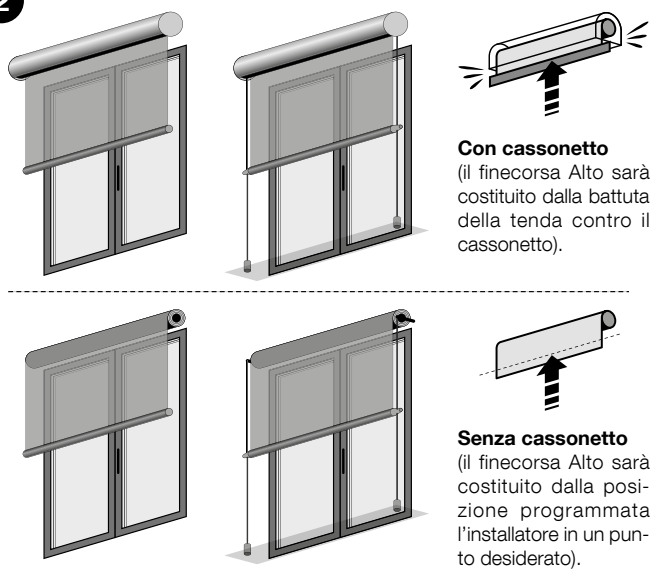
- è alimentato dalla rete elettrica (consultare i dati nella targa del motore);
- è dotato di tre cavi di collegamento separati: uno per l'alimentazione, uno per i comandi e uno per i dati smart-bus;
- si installa all'interno del rullo avvolgitore; la parte del motore che sporge dal rullo (testa elettronica) si fissa al soffitto o alla parete con apposite staffe di supporto (non presenti nella confezione);
- integra una centrale di comando con tecnologia ad encoder che garantisce il controllo elettronico del movimento e la precisione dei finecorsa;
- può essere programmato usando il modulo DMBM, tramite BUS T4 tramite un programmatore dedicato (TTP, ecc.), oppure tramite uno smartphone dotato di tecnologia "NFC". Questi accessori non sono presenti nella confezione. In particolare la programmazione con il DMBM garantisce un livello di personalizzazione molto elevato. Ad esempio, programmando la "velocità di movimento della tenda" tramite la TTP, la scelta può essere fatta solo tra 5 valori; invece, eseguendo la stessa programmazione con il DMBM la scelta può essere fatta tra tutti i valori compresi tra "vmin" e "vmax".
- può essere comandato con una pulsantiera a parete, collegata via cavo, oppure con il DMBM (vedere la **fig. 3**). Questi accessori non sono presenti nella confezione;
- può muovere la tenda in salita o in discesa, può fermarla nel finecorsa alto, nel finecorsa basso o in altre posizioni intermedie. Comandando il motore con il DMBM sono disponibili dei comandi avanzati come, ad esempio, la possibilità di comandare una posizione particolare ad una velocità particolare.
  ESEMPIO 1: **30% @ 21 rpm** – significa che la tenda si fermerà al 30% della sua corsa, dove 0% rappresenta il finecorsa basso e 100% il finecorsa alto, ad una velocità di 21 rpm.
  ESEMPIO 2: **100% @ 32 rpm** – significa che la tenda si fermerà al 100% della sua corsa (cioè nel finecorsa alto), dove 0% rappresenta il finecorsa basso e 100% il finecorsa alto, alla velocità di 32 rpm.
- garantisce la medesima velocità con tende di diverso peso;
- garantisce la medesima velocità in salita e in discesa, se egualmente impostate;
- permette di regolare il tempo di durata della manovra;
- permette di regolare l'accelerazione e la decelerazione del movimento, rispettivamente all'inizio e alla fine della manovra;
- è dotato di un sistema di sicurezza che rileva la presenza di un ostacolo lungo la corsa della tenda, bloccando subito la manovra in atto ed eseguendo una breve inversione del movimento. Lo stesso sistema interviene automaticamente anche al termine della manovra di Salita (solo se il finecorsa Alto "0" è costituito dal cassonetto o da altro fermo meccanico), per attenuare l'impatto della tenda contro il cassonetto e per allentare la trazione esercitata dal motore sul telo, quando la tenda è ferma nel finecorsa Alto "0".
- permette di impostare la logica di funzionamento dei pulsanti di una pulsantiera;
- permette la regolazione fine e accurata dei finecorsa tramite i pulsanti presenti sulla testa del motore;
- integra un Led che segnala lo stato del sistema ed eventuali malfunzionamenti;
- è dotato di un "protettore termico" che, in caso di surriscaldamento dovuto a un uso continuo dell'automazione oltre il limite consentito (consultare il capitolo "Caratteristiche tecniche), interrompe automaticamente l'alimentazione elettrica e la ripristina quando la temperatura rientra nella norma;
- è disponibile in varie versioni, ciascuna con una determinata coppia motore (consultare i dati nella targa del motore).

2 INSTALLAZIONE DEL MOTORE E DEGLI ACCESSORI

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

- Verificare l'integrità del prodotto subito dopo averlo estratto dall'imballo.
- Accertarsi che la coppia, la velocità di rotazione e il tempo di funzionamento del presente motore siano idonei ad automatizzare la vostra tenda. In particolare, **non installare il motore se la sua coppia è maggiore di quella necessaria a muovere la vostra tenda.** Per scegliere il motore adatto alle caratteristiche tecniche della vostra tenda fare riferimento alla "Guida alla scelta del motore", presente nel catalogo prodotti "Nice Screen", consultabile anche nel sito www.niceforyou.com).
- Verificare il diametro del rullo avvolgitore. Questo deve essere scelto in base alla coppia del motore, nel modo seguente:
  – per i motori con taglia "**S**" (Ø = 35 mm), il diametro interno minimo del rullo avvolgitore deve essere di 40 mm;
  – per i motori con taglia "**M**" (Ø = 45 mm), il diametro interno minimo del rullo avvolgitore deve essere di 52 mm.
- Ulteriori limiti d'impiego sono contenuti nei capitoli 1, 2 e nelle caratteristiche tecniche presenti sulla targa del motore.

2



Con cassonetto
(il finecorsa Alto sarà costituito dalla battuta della tenda contro il cassonetto).

Senza cassonetto
(il finecorsa Alto sarà costituito dalla posizione programmata l'installatore in un punto desiderato).

2.2 - Assemblaggio e installazione del motore tubolare

Attenzione! – Prima di procedere leggere attentamente le avvertenze. L'installazione non corretta può causare gravi ferite.

Per assemblare e installare il motore fare riferimento alla **fig. 4** (gli accessori presenti nella **fig. 4** non sono inclusi nella confezione). Per scegliere la corona del finecorsa (**fig. 4-a**), la ruota di trascinamento (**fig. 4-b**), la staffa di fissaggio del motore (**fig. 4-f**), oppure per scegliere ulteriori cavi (eventualmente di lunghezza diversa), consultare il catalogo prodotti "Nice Screen", presente anche nel sito www.niceforyou.com.

2.3 - Installazione degli accessori

Dopo aver installato il motore occorre installare anche gli accessori, se questi sono previsti nell'installazione che si sta realizzando. Per identificare quelli compatibili e scegliere i modelli desiderati fare riferimento al catalogo prodotti "Nice Screen", presente anche nel sito www.niceforyou.com. La **fig. 3** mostra la tipologia degli accessori compatibili e il loro collegamento al motore (gli accessori non sono inclusi nella confezione).

3 COLLEGAMENTI ELETTRICI E PRIMA ACCENSIONE

Il motore è dotato di **tre cavi separati**: uno per l'alimentazione, uno per i comandi e l'altro per il collegamento al sistema domotico smart-bus di Nice. Ogni cavo ha un connettore per il collegamento al motore (**fig. 4-h**); i connettori sono estraibili e permettono l'eventuale sostituzione dei cavi (**fig. 4-i**). **ATTENZIONE! – I cavi più piccoli devono essere maneggiati con estrema cura** perché contengono conduttori molto sottili che potrebbero danneggiarsi.

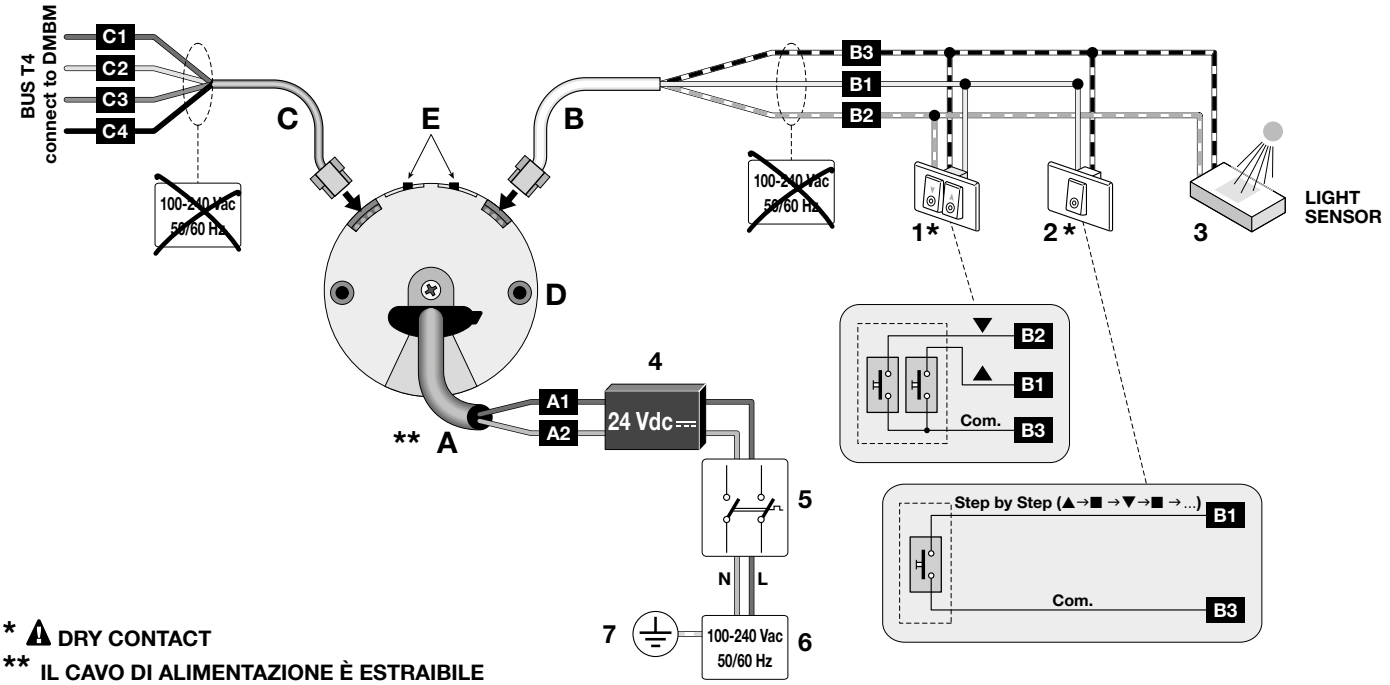
CAVO "A" per collegare l'ALIMENTAZIONE (rif. fig. 3)			
Conduttore	**Colore**	**Collegamento**	
A1	**Rosso**	Positivo	OFF
A2	**Nero**	Negativo	

CAVO "B" per collegare i COMANDI (rif. fig. 3)			
Conduttore	**Colore**	**Collegamento**	
B1	**Bianco**	Contatto pulito per il comado di Salita	OFF
B2	**Bianco-arancio**	Contatto pulito per il comado di Discesa / TTBus	
B3	**Bianco-nero**	Comune	

CAVO "C" per collegare lo SMART-BUS (rif. fig. 3)			
Conduttore	**Colore**	**Collegamento**	
C1	**Rosso**	24 V	OFF
C2	**Giallo**	d+	
C3	**Blu**	d-	
C4	**Nero**	Gnd	

ATTENZIONE! – NON collegare alla linea elettrica nessun conduttore appartenente al cavo "A", "B" e "C".

3



* ⚠ **DRY CONTACT**

** **IL CAVO DI ALIMENTAZIONE È ESTRAIBILE**

LEGENDA			
A	Cavo alimentazione	**D**	Testa elettronica del motore
	A1 = conduttore di colore **Rosso**	**E**	Tasti per la regolazione fine dei finecorsa
	A2 = conduttore di colore **Nero**	**1**	Doppio pulsante
B	Cavo comandi.	**2**	Pulsante singolo (con comando "Apri" o "passo-passo")
	B1 = conduttore di colore **Bianco**	**3**	Sensore climatico (collegabile via filo)
	B2 = conduttore di colore **Bianco-arancio**	**4**	Alimentatore a 24 V
	B3 = conduttore di colore **Bianco-nero**	**5**	Dispositivo di disconnessione del motore dalla rete elettrica
C	Cavo Smart-Bus.	**6**	Collegamento alla rete elettrica
	C1 – conduttore di colore **Rosso**	**7**	Collegamento a terra
	C2 – conduttore di colore **Giallo**		
	C3 – conduttore di colore **Blu**		
	C4 – conduttore di colore **Nero**		

3.1 - Collegamento del motore alla rete elettrica

Il motore deve essere alimentato tramite un alimentatore a 24 V, collegato a sua volta alla rete elettrica. Per questo collegamento utilizzare il **cavo "A"** (i conduttori A1 e A2 – vedere **fig. 3**), rispettando scrupolosamente le avvertenze.

AVVERTENZE

- Scegliere un alimentatore a 24 V (consultare i dati nella targa del motore), presente nel catalogo prodotti "Nice Screen" (catalogo consultabile anche nel sito www.niceforyou.com).
- La scelta dell'alimentatore deve considerare anche il numero di motori che eventualmente si desidera collegare in parallelo e la potenza erogata da ciascuno di essi (vedere l'etichetta dei motori).

3.2 - Collegamento di accessori e sensori

È possibile collegare al motore solo accessori e sensori climatici che si collegano via cavo. Per questi collegamenti usare il **cavo "B"** facendo riferimento alla **fig. 3** e alle seguenti indicazioni.

– Sul conduttore **Bianco** e **Bianco-nero** è possibile collegare soltanto un accessorio per volta, tra quelli compatibili.
– Sul conduttore **Bianco-arancio** e **Bianco-nero** è possibile collegare soltanto un accessorio per volta, tra quelli compatibili.
– Ad uno stesso accessorio si possono collegare in parallelo fino a 5 motori tubolari, rispettando la polarità dei segnali (collegare tra loro i conduttori **Bianco-nero** di tutti i motori e, tra loro, i conduttori **Bianco-arancio** di tutti i motori).

3.2.1 - Collegamento delle pulsantiere

È possibile collegare delle pulsantiere con 1 pulsante oppure con 2 pulsanti.
Attenzione! – La lunghezza dei cavi per collegare una pulsantiera a parete o un comando a relé, non deve superare i 100 m.

– **Modello con 1 pulsante** attiva un ingresso: il comando desiderato deve essere scelto tra Apri e Passo-passo; tale scelta deve essere poi memorizzata con la procedura A.7. La pulsantiera deve essere collegata al conduttore **Bianco** e a quello **Bianco-nero**.
– **Modello con 2 pulsanti** attiva due ingressi: uno per la Salita e uno per la Discesa; inoltre è possibile programmare anche la logica di funzionamento desiderata, tramite la procedura A.5. Gli ingressi **Apri** e **Chiudi** sono vincolati l'uno all'altro, cioè devono essere utilizzati con la stessa pulsantiera (**fig. 3**).

3.3 - Collegamento di un motore al modulo DMBM

Per collegare il motore al modulo DMBM usare il **cavo "C"** facendo riferimento alla **fig. 3**..

4 PROGRAMMAZIONI E REGOLAZIONI

4.1 - Raggruppamenti omogenei delle procedure di programmazione e di regolazione

Le procedure di programmazione e regolazione si suddividono in 4 gruppi:

Gruppo A – eseguite con il modulo DMBM tramite BUS T4.	Procedure realizzabili esclusivamente con il modulo DMBM tramite BUS T4 di Nice.
Gruppo B – eseguite con i tasti sulla testa del motore.	Regolazione manuale dei finecorsa, con risultato preciso ed accurato.
Gruppo C – eseguite con un programmatore specifico.	Programmazioni realizzabili esclusivamente con programmatori o altri accessori compatibili (esempio: TTP).
Gruppo D – eseguite con uno smartphone.	Programmazioni realizzabili esclusivamente con uno Smartphone dotato di tecnologia NFC (Near Field Communication). Questa tecnologia non è ancora disponibile nel presente motore.

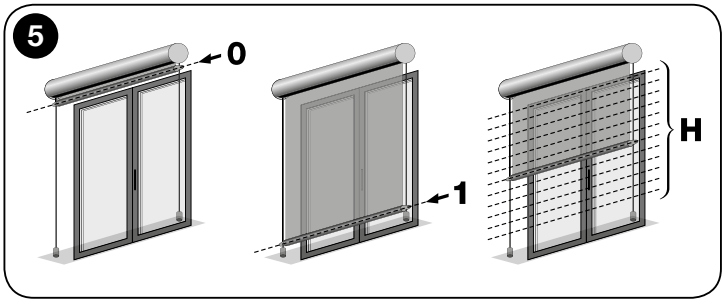
4.2 - Posizioni nelle quali la tenda si ferma automaticamente

Il sistema elettronico che controlla il movimento della tenda in ogni istante, è in grado di fermare autonomamente il motore quando la tenda raggiunge una determinata posizione (o "quota") programmata dall'installatore. Le posizioni sono illustrate nella **fig. 5** e sono:

– posizione "0" = finecorsa ALTO (tenda totalmente arrotolata);
– posizione "1" = finecorsa BASSO (tenda totalmente srotolata);
– posizione "H" = posizione INTERMEDIA (tenda parzialmente aperta).

4.3 - Avvertenze generali

- La regolazione dei finecorsa deve essere fatta dopo aver installato il motore nella tenda e averlo collegato all'alimentazione.
- Rispettare rigorosamente i limiti di tempo indicati nelle procedure: dal rilascio di un tasto si hanno 60 secondi per premere il tasto successivo previsto nella procedura, altrimenti, allo scadere del tempo il motore esegue 6 movimenti per comunicare l'annullamento della procedura in corso.
- Durante l'esecuzione delle procedure del Gruppo "B" il motore esegue un determinato numero di **brevi movimenti**, come "risposta" al comando inviato dall'installatore. È importante contare questi movimenti, senza considerare la direzione nella quale vengono eseguiti. I movimenti sono indicati nelle procedure con un numero seguito dal simbolo ↑↓ .



Dichiarazione UE di conformità

Nota: il contenuto di questa dichiarazione corrisponde a quanto dichiarato nel documento ufficiale depositato presso la sede di Nice S.p.a., e in particolare, alla sua ultima revisione disponibile prima della stampa di questo manuale. Il testo qui presente è stato riadattato per motivi editoriali. Copia della dichiarazione originale può essere richiesta a Nice S.p.a. (TV) I.

Numero dichiarazione: **545/Era INN Smart-DC**

Revisione: **2** Lingua: **IT**

Nome produttore: NICE S.p.A.

Indirizzo: Via Pezza Alta N°13,

31046 Rustignè di Oderzo (TV) Italy

Persona autorizzata a costituire la documentazione tecnica: NICE S.p.A.

Tipo di prodotto: Motoriduttore tubolare per tende verticali da interno, schermi oscuranti

Modello / Tipo: E SMART SI 332 DC, E SMART SI 620 DC, E SMART SI 1012 DC, E SMART MI 332 DC, E SMART MI 632 DC, E SMART MI 1020 DC

Accessori: -

Il sottoscritto Roberto Griffa in qualità di Amministratore Delegato, dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto sopra indicato risulta conforme alle disposizioni imposte dalle seguenti direttive:

• DIRETTIVA 2014/35/UE (LVD):
- EN 60335-1:2012+A11:2014
- EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010+A12:2015
- EN 62233:2008

• DIRETTIVA 2014/30/UE (EMC):
- EN 55014-1:2006+A1:2009+A2:2011
- EN 55014-2:2015
- EN 61000-3-2:2014
- EN 61000-3-3:2013

Oderzo, 12/07/2017

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

IT

IT

AVVERTENZE GENERALI ALL’ESECUZIONE DELLE PROCEDURE

- Per eseguire ogni procedura appartenente al Gruppo “A” fare riferimento al manuale del modulo DMBM. Di seguito, per ciascuna procedura sono riportate solo le “Note e Avvertenze”.
- Prima di iniziare una qualsiasi procedura di programmazione si consiglia di portare la tenda a circa metà corsa o, comunque, lontana dal finecorsa Alto e Basso.
- Quando i finecorsa Alto e Basso non sono programmati la tenda può essere comandata soltanto con “l’uomo presente”, cioè mantenendo premuto il tasto del comando fino a quando la tenda raggiunge la posizione desiderata. La manovra viene fermata dall’utente rilasciando il tasto in qualsiasi momento.
- Quando i finecorsa Alto e Basso sono programmati, per comandare la tenda è sufficiente dare un impulso sul tasto del comando. Tale impulso fa partire la manovra che poi verrà fermata automaticamente dal sistema, quando la tenda raggiunge la posizione programmata.

A — A.1 - Programmazione MANUALE del finecorsa ALTO (“0”) e BASSO (“1”)

NOTE E AVVERTENZE

- **L’uso di questa procedura è obbligatorio soltanto per le tende sprovviste di blocco meccanico nel finecorsa Alto.**
- La procedura memorizza le nuove quote sostituendole a quelle vecchie (soltanto se le quote sono già state programmate e se in precedenza sono state programmate con la presente procedura).
- Dopo la programmazione dei finecorsa la tenda potrà essere comandata dando un semplice impulso sui tasti del dispositivo di comando. La tenda si muoverà entro i limiti fissati con questa procedura.

A — A.2 - Programmazione SEMIAUTOMATICA del finecorsa ALTO (“0”) e BASSO (“1”)

NOTE E AVVERTENZE

- **Usare questa procedura soltanto per le tende provviste di blocco meccanico nel finecorsa Alto “0”.**
- Se i finecorsa sono già stati programmati e si desidera modificarli con la presente procedura è necessario sapere che: la procedura memorizza le nuove quote sostituendole a quelle vecchie (soltanto se le quote sono già state programmate e se in precedenza sono state programmate con la presente procedura).
- Dopo la programmazione dei finecorsa la tenda potrà essere comandata con un semplice impulso sui tasti del dispositivo di comando. Il movimento in Salita verrà limitato dall’impatto della tenda contro il blocco meccanico (cassonetto) presente nel finecorsa Alto “0”. Ad ogni impatto la quota di questo finecorsa verrà aggiornata automaticamente dalla funzione “auto-aggiornamento dei finecorsa” (paragrafo 5.8). Invece, il movimento in Discesa verrà limitato dal finecorsa Basso “1” (finecorsa stabilito dall’installatore in un punto desiderato).

A — A.3 - Programmazione di un POSIZIONAMENTO INTERMEDIO della tenda (quota “H”)

NOTE E AVVERTENZE

- Questa procedura memorizza una quota intermedia (chiamata quota “H”) rispetto alle quota Alta (“0”) e Bassa (“1”) dei finecorsa. Durante l’uso dell’automazione, dopo aver comandato il **posizionamento intermedio**, il sistema fermerà automaticamente la tenda in corrispondenza della quota “H” programmata.
- È possibile memorizzare fino a 6 quote “H”, posizionate dove si desidera, purché all’interno dello spazio delimitato dai due finecorsa. Le quote possono essere programmate soltanto se i finecorsa sono già stati programmati. Ripetere la presente procedura per ogni quota che si desidera memorizzare.

A — A.4 - Cancellazione TOTALE o PARZIALE della memoria

Tramite il modulo DMBM è possibile cancellare le quote, i valori delle funzioni, i bindaggi o cancellare tutto.

A A.5 - Assegnazione di un comportamento funzionale ad una pulsantiera dotata di 2 pulsanti

NOTE E AVVERTENZE

- Prima di iniziare la procedura scegliere un comportamento funzionale specifico tra quelli elencati nella **Tabella A**: la scelta deve tener conto del funzionamento meccanico dei pulsanti e delle esigenze d'uso dell'automazione.

TABELLA A – Tipologie di comportamento delle tastiere a due pulsanti (▲ e ▼)

Tipologia	Descrizione del comportamento
TIPO A – funzionamento standard Nice per la serie "ERA" (impostazione di fabbrica). **Nota** – Per questo funzionamento è preferibile usare una pulsantiera CON i pulsanti interbloccati.	• **Per iniziare una manovra:** per far **salire** la tenda premere il pulsante ▲; per far **scendere** la tenda premere il pulsante ▼. • **Per fermare la manovra:** premere il pulsante opposto a quello usato per far partire la manovra in corso.
TIPO B – con comando di Stop e comando di Inversione immediata. **Nota** – Per questo funzionamento usare una pulsantiera che NON ha i pulsanti interbloccati.	• **Per iniziare una manovra:** per far **salire** la tenda premere il pulsante ▲; per far **scendere** la tenda premere il pulsante ▼. • **Per fermare la manovra:** premere contemporaneamente i due pulsanti. • **Per invertire la manovra in corso:** premere il pulsante opposto a quello usato per far partire la manovra in corso.
TIPO C – con comando di Inversione immediata. **Nota** – Per questo funzionamento è preferibile usare una pulsantiera CON i pulsanti interbloccati.	• **Per iniziare una manovra:** per far **salire** la tenda premere il pulsante ▲; per far **scendere** la tenda premere il pulsante ▼. • **Per fermare la manovra:** premere lo stesso pulsante usato per far partire la manovra in corso. • **Per invertire la manovra in corso:** premere il pulsante opposto a quello usato per far partire la manovra in corso.
TIPO D – per comandi dati solo con "l'Uomo presente". **Nota** – Per questo funzionamento è preferibile usare una pulsantiera CON i pulsanti interbloccati.	**La pulsantiera funziona esclusivamente con "l'uomo presente":** • **per iniziare la manovra di salita:** mantenere premuto il pulsante ▲; **per fermare la manovra:** rilasciare il pulsante. • **per iniziare la manovra di discesa:** mantenere premuto il pulsante ▼; **per fermare la manovra:** rilasciare il pulsante.
TIPO E – logica di funzionamento uguale al "TIPO C" e comando di Posizionamento intermedio. **Nota** – Per questo funzionamento usare una pulsantiera che NON ha i pulsanti interbloccati.	• **Per iniziare una manovra:** per far **salire** la tenda premere il pulsante ▲; per far **scendere** la tenda premere il pulsante ▼. • **Per fermare la manovra:** premere lo stesso pulsante usato per far partire la manovra in corso. • **Per invertire la manovra in corso:** premere il pulsante opposto a quello usato per far partire la manovra in corso. • **Per comandare il posizionamento intermedio (*):** premere contemporaneamente i due pulsanti. **(*)** – Se non è stato programmato nessun posizionamento intermedio, la tenda viene posizionata esattamente a metà della sua corsa.
TIPO F – con comando di Stop in qualsiasi situazione. **Nota** – Per questo funzionamento è preferibile usare una pulsantiera CON i pulsanti interbloccati.	• **Per iniziare una manovra:** per far **salire** la tenda premere il pulsante ▲; per far **scendere** la tenda premere il pulsante ▼. • **Per fermare la manovra:** premere un pulsante qualsiasi per fermare la manovra in corso.

A A.6 - Regolazione della sensibilità del motore ad un ostacolo

NOTE E AVVERTENZE

- Questa procedura consente di attivare, regolare o disattivare il sistema di sicurezza che: **a**) rileva la presenza di un ostacolo lungo la corsa della tenda; **b**) allenta la trazione del motore sulla tenda quando questa è ferma nel finecorsa Alto "0" (solo se in questo finecorsa è presente il cassonetto o altro fermo meccanico).
- La procedura regola **il limite** della forza di traino che il motore può esercitare sulla tenda, nel tentativo di svincolarla, quando questa viene frenata improvvisamente da un ostacolo o da un attrito. Allo stesso tempo, se il finecorsa Alto "0" è costituito dal cassonetto a da altro fermo meccanico, il sistema utilizza lo stesso valore impostato con questa procedura, per attenuare l'impatto della tenda contro il cassonetto e per allentare la trazione esercitata dal motore sul telo, quando la tenda è ferma nel finecorsa Alto "0".
- Sono disponibili le seguenti opzioni:
  – **sensibilità MINIMA** – questa impostazione è attiva soltanto durante la salita della tenda. Il motore eroga molta forza e riesce spesso a svincolare la tenda, anche quando si ha una variazione di carico dovuta ad attriti minimi o ad ostacoli di peso contenuto.
  – **sensibilità ULTRA** – questa impostazione è attiva sia durante la salita sia durante la discesa della tenda. **Dopo la sua programmazione è necessario effettuare subito una manovra completa di salita e discesa per rendere pienamente operativa la funzione**. Durante queste manovre il motore esegue una mappatura del carico istantaneo presente in ogni punto della corsa della tenda e imposta automaticamente la sensibilità massima ottenibile con le caratteristiche della tenda installata.
  – **sensibilità ULTRA con breve inversione** – questa impostazione funziona come la "sensibilità ULTRA". In più, se viene rilevato un ostacolo durante la manovra di discesa, il motore esegue una breve inversione per poter liberare l'ostacolo.
  – **sensibilità ULTRA con inversione** – questa impostazione nel caso di rilevazione di un ostacolo inverte la manovra fino al finecorsa Basso "1".
  – **sensibilità DISATTIVATA** – questa impostazione disattiva il sistema di sicurezza (impostazione di fabbrica).

A A.7 - Assegnazione di un comando ("Apri" o "Passo-passo") ad una pulsantiera dotata di un singolo pulsante

La pulsantiera deve essere collegata al conduttore Bianco e a quello Bianco-nero. Poiché il pulsante singolo attiva un ingresso singolo, dopo i collegamenti è necessario effettuare la procedura A.7 per assegnare all'ingresso il comando desiderato, scelto tra "Apri" e "Passo-passo".

AVVERTENZE GENERALI ALLE PROCEDURE “A.8”, “A.9”, “A.10”

Le funzioni “Velocità di crociera della tenda (procedura A.8)”, “Accelerazione/decelerazione della velocità della tenda (procedura A.9)” e “Tempo totale di durata della manovra (procedura A.10)” permettono di personalizzare completamente il movimento della tenda in ogni suo aspetto, realizzando allineamenti ed altri effetti utili soprattutto quando sono installate più tende, vicine tra loro, con dimensioni diverse, con rulli di diametro diverso, oppure per rendere più silenzioso il movimento della tenda.

- Le funzioni “Tempo totale di durata della manovra (procedura A.10)” e “Velocità di crociera della tenda (procedura A.8)” sono interdipendenti: **l’ultima funzione impostata determina la velocità di crociera reale della tenda.**
- Dopo l’impostazione di un **tempo di manovra** desiderato (procedura A.10), il sistema adegua automaticamente la **velocità di crociera** (tenendo conto anche del valore di **accelerazione/decelerazione** impostato) affinché la manovra duri esattamente per il tempo impostato.

  Se successivamente si modifica l’**accelerazione/decelerazione** della velocità (procedura A.9), oppure i **finecorsa** (procedura A.1 / A.2), il **tempo di manovra** resta immutato e il sistema adegua conseguentemente la **velocità di crociera** della tenda.
- Durante l’impostazione di un **tempo di manovra** desiderato (procedura A.10) se la **velocità di crociera** risultante dovesse essere fuori dai valori minimi e massimi consentiti (riportati nel capitolo “Caratteristiche tecniche”), il motore segnalerà l’errore tramite il “Configuration Tool”, al termine delle procedure (A.1 / A.2 / A.9), e riporterà automaticamente la **velocità di crociera** al valore nominale.
- Dopo aver impostato una **velocità di crociera adoperando però la procedura A.10**, l’eventuale modifica dei **finecorsa** (procedura A.1 / A.2) o dell’**accelerazione/decelerazione** della velocità (procedura A.9) potrebbe far risultare la **velocità di crociera** fuori dai valori minimi e massimi consentiti (riportati nel capitolo “Caratteristiche tecniche”). In questi casi il motore segnalerà l’errore tramite il “Configuration Tool”, al termine delle procedure (A.1 / A.2 / A.9), e riporterà automaticamente la **velocità di crociera** al valore nominale.

A A.8 - Regolazione della Velocità di crociera della tenda

NOTE E AVVERTENZE

- Per valutare se l’opzione scelta per la velocità di crociera della tenda è compatibile con le caratteristiche della vostra tenda (peso, dimensioni rullo, coppia necessaria), consultare il capitolo “Caratteristiche tecniche”.
- L’opzione definita “velocità nominale” è quella impostata in fabbrica.

A A.9 - Regolazione dell’accelerazione (all’inizio del movimento della tenda) e della decelerazione (verso la fine del movimento)

NOTE E AVVERTENZE

- Il valore di “accelerazione/decelerazione” è espresso in giri del rullo avvolgitore. Tale valore rappresenta il numero di giri che il rullo deve compiere in accelerazione, dalla partenza della manovra fino al raggiungimento della velocità di crociera impostata. In modo analogo il valore rappresenta anche il numero di giri che il rullo deve compiere in decelerazione, da un certo punto della corsa fino al termine della manovra, nel finecorsa.
- L’opzione definita “accelerazione/decelerazione nominale” è quella impostata in fabbrica.

A A.10 - Regolazione della durata totale della manovra

NOTE E AVVERTENZE

- È possibile realizzare questa regolazione soltanto se i finecorsa (“0” e “1”) sono già stati programmati.
- Il valore impostato con questa procedura, insieme al valore impostato per “l’accelerazione/decelerazione” (procedura A.9) darà come risultato la velocità di crociera. Per valutare se la velocità di crociera risultante è compatibile con le caratteristiche della tenda (peso, dimensioni del rullo, coppia necessaria, ecc.), consultare il capitolo “Caratteristiche tecniche”.
- Il prodotto esce dalla fabbrica con la funzione disattivata.

A A.11 - Regolazione della soglia di intervento del sensore climatico “sole” (solo per sensori che non hanno a bordo un trimmer di regolazione)

NOTE E AVVERTENZE

- Se il sensore è dotato di un trimmer per la regolazione della soglia di intervento, ignorare questa procedura e fare riferimento alle istruzioni del sensore per regolare la soglia direttamente con il trimmer.
- Il prodotto esce dalla fabbrica con la soglia di intervento impostata a 15 Klux.

— PROCEDURE DEL GRUPPO “B” —

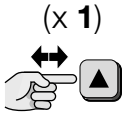
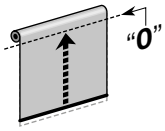
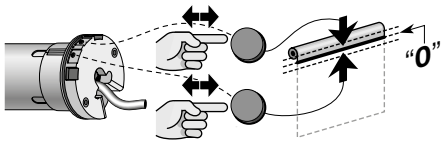
Procedure eseguite con i tasti presenti sulla testa del motore

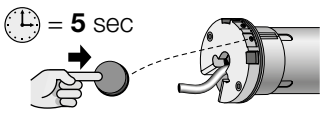
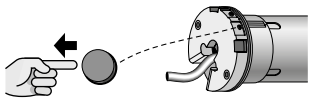
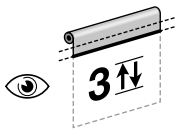
IT

B B.1 - Regolazione accurata delle quote per il finecorsa ALTO (“0”) e BASSO (“1”)

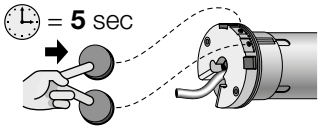
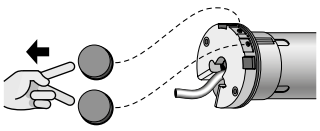
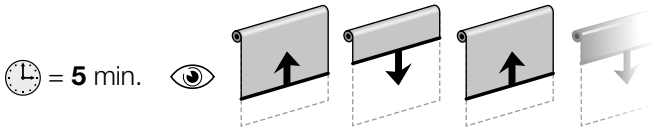
NOTE E AVVERTENZE

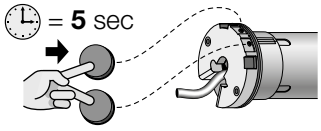
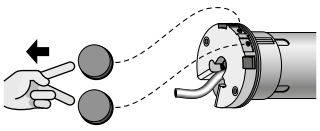
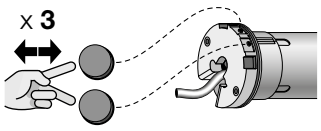
- La regolazione può essere effettuata in qualsiasi momento, purché i finecorsa siano già stati programmati.
- La procedura che segue descrive la regolazione del finecorsa Alto “0”. **Per regolare il finecorsa Basso “1”: (al passo 1)** comandare una manovra di DISCESA (anziché di Salita); **(al passo 2)** regolare la quota del finecorsa “1” (anziché la quota del finecorsa “0”); **(al passo 3)** come nella figura in basso.

1		2 → 3	
Comandare una manovra di SALITA → (x **1**) 		**Regolare la quota del finecorsa “0” →**	
Premere e rilasciare il tasto.	Attendere che la manovra termini nel finecorsa “0”.		Dare degli impulsi sui tasti, fino ad ottenere la quota desideratra. **Nota** – Ogni scatto del motore equivale a una rotazione di circa 2°.

3			fine
			
Mantenere premuto uno dei due pulsanti;	rilasciarlo dopo **5 secondi**;	contare 3 movimenti.	

B B.2 - Procedura per aggiungere o rimuovere un ABBINAMENTO

1			→ 2
			
Sulla testa del motore: mantenere premuti contemporaneamente i due tasti;	rilasciare dopo **5 secondi**;	osservare per **5 min.** i movimenti.	

2		3		fine
		**Nota: mentre si esegue la procedura, premere e rilasciare x 3 volte per cancellare l’indirizzo del BUS T4.**		
Per uscire: mantenere premuti contemporaneamente i due tasti;	rilasciare dopo **5 secondi**;			

— PROCEDURE DEL GRUPPO “C” —

realizzabili esclusivamente con un programmatore specifico (esempio: TTP, ERA P-View, ecc.)

C

NOTE E AVVERTENZE

- Per eseguire le procedure che rientrano in questo gruppo è necessario avere a disposizione un programmatore compatibile (fare riferimento al catalogo prodotti “Nice Screen”, presente anche nel sito www.niceforyou.com).
- Per conoscere le procedure di programmazione e le regolazioni eseguibili con il programmatore scelto, fare riferimento al manuale istruzioni e all’interfaccia grafica di questi prodotti.

— PROCEDURE DEL GRUPPO “D” —

realizzabili esclusivamente con uno Smartphone dotato di tecnologia NFC (Near Field Communication)

IT

D

NOTE E AVVERTENZE

La programmazione con la tecnologia “NFC” non è ancora disponibile sul presente motore. Per maggiori informazioni rivolgersi al Centro di Assistenza tecnica di Nice.

Utilizzando uno smartphone dotato della tecnologia NFC e un’applicazione software prodotta da Nice (da installare nello smartphone), sarà possibile configurare i motori prima di installarli, anche senza la necessità di alimentarli. Inoltre sarà possibile eseguire una diagnostica hardware e software del motore, anche se questo fosse danneggiato.

5 AVVERTENZE PER L’USO QUOTIDIANO DELL’AUTOMATISMO

5.1 - Comandare l’apertura, la chiusura o la fermata della tenda

In generale, per comandare la tenda premere il tasto associato alla manovra desiderata: ▲ = apertura; ▼ = chiusura; ■ = fermata della manovra. In particolare, se si usa una pulsantiera, fare riferimento a quanto programmato dall’installatore con la procedura A.5 e A.7.

5.2 - Comandare il posizionamento intermedio della tenda (quota “H”)

Se è stato programmato il primo posizionamento intermedio della tenda (con la procedura A.3), per comandarlo con una pulsantiera a parete è necessario che l’installatore abbia impostato il funzionamento della pulsantiera con l’**opzione “E”**, durante la procedura A.5.
Se sono stati programmati ulteriori posizionamenti intermedi della tenda, questi possono essere comandati esclusivamente usando il modulo DMBM, tramite BUS T4.

6.3 - Abilitazione (o disabilitazione) da parte dell’utente, dei comandi automatici inviati dai sensori climatici collegati via cavo

Comandando il motore usando il modulo DMBM, tramite BUS T4 è possibile abilitare o disabilitare il motore alla ricezione dei comandi automatici inviati (attraverso il cavo T4 bus o TTBUS) dai sensori climatici presenti nell’installazione.
L’utente può scegliere se **abilitare** (con il tasto ☀) o **disabilitare** (con il tasto ☀) la ricezione dei comandi automatici trasmessi dai sensori climatici al motore. In sintesi,

– **se la ricezione è abilitata** (con il tasto ☀) il motore funzionerà in modo **automatico**;

– **se la ricezione è disabilitata** (con il tasto ☀) il motore funzionerà in modo **manuale**.

Nel periodo in cui la ricezione è abilitata l’utente può inviare i comandi manuali in qualsiasi momento: questi si sovrappongono al funzionamento automatico dell’automazione. Nel periodo in cui la ricezione è disabilitata l’automazione funziona esclusivamente con i comandi manuali inviati dall’utente.

— DEFINIZIONI —

- **Intensità “Sopra-soglia” del sole** = condizione in cui l’intensità del fenomeno atmosferico staziona nei valori al di sopra del valore impostato come soglia.
- **Intensità “Sotto-soglia” del sole** = condizione in cui l’intensità del fenomeno atmosferico staziona nei valori da zero alla metà del valore impostato come soglia.

TABELLA B		**con la condizione climatica ...**	
		sopra-soglia	**sotto-soglia**
Con il motore in stato “AUTOMATICO” (attivato precedentemente con il tasto ☀) ...	... se l’utente invia il comando “**Sole-On**” (con il tasto ☀):	• la tenda esegue 2 movimenti e resta nella posizione prestabilita dallo stato di sopra-soglia. • il sistema fa ripartire il timer.	• la tenda esegue 2 movimenti e resta nella posizione prestabilita dallo stato di sotto-soglia. • il sistema fa ripartire il timer.
	... se l’utente invia il comando “**Sole-Off**” (con il tasto ☀):	• la tenda esegue 2 movimenti.	• la tenda esegue 2 movimenti.
Con il motore in stato “MANUALE” (attivato precedentemente con il tasto ☀) ...	... se l’utente invia il comando “**Sole-On**” (con il tasto ☀):	• la tenda viene portata nella posizione prestabilita dallo stato di sopra-soglia. • il sistema fa ripartire il timer.	• la tenda viene portata nella posizione prestabilita dallo stato di sotto-soglia. • il sistema fa ripartire il timer.
	... se l’utente invia il comando “**Sole-Off**” (con il tasto ☀):	• la tenda esegue 2 movimenti.	• la tenda esegue 2 movimenti.

5.3.1 - Comportamento del motore in presenza del sensore “Sole”

- Quando l’intensità della luce solare si porta sopra-soglia, dopo 2 minuti dall’inizio di questa condizione il motore esegue in modo autonomo una manovra di discesa.
- Quando l’intensità della luce solare si porta sotto-soglia, dopo 15 minuti dall’inizio di questa condizione il motore esegue in modo autonomo una manovra di salita.

Nota – Cali momentanei dell’intensità solare, di durata inferiore a 15 minuti, non vengono rilevati. I comandi manuali dell’utilizzatore restano sempre attivi e si sommano a quelli generati automaticamente dal sistema.

5.4 - Funzione “Rilevamento ostacolo”

Questa funzione è un sistema di sicurezza che interviene automaticamente quando il movimento della tenda, in salita o in discesa, viene frenato improvvisamente da un ostacolo (un oggetto, una persona). In questi casi il motore blocca immediatamente la manovra in atto, eseguendo (se impostata) una breve inversione del movimento (vedere la procedura A.6).

5.5 - Possibilità di riottimizzare i finecorsa

In molti casi può accadere che nei giorni successivi all’installazione le quote dei finecorsa si spostino di qualche millimetro o centimetro. La causa di ciò può essere un assestamento dei materiali di cui è fatta la tenda o della struttura; questo genera spesso degli afflosciamenti del telo o dei disallineamenti antiestetici rispetto ad eventuali tende vicine. In questi casi, se la testa del motore è accessibile, è possibile eseguire in modo semplice, una riottimizzazione di uno o di entrambi i finecorsa, tramite la procedura B.1.

5.6 - Funzione di “Auto-aggiornamento dei finecorsa”

Attenzione! – La funzione è disponibile soltanto se i finecorsa sono stati programmati con la procedura Semiautomatica (paragrafo A.2). La funzione non è disattivabile.

Durante l’uso quotidiano dell’automazione la funzione si attiva automaticamente durante una manovra di salita, nell’impatto della tenda contro il cassonetto o altro blocco meccanico (finecorsa Alto “0”). Ad ogni impatto la funzione misura di nuovo la posizione del finecorsa Alto e memorizza il nuovo valore sostituendolo a quello

precedente. Nel tempo, questa azione permette di compensare gli allungamenti o gli accorciamenti della struttura dovuti all'usura e agli sbalzi termici, consentendo alla tenda di terminare la manovra di salita nel finecorsa Alto, sempre in modo preciso.

5.7 - Massimo ciclo di lavoro continuo (funzione "protezione termica")

Questo motore è progettato per l'impiego residenziale e, dunque, per un uso discontinuo. In caso di un uso prolungato, oltre i limiti prefissati (leggere il capitolo "Caratteristiche tecniche"), per proteggere il motore da un eccessivo surriscaldamento, il sistema impedisce automaticamente ulteriori manovre fino a quando la temperatura rientra nei limiti.

5.8 - Funzione di diagnostica e allarme

Sulla testa del motore è presente un Led che segnala gli stati di allarme (con **luce rossa**) e gli stati di installazione (con **luce verde**). Nel caso in cui c'è da segnalare contemporaneamente uno stato di allarme e uno stato di installazione, il sistema da sempre priorità allo stato di allarme. Per comprendere il significato delle segnalazioni luminose leggere la **Tabella C**.

TABELLA C – Segnalazioni del Led (sulla testa del motore)

LED VERDE	Significato
0 lampeggi	= indirizzo assegnato e 2 finecorsa programmati.
1 lampeggi	= indirizzo assegnato e 1 finecorsa programmato.
2 lampeggi	= indirizzo assegnato e nessun finecorsa programmato.
3 lampeggi	= indirizzo di rete non ancora assegnato (lo stato dei finecorsa non è segnalato dal Led).
LED ROSSO	**Significato**
0 lampeggi	= nessun errore.
acceso fisso	= errore grave - **1** (motore danneggiato: rivolgersi al Servizio di assistenza tecnica).
1 lampeggi	= protezione termica in atto.
2 lampeggi	= l'ultima manovra è stata interrotta automaticamente per l'intervento della funzione "Rilevamento ostacolo".
3 lampeggi	= carico troppo elevato rispetto ai valori di etichetta del motore.
4 lampeggi	= la tensione che arriva al motore è inferiore a 24 V. Il motore funziona ugualmente ma non garantisce la coppia di funzionamento nominale.
5 lampeggi	= la tensione che arriva al motore è inferiore a 24 V. Il motore funziona ugualmente ma non garantisce la coppia di funzionamento nominale.
6 lampeggi	= errore grave - **4** (temperatura dei circuiti di controllo oltre il limite).
7 lampeggi	= errore grave - **5** (malfunzionamento del freno).
8 lampeggi	= errore grave - **6** (malfunzionamento del freno).
9 lampeggi	= errore grave - **7**.
10 lampeggi	= errore grave - **8**.
11 lampeggi	= errore grave - **9**.

5.9 - Funzione di diagnostica e allarme del modulo DMBM tramite il BUS T4

Fare riferimento al manuale istruzioni del modulo DMBM, tramite BUS T4.

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

In generale, per identificare con maggior precisione il tipo di problema, leggere la **Tabella B** (e **D**), nel paragrafo 5.8.

- **Dando alimentazione a una fase elettrica, il motore non si muove:** Escludendo la possibilità che sia in atto la protezione termica, per la quale basta aspettare che il motore si raffreddi, verificare che la tensione di rete corrisponda ai dati riportati nel capitolo "Caratteristiche tecniche", misurando la tensione elettrica tra il conduttore "comune" e quello della fase elettrica alimentata. Inoltre, verificare che la polarità corrisponda alle specifiche indicate nel capitolo 4. Se il problema persiste, scollegare il cavo di alimentazione dal motore (**fig. 4-i**) e ricollegarlo.
- **Inviando un comando di salita, il motore non parte:** Questo può succedere se la tenda si trova in vicinanza del finecorsa Alto ("0"). In questo caso occorre prima far scendere la tenda per un breve tratto e poi dare di nuovo il comando di salita.
- **Il sistema opera nella condizione di emergenza con "l'uomo presente":**
  – Verificare se il motore ha subito qualche shock elettrico o meccanico, di forte entità.
  – Verificare che ogni parte del motore sia ancora integra.
  – Cancellare il finecorsa alto ("0") e basso ("1") e programmarli di nuovo.

Smaltimento del prodotto

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

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

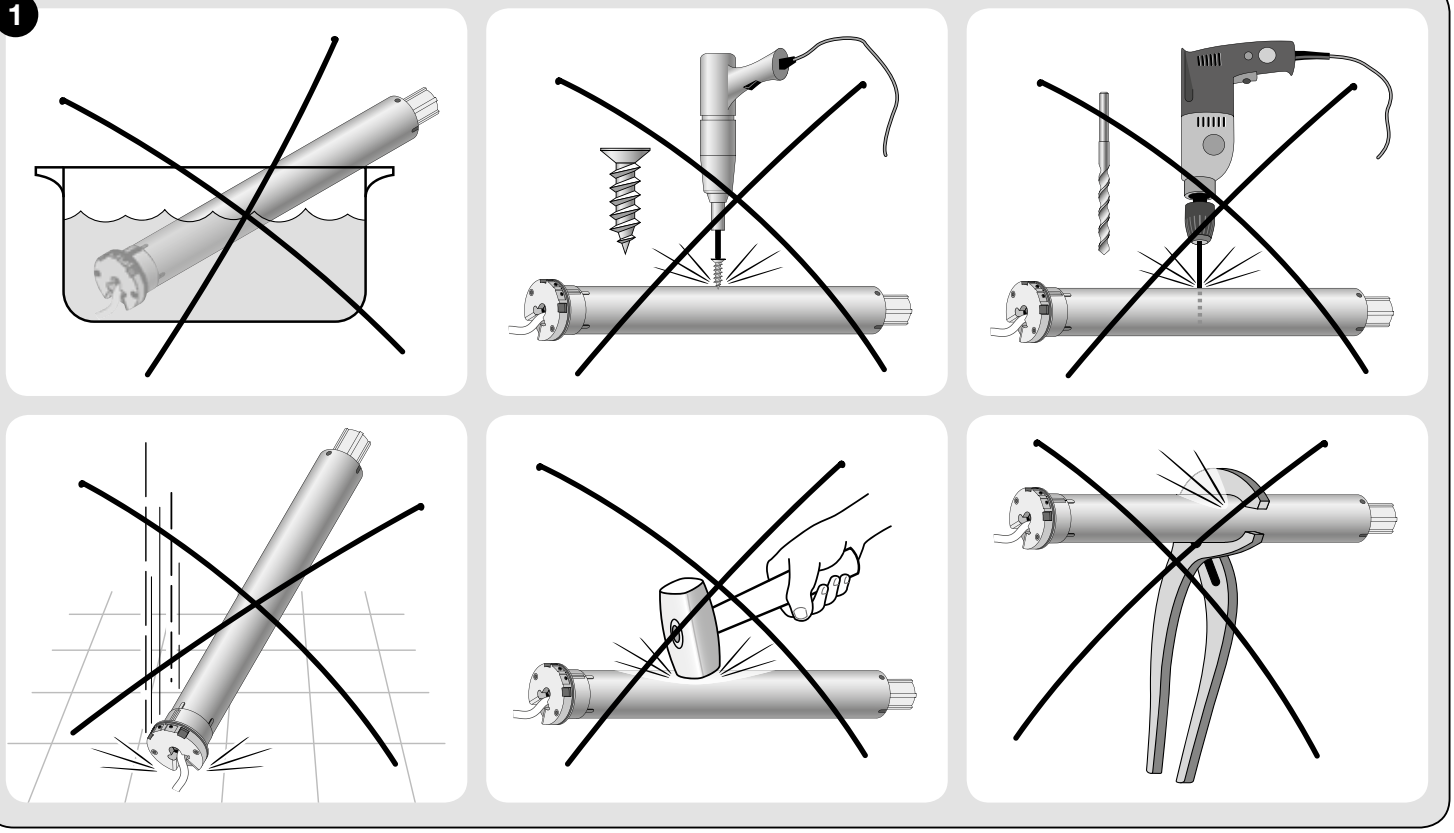
Caratteristiche tecniche

Fare riferimento ai dati riportati sulla targa del motore.

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

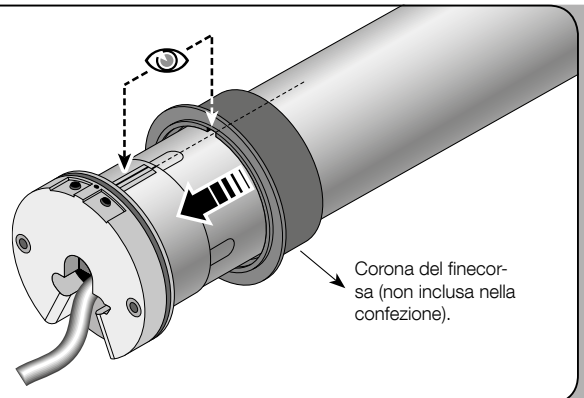
Appendice

1

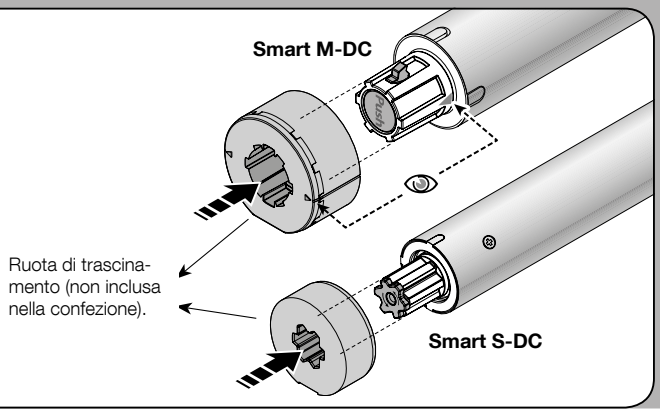


4

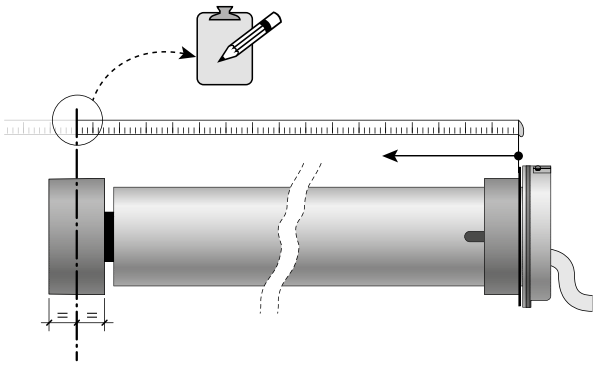
a



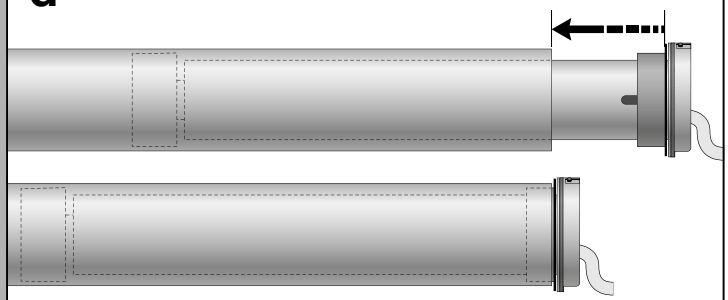
b



c

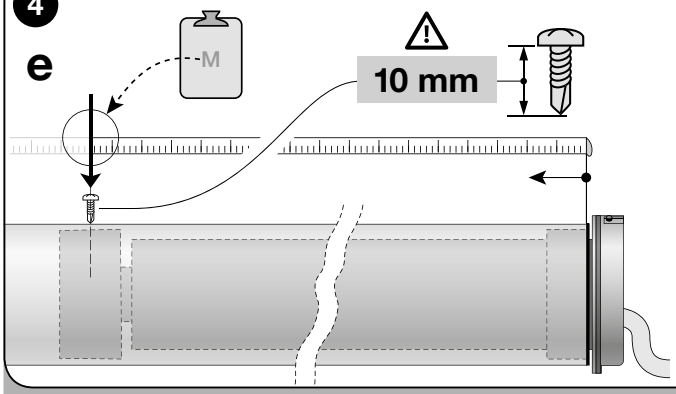


d

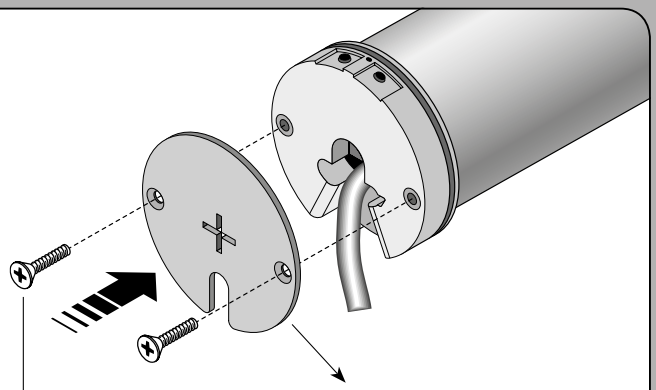


4

e



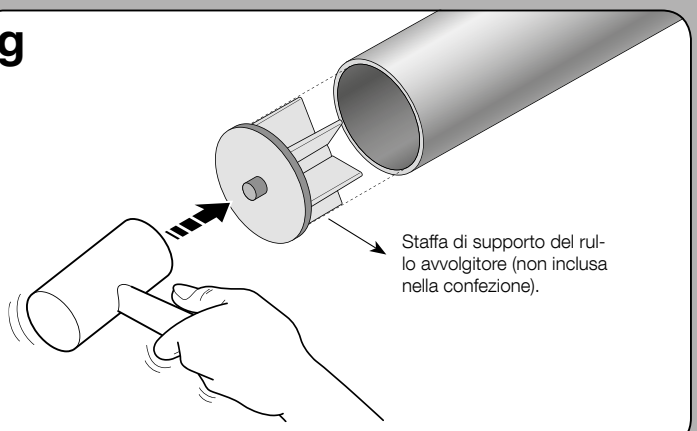
f



Staffa di supporto del motore (non inclusa nella confezione).

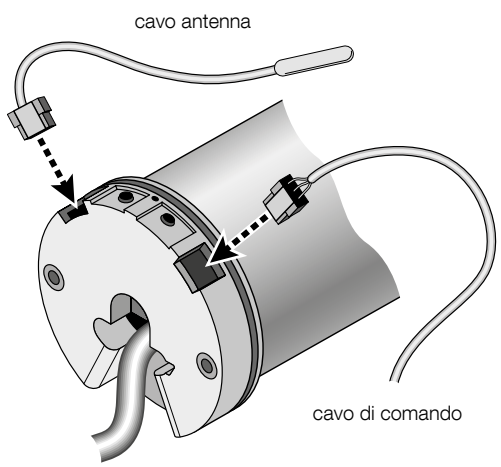
n° 2 viti: tipo autofilettante per materie plastiche, senza punta. **Diametro:** 4 mm; **lunghezza della parte filettata:** = min. 5 mm - max 8 mm

g



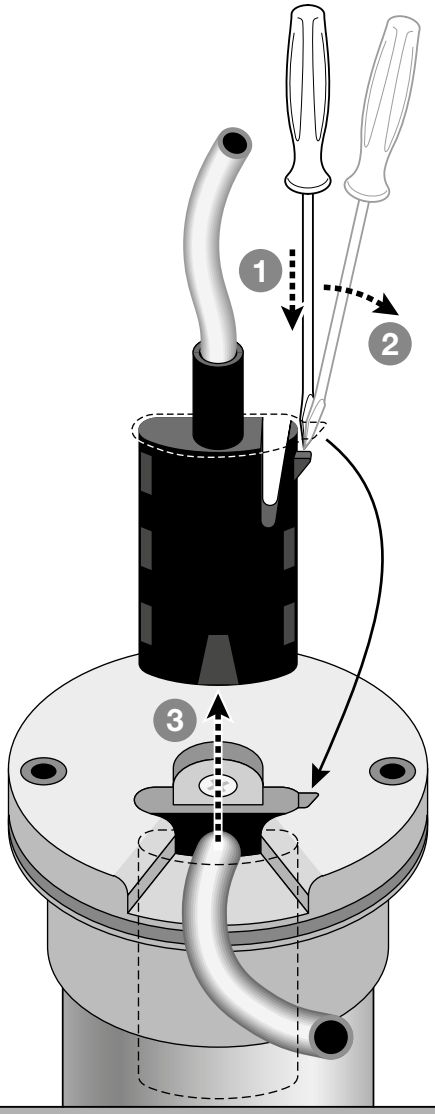
Staffa di supporto del rullo avvolgitore (non inclusa nella confezione).

h

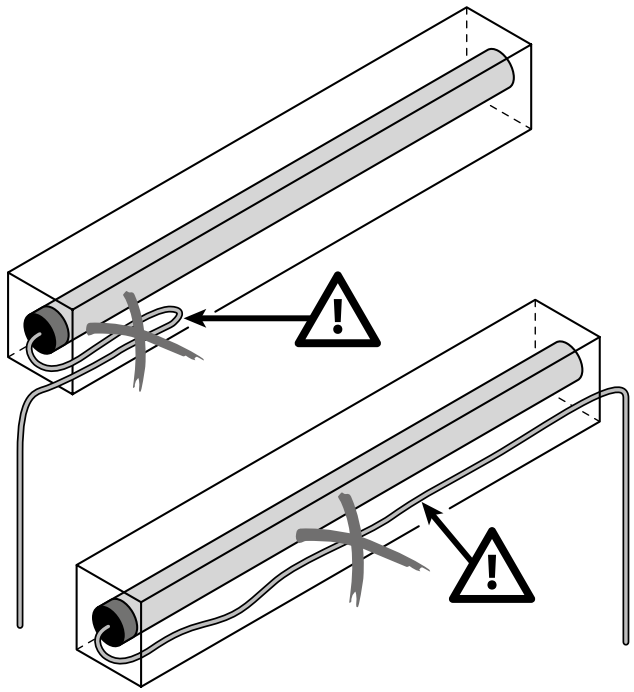


i

Per l'eventuale estrazione del connettore



l



ATTENZIONE! – <u>I cavi più piccoli devono essere maneggiati con estrema cura</u> perché contengono conduttori molto sottili che potrebbero danneggiarsi.

IDV0403A01IT_08-08-2017_DIGITAL VERSION

Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com