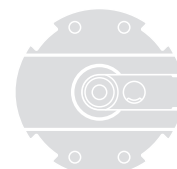
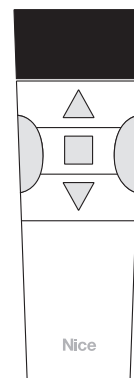


# Era Fit P

Tubular motor



Types: E Fit SP, E Fit MP



**EN - Instructions and warnings for installation and use**  
with Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay transmitters

**IT - Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso,**  
con trasmettitori tipo Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay

**FR - Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation,**  
avec des émetteurs de type Ergo, Niceway, Era MiniWay

**ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso,**  
con transmisores tipo Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay

**DE - Anweisungen und Hinweise für die Installation und den Gebrauch**  
mit Sendern vom Typ Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay

**PL - Instrukcje i ostrzeżenia dotyczące instalacji i użytkowania urządzeń**  
z nadajnikami typu Ergo, Plano, NiceWay i Era MiniWay

**NL - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik,**  
met zenders van het type Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay

**Nice**



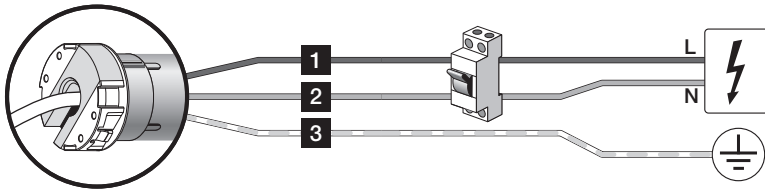
# Quick start guide

## Era Fit P tubular motor for rolling shutters with safety plugs and rigid anti-intrusion springs

Note for reading this Guide • In this Quick Start Guide, the numbering of the figures is separate and does not correspond to the numbering cited in the complete manual. • This guide does not substitute the complete manual.

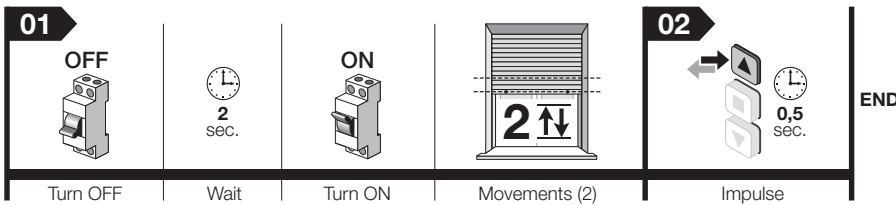
Nice

### 1 - Electrical connections - see Chapter 4

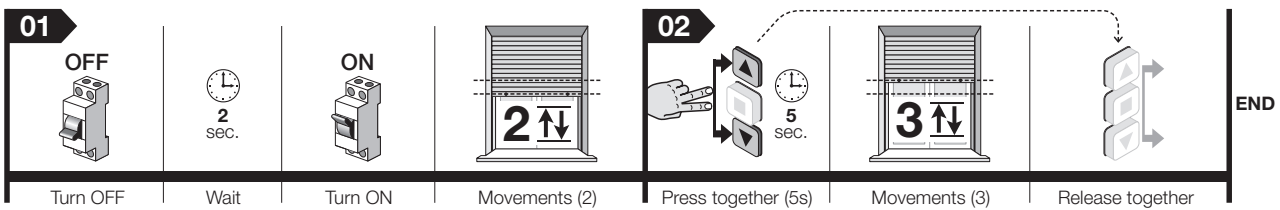


Cable colour	connection
1 Brown	Power supply phase
2 Blue	Neutral
3 Yellow-green	Earth

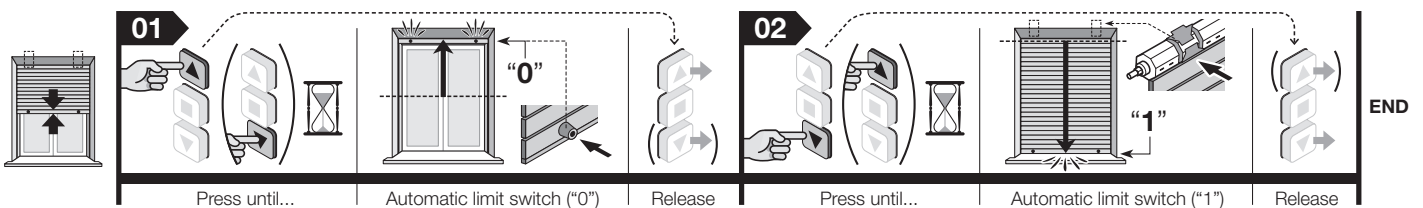
### 2 - (Temporarily) memorizing a "utility" transmitter - see paragraph 5.5



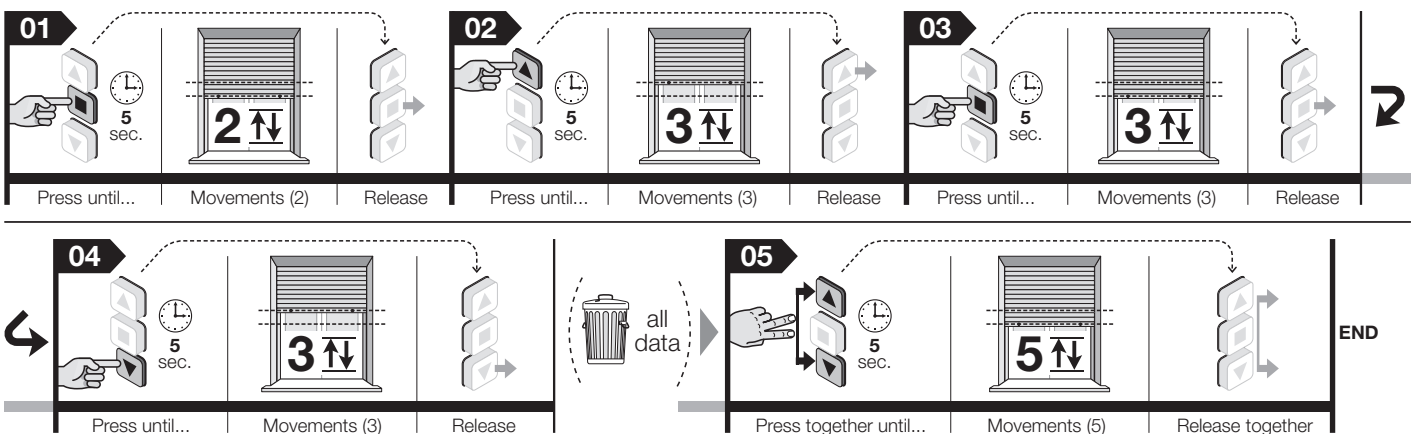
### 3 - Memorizing the FIRST transmitter permanently - see paragraph 5.6



### 4 - Guided acquisition of limit switches "0" and "1" - see paragraph 5.7



### 5 - Total deletion of memory - see paragraph 5.11



# Complete Manual

**Note for reading this Manual** – Some of the figures referred to in the text appear at the end of the manual.

## 1 WARNINGS AND GENERAL PRECAUTIONS FOR SAFETY

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

### 1.1 - Installation warnings

- All the product installation, collection, programming and maintenance operations must be carried out exclusively by a skilled and qualified technician, in observance of local laws, standards, regulations and the instructions in this manual.
- Before starting installation, read paragraph 3.1 to make sure the product is a suitable for automating your rolling shutter. If not suitable, do NOT proceed with installation.
- The product installation and maintenance operations must be performed with the automation mechanism disconnected from the power mains. Moreover, before starting to work, put a sign on the disconnection device that says "ATTENTION! MAINTENANCE IN PROGRESS".
- Before starting installation, remove all electrical cables unrelated to the system and deactivate all mechanisms not needed for motorized operation of the rolling shutter.
- If the product is installed at a height of less than 2.5 m from the floor or from any other supporting surface, you must protect moving parts with a cover to prevent accidental access. Refer to the rolling shutter instruction manual for information on how to provide protection; in any case, make sure access is possible for maintenance work.
- During installation, handle the product with care: avoid crushing, impact, dropping or contact with liquids of any type; do not drill or apply screws to the exterior; never place the product near sources of heat or expose to naked flames (fig. 1). All these actions could damage the product and cause malfunctions or hazardous situations. In these cases, suspend installation immediately and contact the Nice Service Centre.
- Do not apply screws to the winding roller on the section that is crossed by the motor internally. Such screws could damage the motor.
- Do not dismantle the product except to perform the operations described in this manual.
- Do not make any changes to any part of the product except those indicated in this manual. The manufacturer declines all liability for damage caused by makeshift modifications to the product.
- If the product is installed in an outdoors environment, you must protect the entire length of the power supply cord with a tube that is indicated for protecting electrical cords.
- If the power supply cord is damaged during installation, the product cannot be used because the cable cannot be substituted and the damage could become a source of danger. In these cases, contact the Nice Service Centre.
- When assembling the system, keep people far away from the rolling shutter when it is moving.

### 1.2 - Use warnings

- This product is not intended to be used by persons (including children) whose physical, sensorial or mental capacities are reduced, or who lack the necessary experience or skill, unless suitable instructions on how to use the product have been given through the mediation of a person who is responsible for their safety, monitoring and the instructions on how to use the product.
- Do not allow children to play with fixed control devices. Keep remote control devices out of reach of children.
- When performing a manoeuvre, keep a check on the automation and keep all people at a safe distance until the movement has been completed.
- Do not operate the mechanism when jobs are being performed in the vicinity, i.e. window cleaning, maintenance jobs, etc. Disconnect the electrical supply before starting such jobs.
- Remember to check the balance springs and wear and tear on cords frequently (if such mechanisms are present). Do not use the product if it needs to be adjusted or repaired; contact specialised technical personnel to solve these problems.

## 2 PRODUCT DESCRIPTION AND INTENDED USE

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

Functional characteristics of the product:

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

## 3 PRODUCT INSTALLATION

### 3.1 - Preliminary checks and limitations on use

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

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

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

### 3.2 - Assembly and installation of the tubular motor

**Attention! - Before starting, carefully read the warnings under sections 1.1 and 3.1. Incorrect installation could cause severe physical injury.**

To assemble and install the motor, refer to **fig. 4**. Moreover, consult the Nice product catalogue or go to [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) to choose the crown of the limit switch (**fig. 4-a**), the drag wheel (**fig. 4-b**) and the motor fastening bracket (**fig. 4-f**).

### 3.3 Installation of accessories (optional)

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

## 4 ELECTRICAL CONNECTIONS

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

The electrical cord of the motor is made up of the following internal cables (fig. 3):

Cable colour	connection
1 Brown	Power supply phase
2 Blue	Neutral
3 Yellow-green	Earth

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

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

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

## 5 PROGRAMMING AND ADJUSTMENTS

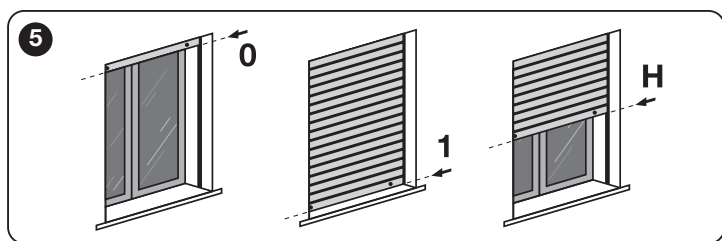
### 5.1 - General warnings

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

### 5.2 - Positions in which the rolling shutter stops automatically

The electronic system that controls rolling shutter movement at all times can automatically stop the movement when the shutter reaches a certain position programmed by the installer. The programmable positions are (fig. 5):

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



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

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

### 5.3 - Overview of the transmitters

#### 5.3.1 - Compatible transmitters

Consult the Nice product catalogue or go to [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) to find the Nice devices compatible with the radio receiver built into the motor.

#### 5.3.2 - Transmitter memorization hierarchy

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

#### A - Utility transmitter

A transmitter can be memorized as a utility transmitter only if no other transmitter is memorized in the motor. For this memorization, follow procedure 5.5 (this memorizes the transmitter in "Mode I").

#### B - First transmitter

A transmitter can be memorized as a first transmitter only if no other transmitter is memorized in the motor, or only the utility transmitter is memorized. For this memorization, follow procedure 5.6 (this memorizes the transmitter in "Mode I").

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

A transmitter can be memorized as a second transmitter (or third, fourth, etc.) only if the First Transmitter is already memorized in the motor. For this memorization, follow one of the procedures given in section 5.10. **Attention!** – If a utility transmitter is memorized, you cannot memorize a second (or third, fourth, etc.) transmitter.

#### 5.3.3 - Two procedures to memorize the keys of a transmitter

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

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

- key ▲ (or key 1): will be combined with **Raise**
- key ■ (or key 2): will be combined with the command **Stop**
- key ▼ (or key 3): will be combined with the command **Lower**  
(if there is a fourth key on the transmitter ....)
- key 4: will be combined with the command **Stop**

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

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

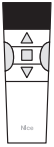
**Attention!** – Each automation has its own list of commands that can be memorized in Mode II; in the case of the present motor the list of commands available is given in procedure 5.10.2.

#### 5.3.4 - Number of transmitters that can be memorized

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

### 5.4 - Transmitter to be used for programming procedures

- Programming procedures may be performed exclusively with a transmitter memorized in "Mode I" (paragraphs 5.5 / 5.6 / 5.10.1).
- Programming procedures may be performed exclusively with a transmitter memorized in temporary "utility" mode (paragraph 5.5).
- If the transmitter used for programming controls multiple automation units, you must select the "unit" corresponding to the automation you are programming before sending a command during a procedure.



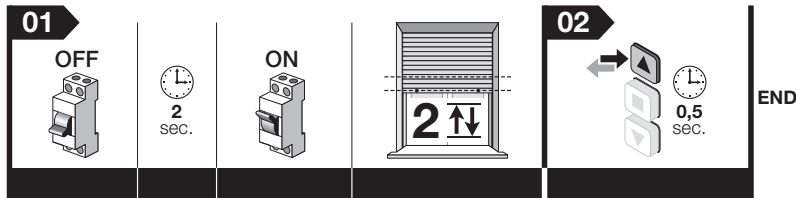
### 5.5 - (Temporarily) memorizing a “utility” transmitter

The “utility” transmitter is memorized in the motor temporarily. It is used in all the procedures involved in programming, regulation and testing of the mechanism. Upon completion of work this transmitter may be deleted by turning off the power to the motor or it may be permanently stored in memory as the “First transmitter” using procedure 5.6.

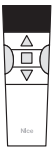
**Warnings:**

- A transmitter can be memorized as a utility transmitter only if no other transmitter is memorized in the motor.
- This procedure memorizes the transmitter in “Mode I” (“Mode I” is explained in paragraph 5.3.3).

01. Disconnect the power supply to the motor; wait two seconds and reconnect the power supply; the motor performs two movements.
02. Then press the ▲ key (the motor will not move).



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

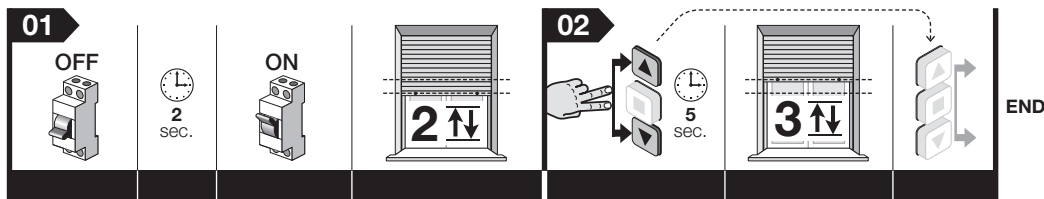


### 5.6 - Memorizing the FIRST transmitter permanently

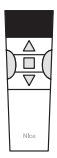
**Warnings:**

- A transmitter can be memorized as a first transmitter only if no other transmitter is memorized in the motor, or only the utility transmitter is memorized.
- DO NOT use this procedure to memorize the second (or third, fourth, etc.) transmitter; use procedure 5.10.
- This procedure memorizes the transmitter in “Mode I” (“Mode I” is explained in paragraph 5.3.3).

01. Disconnect the power supply to the motor; wait two seconds and reconnect the power supply; the motor performs two movements.
02. Keep the ▲ and ▼ keys pressed simultaneously and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the keys.



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



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

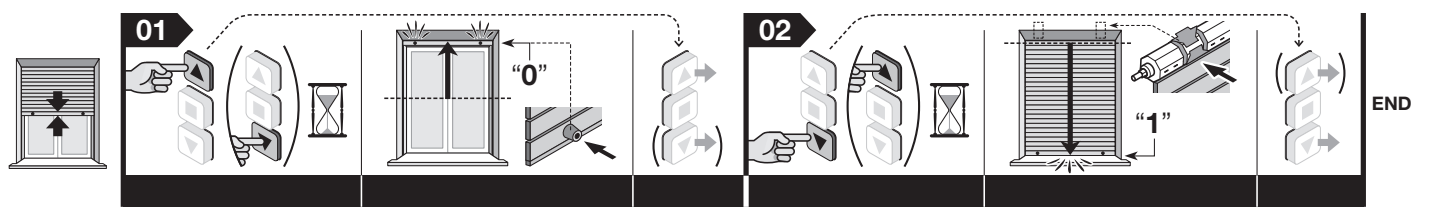


**ATTENTION!** – Programming intended exclusively for rolling shutters with mechanical blocks for the limit switch.

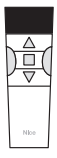
This procedure matches the motor rotation direction with the ▲ and ▼ keys on the control device, so that the ▲ key raises the rolling shutter and the ▼ key lowers it. **Note** – When the limit switches are memorized with this procedure, the two heights are controlled and updated constantly by the "limit switch self-update" function (see paragraph 6.3).

Before starting the procedure, bring the rolling shutter to the midpoint of its stroke.

01. Run the **Raise** command by keeping the ▲ (or ▼) keys pressed and wait for the rolling shutter to stop automatically as result of the impact of the safety plugs against the structure (= upper limit switch "0"). Upon completion, release the key.
02. Run the **Lower** command by keeping the ▼ (or ▲) key pressed and wait for the rolling shutter to stop automatically as result of the impact of the rigid anti-intrusion springs against the structure (= lower limit switch "1"). Upon completion, release the key.



**Note** – After programming, the ▲ key will command the Raise motion and the ▼ key will command the Lower motion. If the result is not as expected, delete the limit switch heights (procedure 5.11) and repeat the limit switch recognition process.



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



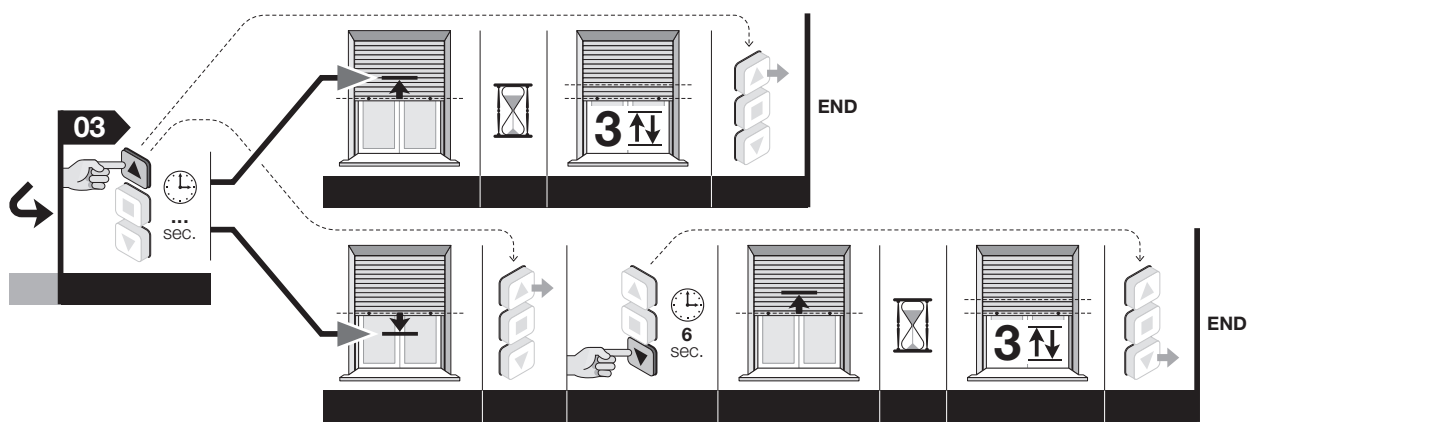
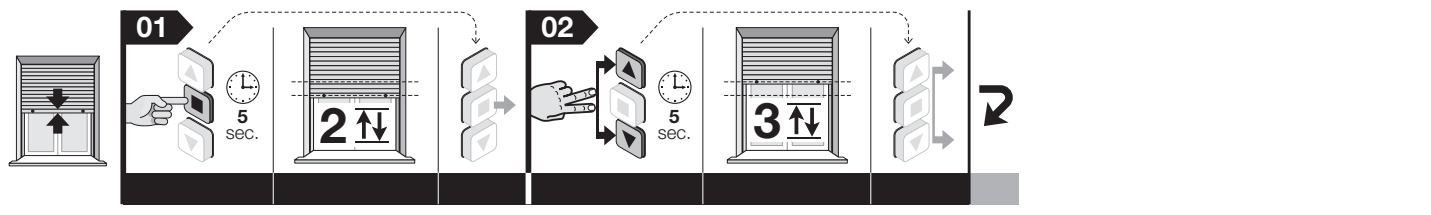
**ATTENTION!** – Programming intended exclusively for rolling shutters with mechanical blocks for the limit switch.

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

**Warning** – When the limit switches are memorized with this procedure, the two heights are controlled and updated constantly by the "limit switch self-update" function (see paragraph 6.3).

Before starting the procedure, bring the rolling shutter to the midpoint of its stroke.

01. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
02. Keep the ▲ and ▼ keys pressed simultaneously and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the keys.
03. Hold down the ▲ key and,
  - if the rolling shutter starts to **Rise** continue to hold the ▲ key down and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
  - if the rolling shutter starts to **Lower**, release the ▲ key and hold down the ▼ key, waiting for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.



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

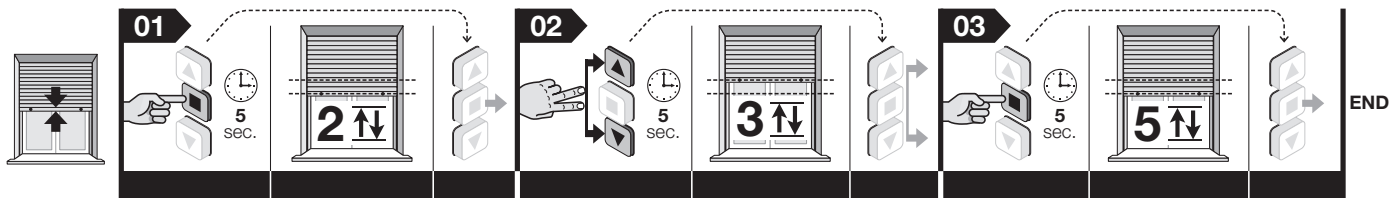
After completing the procedure, command a manoeuvre to check that the key pressed corresponds to the right direction of shutter movement. If it does not correspond, perform procedure 5.8.1 to reset the original settings and then repeat procedure 5.8.

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

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

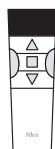
Before starting the procedure, bring the rolling shutter to the midpoint of its stroke.

01. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
02. Keep the ▲ and ▼ keys pressed simultaneously and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the keys.
03. Keep pressed the ■ key and wait for the motor to perform 5 movements. Upon completion, release the key.



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

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

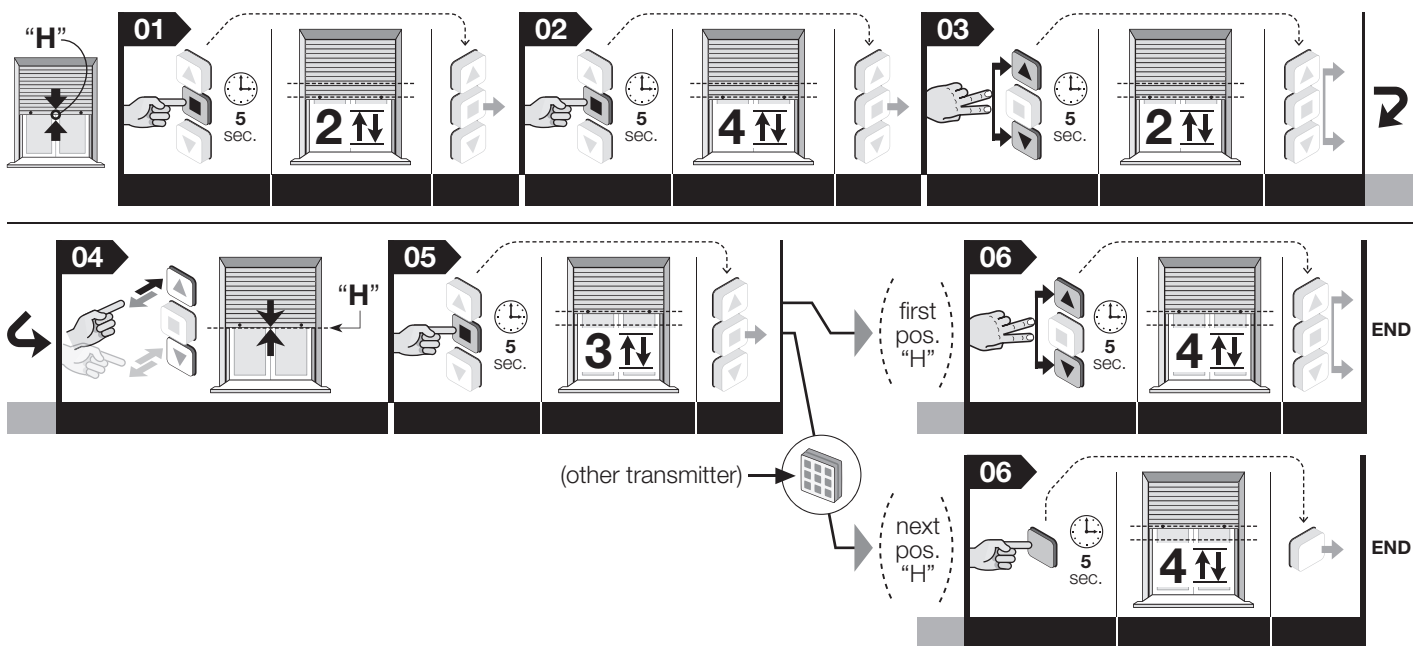


The motor can manage up to 30 partial openings/closings, each called “H height”. These heights can only be adjusted after adjusting limit switches “0” and “1”. The following procedure makes it possible to adjust one “H” height at a time.

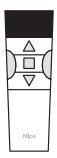
**Warnings** – If you want to change the position of a given “H” height that is already memorized, repeat the present procedure by pressing the key associated with that height at point 06.

Before beginning the procedure, bring the rolling shutter to the “H” height you want to memorize.

01. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
02. Keep the ■ key pressed again and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.
03. Keep pressed the ▲ and ▼ keys simultaneously and wait for the motor to perform two movements. Upon completion, release the keys.
04. **Fine adjustment of position:** Perform key pulsing on the ▲ key and ▼ key until the rolling shutter is brought to the partial height you want (at each pulse the rolling shutter moves a few millimetres).
05. Keep the ■ key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
06. • **To memorize the FIRST “H” height:** on the transmitter you are using for this procedure, keep the ▲ and ▼ keys pressed simultaneously and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the keys.  
• **To memorize the NEXT “H” height:** on the new unmemorized transmitter keep the desired key pressed and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.



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



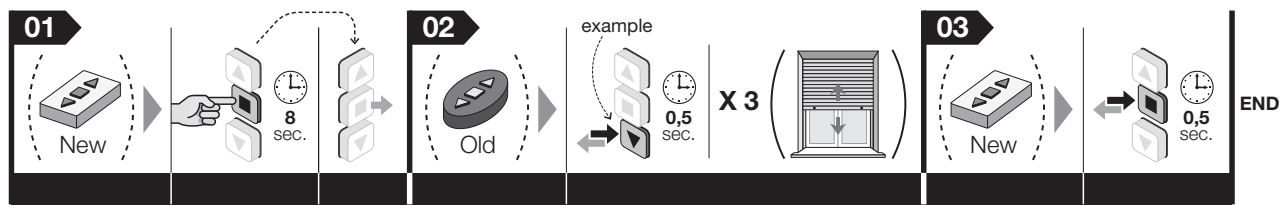
### 5.10 - Memorizing a SECOND (third, fourth, etc.) transmitter

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

#### 5.10.1 - Memorizing a second transmitter "Mode I"

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

- 01. (on the new transmitter) keep the **■** key pressed for 8 seconds and then release it (in this case the motor does not perform any movement).
- 02. (on the old transmitter) Press any key which has already been memorized three times (the motor will start performing the manoeuvre associated with that key).
- 03. (on the new transmitter) Give for one pulse to the **■** key to complete the procedure. **Attention!** – If the motor performs 6 movements, it means that its memory is full.



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

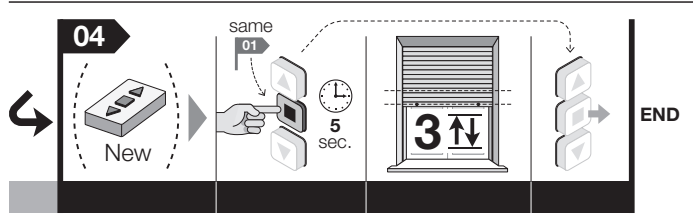
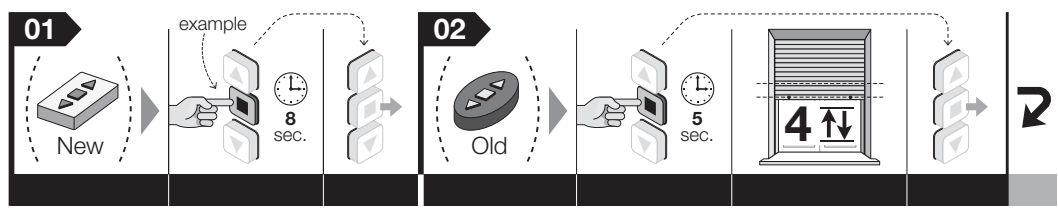
#### 5.10.2 - Memorizing a second transmitter in "Mode II"

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

- 01. (on the new transmitter) Hold the key to be memorized down for 8 seconds (for example: the **■** key), then release it (in this case the motor does not perform any movement).
- 02. (on the old transmitter) Keep the **■** key pressed and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.
- 03. (on the old transmitter) Briefly press the **■** key a certain number of times depending on the and you want to memorize:
  - 1 pulse = step-by-step command
  - 2 pulses = Open > Stop > Open > Stop > command...
  - 3 pulses = command Close > Stop > Close > Stop > command...
  - 4 pulses = Stop command

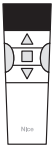
After about 10 seconds, the motor performs a number of movements equal to the number impulses given with the transmitter.

- 04. (on the new transmitter) Press the same key as you pressed in point 01 and hold it down while the motor performs 3 movements. Upon completion, release the key. **Attention!** – If the motor performs 6 movements, it means that its memory is full.



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



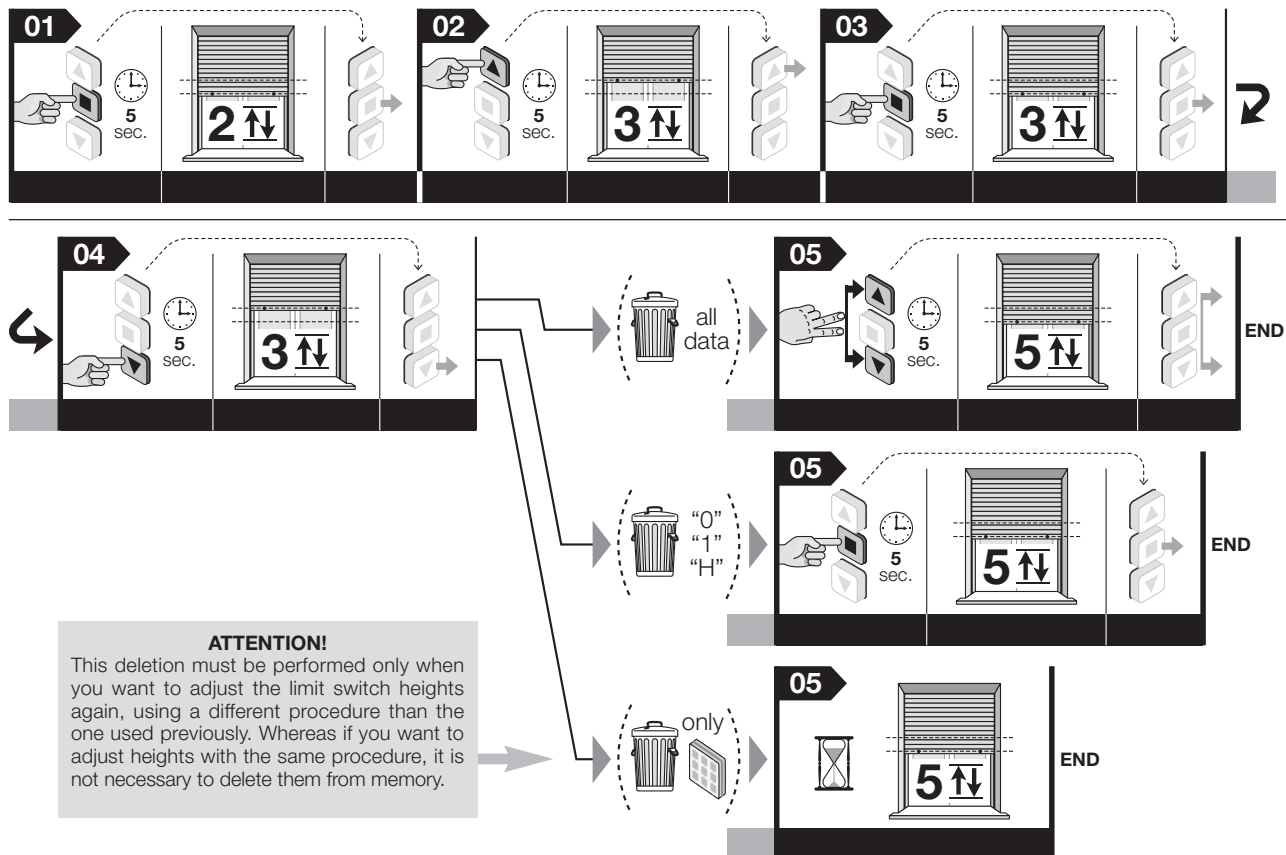


## 5.11 - Total or partial deletion of memory

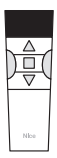
This procedure allows you to choose under point 05 the data that you want to delete.

### Procedure performed with a transmitter memorized in "Mode I"

01. Keep the **■** key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
02. Keep the **▲** key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
03. Keep the **■** key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
04. Keep the **▼** key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
05. • **To cancel the entire memory:** Keep the **▲** and **▼** keys pressed and wait for the motor to perform five movements. Upon completion, release the keys.
- **To delete only the memorized transmitters:** do not press any key and wait until the motor performs five movements.
- **To delete only the limit switch heights and intermediate heights: ATTENTION! - This deletion must be performed only when you want to adjust the limit switch heights again, using a different procedure than the one used previously.** Keep the **■** key pressed and wait for the motor to perform 5 movements. Upon completion, release the key.



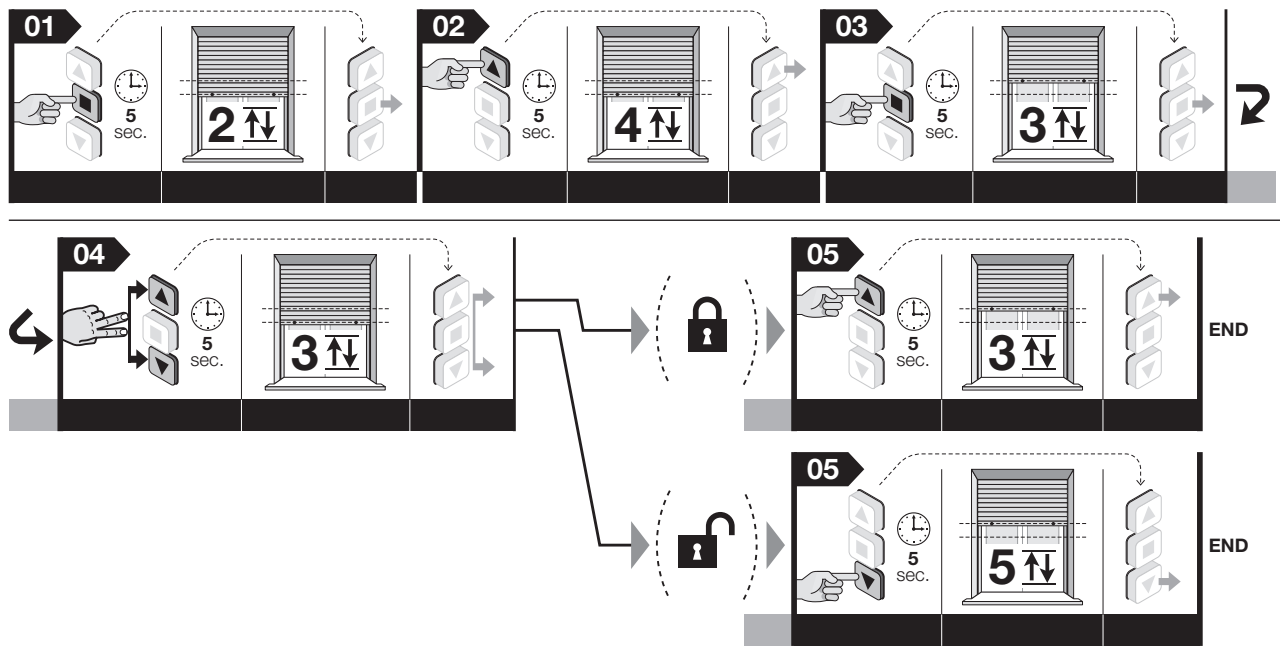
**Note** – When performing the procedure, you can cancel it at any time by keeping the **■** and **▼** keys pressed simultaneously for 4 seconds. Otherwise, do not press any key and wait 60 seconds for the motor to perform 6 movements.



### 5.12 - Locking and unlocking the memory

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

- 01. Keep the **■** key pressed and wait for the motor to perform 2 movements. Upon completion, release the key.
- 02. Keep the **▲** key pressed and wait for the motor to perform 4 movements. Upon completion, release the key.
- 03. Keep the **■** key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
- 04. Keep the **▲** and **▼** keys pressed simultaneously and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the keys.
- 05. • **To lock the memory:** Keep the **▲** key pressed and wait for the motor to perform 3 movements. Upon completion, release the key.
  - **To unlock the memory:** Keep the **▼** key pressed and wait for the motor to perform 5 movements. Upon completion, release the key.



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

## 6 WARNINGS FOR ORDINARY USE OF THE MECHANISM

### 6.1 - “Obstacle detection” function

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

### 6.2 - Maximum continuous work cycle

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

### 6.3 - “Automatic limit switch update” function

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

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

In general, to command partial rolling shutter opening/closing, press the key (on the transmitter) associated with the desired partial height while performing the last step in procedure 5.9.

#### What to do if... (troubleshooting guide)

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

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

## Disposal of the product

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

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



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

## Technical specifications

**Power supply voltage:** see data on rating plate

**Power drawn in Stand-by mode:** 0.5 W

**Resolution of the encoder:** 2,7°

**Continuous operation time:** 4 minutes

**Minimum operating temperature:** -20°C

**Level of protection:** IP 44

#### Notes:

– All technical specifications stated in this section refer to an ambient temperature of 20°C (± 5°C).

– Nice reserves the right to apply modifications to products at any time when deemed necessary, maintaining the same intended use and functionality.

## EC declaration of conformity

Nice S.p.A. hereby declares that the products: **E Fit SP(...)**, **E Fit MP(...)** conform to the essential requisites and other pertinent provisions laid down by directives **1999/5/EC**, **2006/95/EC**, **2004/108/EC**. The EC declaration of conformity can be consulted and printed at [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com) or requested from Nice S.p.A.

  
Mr. **Luigi Paro**  
(Managing Director)



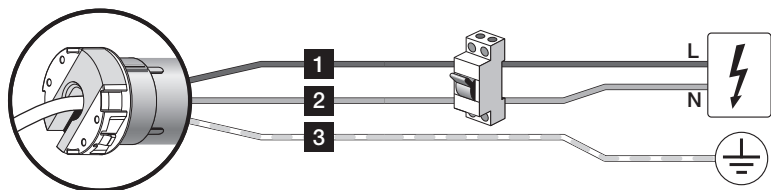
# Guida rapida

## Era Fit P motore tubolare per tapparelle con tappi di sicurezza e molle rigide anti-intrusione

Nota alla consultazione • In questa Guida rapida la numerazione delle figure è autonoma e non corrisponde alla numerazione citata nel testo del Manuale completo. • Questa guida non sostituisce il Manuale completo.

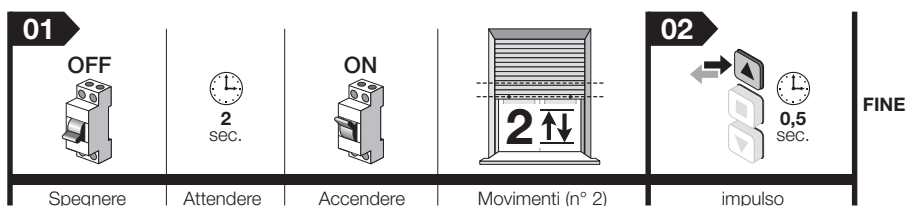
Nice

### 1 - Collegamenti elettrici - rif. capitolo 4

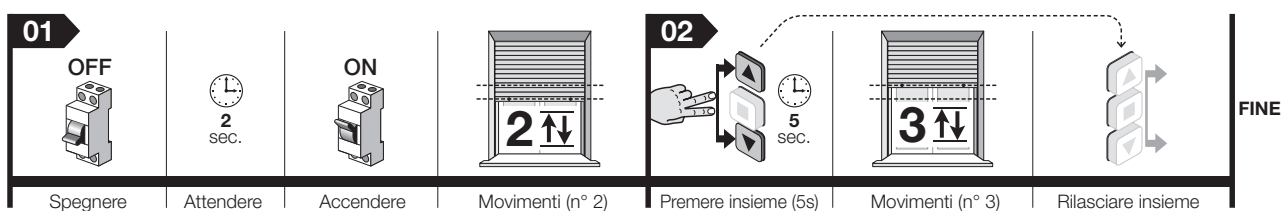


Cavo	colore	collegamento
1	Marrone	Fase di alimentazione
2	Blu	Neutro
3	Giallo-verde	Terra

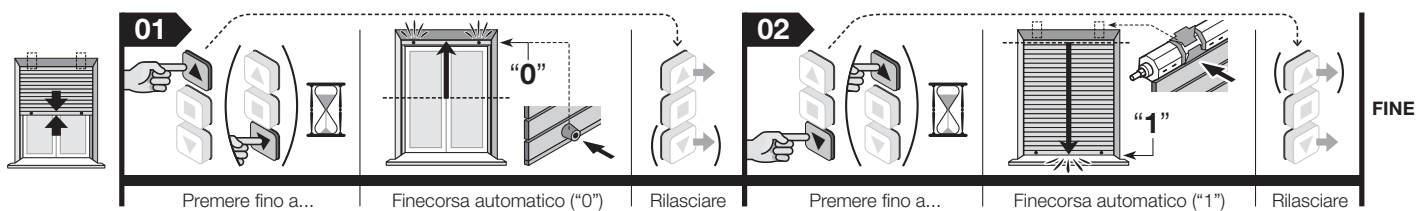
### 2 - Memorizzazione provvisoria di un trasmettitore "di servizio" - rif. paragrafo 5.5



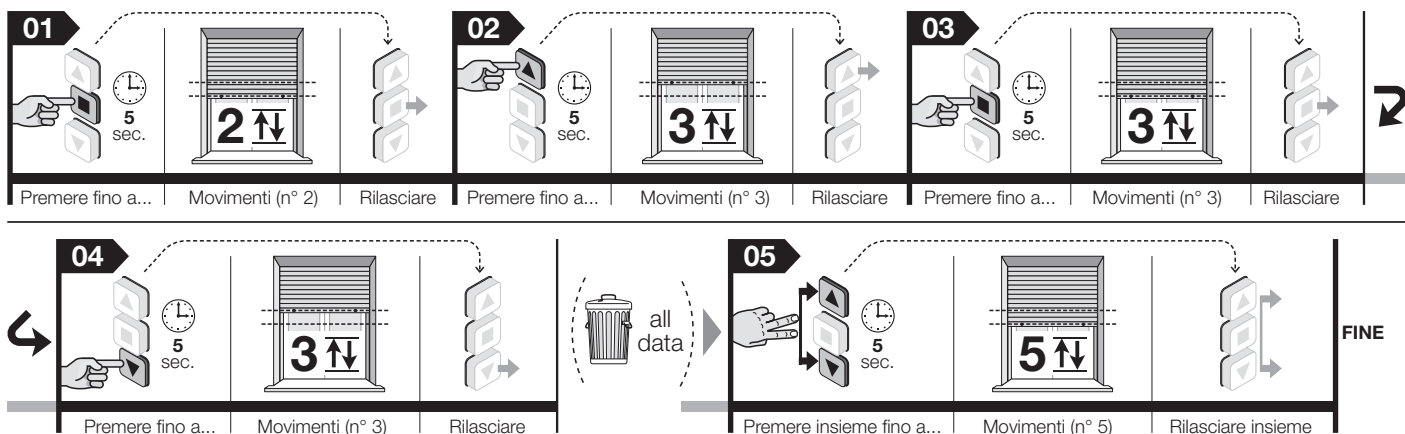
### 3 - Memorizzazione del PRIMO trasmettitore in modo permanente - rif. paragrafo 5.6



### 4 - Apprendimento guidato dei finecorsa "0" e "1" - rif. paragrafo 5.7



### 5 - Cancellazione totale della memoria - rif. paragrafo 5.11



# Manuale completo

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

## 1 AVVERTENZE E PRECAUZIONI GENERALI PER LA SICUREZZA

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

### 1.1 - Avvertenze per l'installazione

- Tutte le operazioni di installazione, di collegamento, di programmazione e di manutenzione del prodotto devono essere effettuate esclusivamente da un tecnico qualificato e competente, rispettando le leggi, le normative, i regolamenti locali e le istruzioni riportate in questo manuale.
- Prima di iniziare l'installazione leggere il paragrafo 3.1 per verificare se il prodotto è adatto ad automatizzare la vostra tapparella. Se non è adatto, NON procedere all'installazione.
- Tutte le operazioni di installazione e di manutenzione del prodotto devono essere effettuate con l'automatismo scollegato dall'alimentazione elettrica. Inoltre, prima di iniziare il lavoro, attaccare sul dispositivo di sconnessione un cartello con la scritta "ATTENZIONE! MANUTENZIONE IN CORSO".
- Prima di iniziare l'installazione allontanare tutti i cavi elettrici che non rientrano nell'impianto e disattivare tutti i meccanismi che non sono necessari al funzionamento motorizzato della tapparella.
- Se il prodotto è installato ad un'altezza inferiore a 2,5 m dal pavimento o da altra superficie di appoggio, è necessario proteggere le parti in movimento mediante una copertura, per impedire l'accesso accidentale. Per realizzare la protezione fare riferimento al manuale istruzioni della tapparella; garantire comunque l'accesso per gli interventi di manutenzione.
- Durante l'installazione maneggiare con cura il prodotto: evitare schiacciamenti, urti, cadute o contatti con qualsiasi liquido; non forare e non applicare viti all'esterno del motore; non mettere il prodotto vicino a fonti di calore e non esporlo a fiamme libere (fig. 1). Queste azioni possono danneggiare il prodotto ed essere causa di malfunzionamenti o situazioni di pericolo. In questi casi sospendere immediatamente l'installazione e rivolgersi al Servizio Assistenza Nice.
- Non applicare viti sul rullo avvolgitore, nel tratto attraversato internamente dal motore. Queste viti potrebbero danneggiare il motore.
- Non smontare il prodotto oltre le operazioni previste in questo manuale.
- Non eseguire modifiche su nessuna parte del prodotto oltre a quelle previste in questo manuale. Il costruttore declina ogni responsabilità per danni derivanti da modifiche arbitrarie al prodotto.
- Se il prodotto viene installato in ambiente esterno è necessario proteggere il suo cavo di alimentazione per tutta la lunghezza, con un tubo adatto alla protezione dei cavi elettrici.
- Se il cavo di alimentazione viene danneggiato durante l'installazione, il prodotto non può essere utilizzato perché il cavo non è sostituibile e il danno potrebbe essere fonte di pericolo. In questi casi, contattare il Servizio Assistenza Nice.
- Durante la realizzazione dell'impianto, mantenere le persone lontane dalla tapparella quando questa è in movimento.

### 1.2 - Avvertenze per l'uso

- Il prodotto non è destinato a essere usato da persone (bambini compresi) le cui capacità fisiche, sensoriali o mentali siano ridotte, oppure con mancanza di esperienza o di conoscenza, a meno che esse non abbiano potuto beneficiare, attraverso l'intermediazione di una persona responsabile della loro sicurezza, di una sorveglianza o di istruzioni riguardanti l'uso del prodotto.
- Non permettere ai bambini di giocare con i dispositivi di comando fissi. Inoltre, tenere i dispositivi di comando portatili (remoti) fuori dalla portata dei bambini.
- Durante l'esecuzione di una manovra controllare l'automazione e mantenere le persone a distanza di sicurezza, fino al termine del movimento.
- Non comandare l'automazione quando nei suoi pressi si stanno svolgendo lavori come la pulizia dei vetri, la manutenzione, ecc. Scollegare l'alimentazione elettrica prima di eseguire questi lavori.
- Ricordatevi di controllare spesso le molle di bilanciamento e l'usura dei cavi (se questi meccanismi sono presenti). Non utilizzare l'automazione se questa necessita di regolazioni o riparazione; rivolgersi esclusivamente a personale tecnico specializzato per la soluzione di questi problemi.

## 2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO E DESTINAZIONE D'USO

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

Caratteristiche funzionali del prodotto:

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

## 3 INSTALLAZIONE DEL PRODOTTO

### 3.1 - Verifiche preliminari e limiti d'impiego

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

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

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

### 3.2 - Assemblaggio e installazione del motore tubolare

**Attenzione!** - Prima di procedere leggere attentamente le avvertenze riportate nei paragrafi 1.1 e 3.1. L'installazione non corretta può causare gravi ferite.

Per assemblare e installare il motore fare riferimento alla **fig. 4**. Inoltre consultare il catalogo dei prodotti Nice o il sito [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) per scegliere la corona del finecorsa (**fig. 4-a**), la ruota di trascinamento (**fig. 4-b**) e la staffa di fissaggio del motore (**fig. 4-f**).

### 3.3 - Installazione degli accessori (opzionale)

Dopo aver installato il motore occorre installare anche gli accessori, se questi sono previsti. Il prodotto è compatibile con i sensori climatici Nice collegabili via radio al motore come, ad esempio, alcuni modelli della serie "Volo" e "Nemo". Per identificare quelli compatibili e scegliere i modelli desiderati fare riferimento al catalogo dei prodotti Nice, presente anche nel sito [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) (gli accessori sono opzionali e non presenti nella confezione).

## 4 COLLEGAMENTI ELETTRICI

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

Il cavo elettrico del motore è formato dai seguenti cavi interni (fig. 3):

Cavo	colore	collegamento
1	Marrone	Fase di alimentazione
2	Blu	Neutro
3	Giallo-verde	Terra

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

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

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

## 5 PROGRAMMAZIONI E REGOLAZIONI

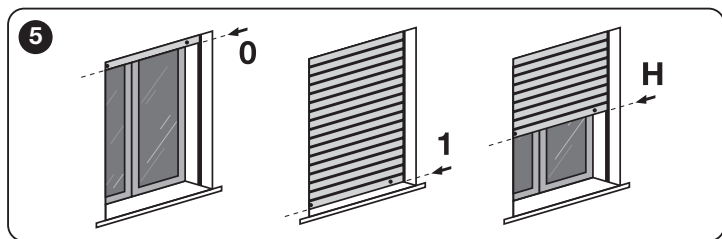
### 5.1 - Avvertenze generali

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

### 5.2 - Posizioni nelle quali la tapparella si ferma automaticamente

Il sistema elettronico che controlla in ogni istante il movimento della tapparella, è in grado di fermare autonomamente il movimento quando la tapparella raggiunge una determinata posizione programmata dall'installatore. Le posizioni programmabili sono (fig. 5):

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



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

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

### 5.3 - Panoramica sui trasmettitori

#### 5.3.1 - Trasmettitori compatibili

Consultare il catalogo dei prodotti Nice oppure il sito [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) per conoscere i dispositivi di comando Nice compatibili con il ricevitore radio integrato nel motore.

#### 5.3.2 - Gerarchia nella memorizzazione dei trasmettitori

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

##### A - Trasmettitore di servizio

Un trasmettitore può essere memorizzato come trasmettitore di servizio soltanto se nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore. Per questa memorizzazione eseguire la procedura 5.5 (questa memorizza il trasmettitore in "Modo I").

##### B - Primo trasmettitore

Un trasmettitore può essere memorizzato come primo trasmettitore soltanto se nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore, oppure se è memorizzato solo un trasmettitore di servizio. Per questa memorizzazione eseguire la procedura 5.6 (questa memorizza il trasmettitore in "Modo I").

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

Un trasmettitore può essere memorizzato come secondo trasmettitore (o terzo, quarto, ecc.) soltanto se nel motore è già memorizzato il Primo Trasmettitore. Per questa memorizzazione eseguire una delle procedure riportate nel paragrafo 5.10.

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

#### 5.3.3 - Due modalità per memorizzare i tasti di un trasmettitore

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

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

- tasto ▲ (oppure tasto 1): sarà abbinato al comando di **Salita**
- tasto ■ (oppure al tasto 2): sarà abbinato al comando di **Stop**
- tasto ▼ (oppure al tasto 3): sarà abbinato al comando di **Discesa** (se sul trasmettitore è presente un quarto tasto....)
- tasto 4: sarà abbinato al comando di **Stop**

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

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

**Attenzione!** – Ogni automazione ha una propria lista di comandi memorizzabili in Modo II; nel caso del presente motore la lista dei comandi disponibili è riportata nella procedura 5.10.2.

#### 5.3.4 - Numero di trasmettitori memorizzabili

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

### 5.4 - Trasmettitore da utilizzare per le procedure di programmazione

- Le procedure di programmazione devono essere eseguite esclusivamente con un trasmettitore memorizzato in "Modo I" (paragrafo 5.5 / 5.6 / 5.10.1).
- Le procedure di programmazione possono essere eseguite anche con un trasmettitore di "servizio", ovvero memorizzato in modo provvisorio (paragrafo 5.5).
- Se il trasmettitore utilizzato per la programmazione comanda più gruppi di automazioni, durante una procedura, prima di inviare un comando è necessario selezionare il "gruppo" al quale appartiene l'automazione che si sta programmando.



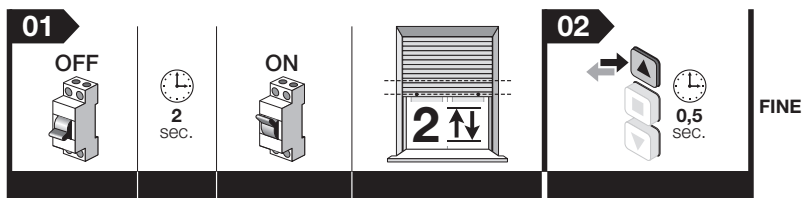
### 5.5 - Memorizzazione (provvisoria) di un trasmettitore “di servizio”

Il trasmettitore “di servizio” viene memorizzato nel motore in modo provvisorio. È utile per eseguire tutte le procedure di programmazione, di regolazione e di collaudo dell’automazione. Al termine del lavoro lo stesso trasmettitore può essere cancellato, togliendo l’alimentazione al motore, oppure può essere memorizzato in modo permanente, come “Primo trasmettitore”, utilizzando la procedura 5.6.

**Avvertenze:**

- Un trasmettitore può essere memorizzato come trasmettitore di servizio soltanto se nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore.
- La presente procedura memorizza il trasmettitore in “Modo I” (la modalità “Modo I” è spiegata nel paragrafo 5.3.3).

01. Togliere l’alimentazione elettrica al motore; attendere 2 secondi e dare di nuovo l’alimentazione: il motore esegue 2 movimenti.
02. Quindi dare un impulso sul tasto ▲ (il motore non esegue nessun movimento).



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

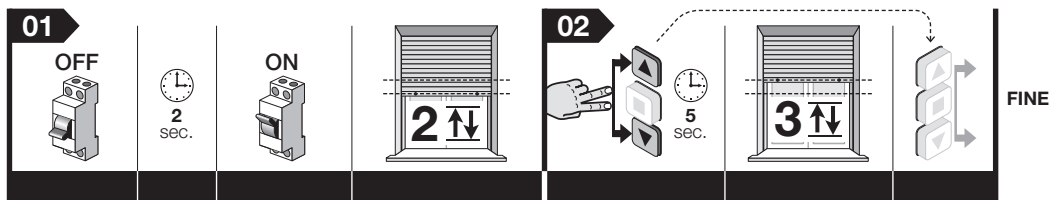


### 5.6 - Memorizzazione del PRIMO trasmettitore in modo permanente

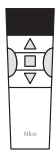
**Avvertenze:**

- Un trasmettitore può essere memorizzato come primo trasmettitore soltanto se nel motore non è memorizzato nessun altro trasmettitore, oppure se è memorizzato solo un trasmettitore di servizio.
- Per memorizzare il secondo trasmettitore (o terzo, quarto, ecc.) NON utilizzare la presente procedura ma la procedura 5.10.
- La presente procedura memorizza il trasmettitore in “Modo I” (la modalità “Modo I” è spiegata nel paragrafo 5.3.3).

01. Togliere l’alimentazione elettrica al motore; attendere 2 secondi e dare di nuovo l’alimentazione: il motore esegue 2 movimenti.
02. Mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.



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



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



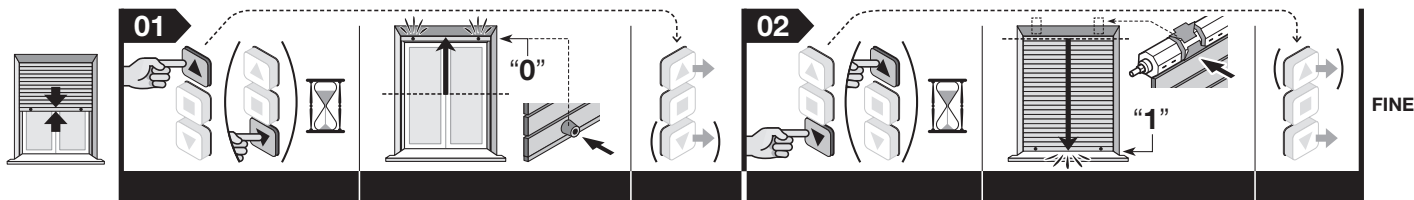
**ATTENZIONE!** – Programmazione destinata esclusivamente alle tapparelle con i blocchi meccanici per il finecorsa.

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

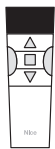
**Nota** – Memorizzando i finecorsa con questa procedura le due quote vengono controllate e aggiornate costantemente dalla funzione "auto-aggiornamento dei finecorsa" (leggere il paragrafo 6.3).

Prima di iniziare la procedura portare la tapparella a metà della sua corsa.

01. Comandare una manovra di **Salita**, mantenendo premuto il tasto ▲ (o il tasto ▼) e attendere che la tapparella venga fermata automaticamente dall'impatto dei tappi di sicurezza contro la struttura (= finecorsa Alto "0"). Alla fine rilasciare il tasto.
02. Comandare una manovra di **Discesa**, mantenendo premuto il tasto ▼ (o il tasto ▲) e attendere che la tapparella venga fermata automaticamente dall'impatto delle molle rigide anti-intrusione contro la struttura (= finecorsa Basso "1"). Alla fine rilasciare il tasto.



**Nota** – Dopo questa programmazione, il tasto ▲ comanderà la manovra di Salita e il tasto ▼ comanderà la manovra di Discesa. Se il risultato è diverso dalle aspettative, cancellare le quote di finecorsa (procedura 5.11) e ripetere l'apprendimento dei finecorsa.



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



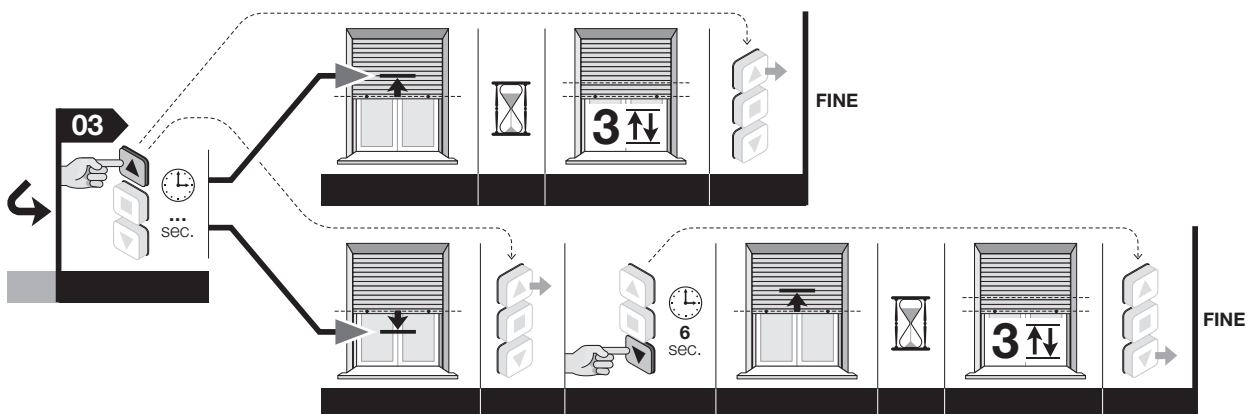
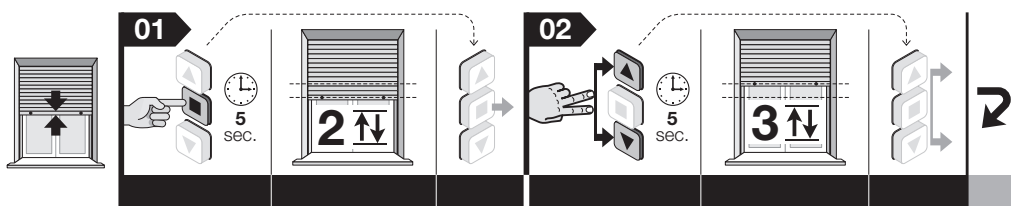
**ATTENZIONE!** – Programmazione destinata esclusivamente alle tapparelle con i blocchi meccanici per il finecorsa.

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

**Avvertenza** – Memorizzando i finecorsa con questa procedura le due quote vengono controllate e aggiornate costantemente dalla funzione "auto-aggiornamento dei finecorsa" (leggere il paragrafo 6.3).

Prima di iniziare la procedura portare la tapparella a metà della sua corsa.

01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti.
02. Mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
03. Mantenere premuto il tasto ▲ e,
  - se la tapparella parte in **Salita** continuare a mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
  - se la tapparella parte in **Discesa** rilasciare il tasto ▲ e mantenere premuto il tasto ▼, attendendo che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



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



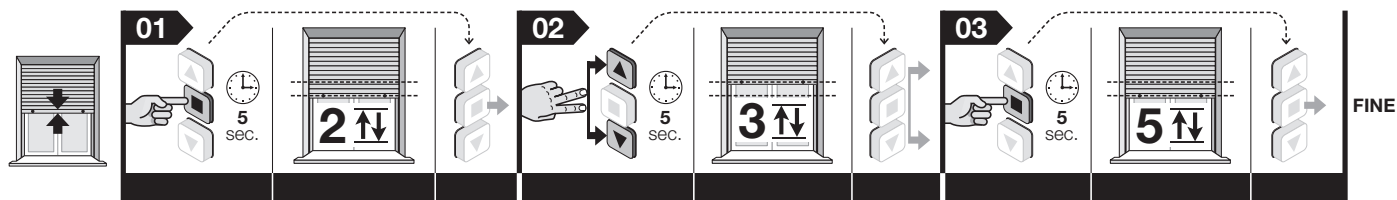
Alla fine della procedura comandare una manovra per verificare la corrispondenza tra il tasto premuto e la direzione del movimento della tapparella. Se non c'è corrispondenza effettuare la procedura 5.8.1, per ripristinare i valori di fabbrica, e ripetere la procedura 5.8.

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

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

Prima di iniziare la procedura portare la tapparella a metà della sua corsa.

01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
02. Mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
03. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 5 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



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

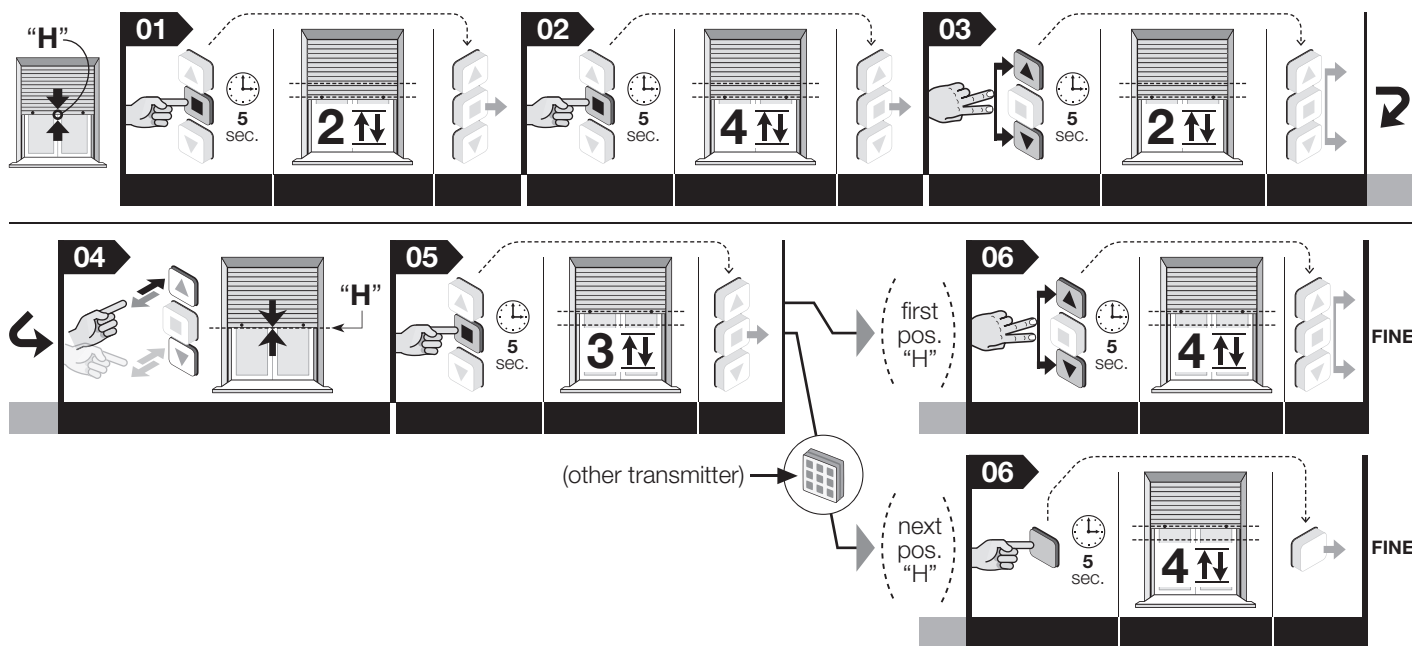
### 5.9 - Regolazione della quota ("H") per l'apertura/chiusura parziale

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

**Avvertenze** – Se si desidera modificare la posizione di una quota "H" già memorizzata, ripetere la presente procedura premendo al punto 06, il tasto al quale è associata la quota.

Prima di iniziare la procedura portare la tapparella alla quota "H" che si desidera memorizzare.

01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
02. Mantenere premuto di nuovo il tasto ■ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. Mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
04. **Regolazione fine della posizione:** dare vari impulsi sui tasti ▲ e ▼ fino a portare la tapparella alla quota parziale desiderata (ad ogni impulso la tapparella si muove di pochi millimetri).
05. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
06. • **Per memorizzare la PRIMA quota "H":** sul trasmettitore che si sta utilizzando per questa procedura mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.  
• **Per memorizzare la SUCCESSIVA quota "H":** su un nuovo trasmettitore non memorizzato mantenere premuto il tasto desiderato e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



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

## 5.10 - Memorizzazione di un SECONDO (terzo, quarto, ecc.) trasmettitore

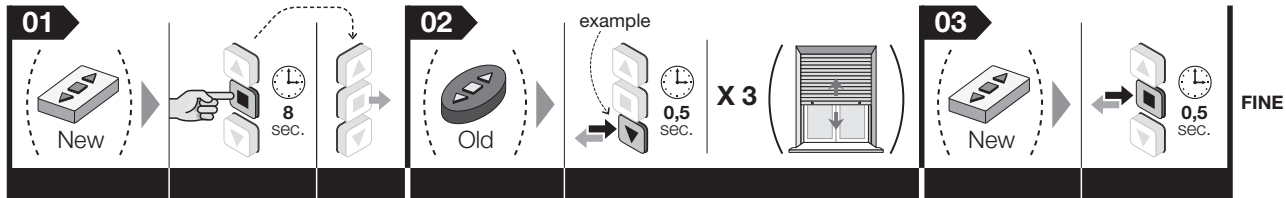


Per eseguire le procedure è necessario avere a disposizione un secondo trasmettitore già memorizzato ("vecchio").

### 5.10.1 - Memorizzazione di un secondo trasmettitore in "Modo I"

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

01. (sul nuovo trasmettitore) Mantenere premuto il tasto ■ per 8 secondi e poi rilasciarlo (in questo caso il motore non esegue nessun movimento).
02. (sul vecchio trasmettitore) Dare 3 impulsi su un tasto qualsiasi, purché memorizzato (il motore parte con la manovra abbinata a quel tasto).
03. (sul nuovo trasmettitore) Dare 1 impulso sul tasto ■ per terminare la procedura. **Attenzione!** – Se il motore esegue 6 movimenti significa che la sua memoria è piena.



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

### 5.10.2 - Memorizzazione di un secondo trasmettitore in "Modo II"

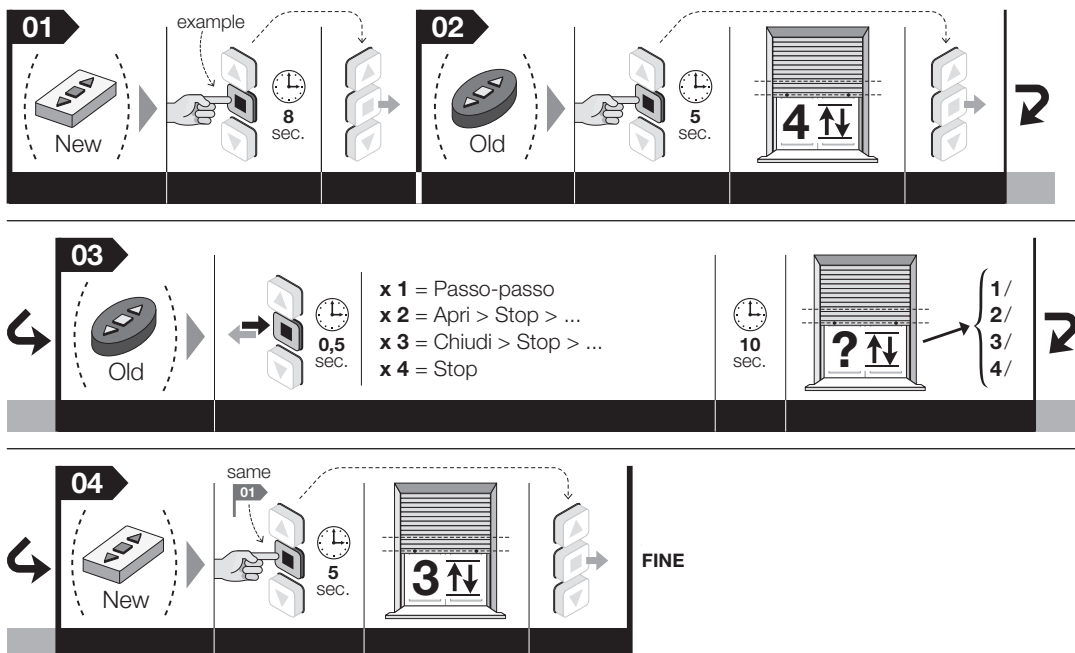
**Attenzione!** – La procedura memorizza un tasto del nuovo trasmettitore in "Modo II", indipendentemente dal Modo in cui è memorizzato il tasto che si preme sul vecchio trasmettitore.

01. (sul nuovo trasmettitore) Mantenere premuto per 8 secondi il tasto che si desidera memorizzare (esempio: tasto ■) e poi rilasciarlo (in questo caso il motore non esegue nessun movimento).
02. (sul vecchio trasmettitore) Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. (sul vecchio trasmettitore) Premere brevemente il tasto ■ un certo numero di volte, in base al comando che si desidera memorizzare:

- 1 impulso = comando Passo-Passo
- 2 impulsi = comando Apri > Stop > Apri > Stop > ...
- 3 impulsi = comando Chiudi > Stop > Chiudi > Stop > ...
- 4 impulsi = comando Stop

Dopo circa 10 secondi il motore esegue un numero di movimenti uguale al numero di impulsi dati con il trasmettitore.

04. (sul nuovo trasmettitore) Mantenere premuto lo stesso tasto premuto al punto 01 e attendere che il motore esegua 3 movimenti. **Attenzione!** – Se il motore esegue 6 movimenti significa che la sua memoria è piena.



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

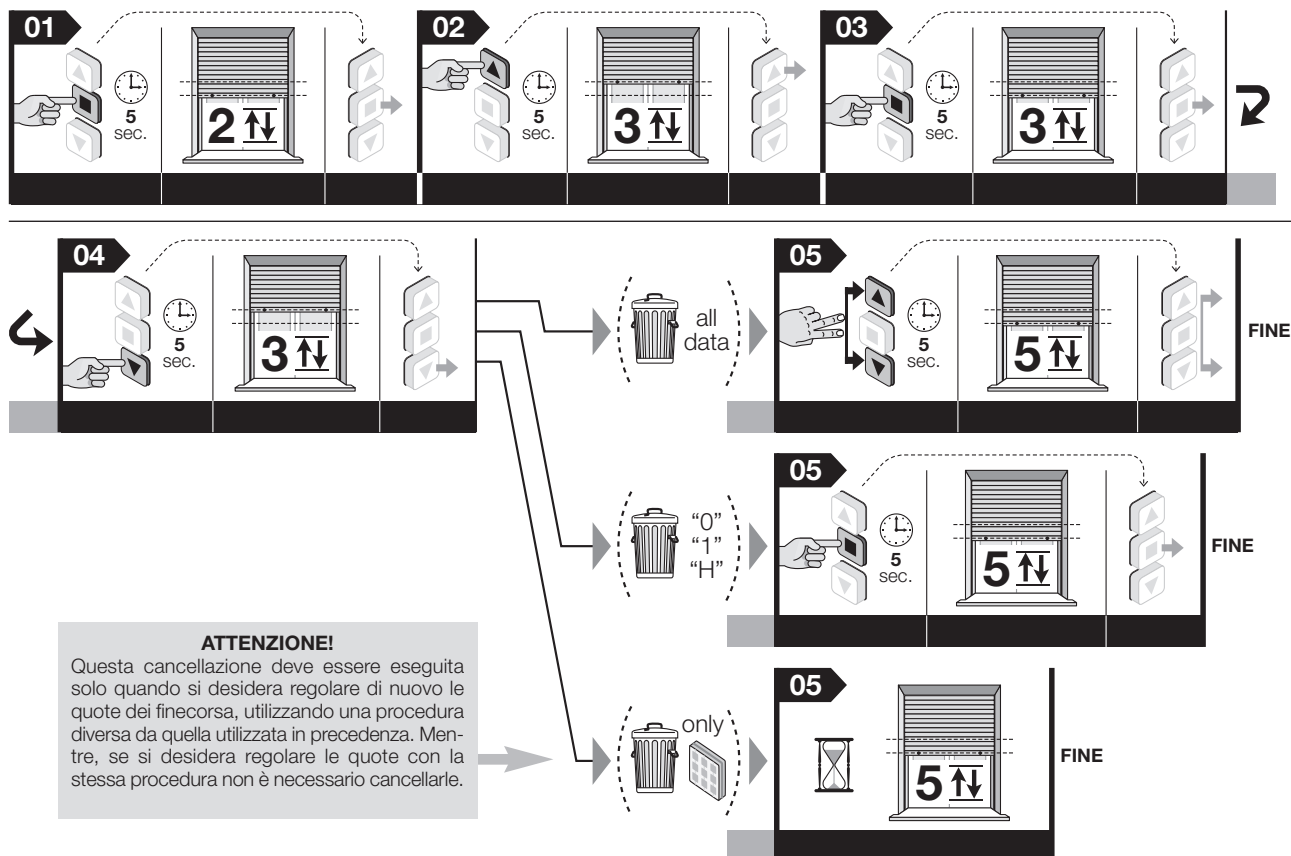


## 5.11 - Cancellazione totale o parziale della memoria

Questa procedura permette di scegliere al punto\_05 i dati che si desidera cancellare.

### Procedura eseguita con un trasmettitore memorizzato in "Modo I"

01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
02. Mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
04. Mantenere premuto il tasto ▼ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
05. • **Per cancellare tutta la memoria:** mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 5 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
- **Per cancellare solo i trasmettitori memorizzati:** non premere nessun tasto e attendere che il motore esegua 5 movimenti.
- **Per cancellare solo le quote di finecorsa e quelle intermedie:** **ATTENZIONE!** – Questa cancellazione deve essere eseguita solo quando si desidera regolare di nuovo le quote dei finecorsa, utilizzando una procedura diversa da quella utilizzata in precedenza. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 5 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



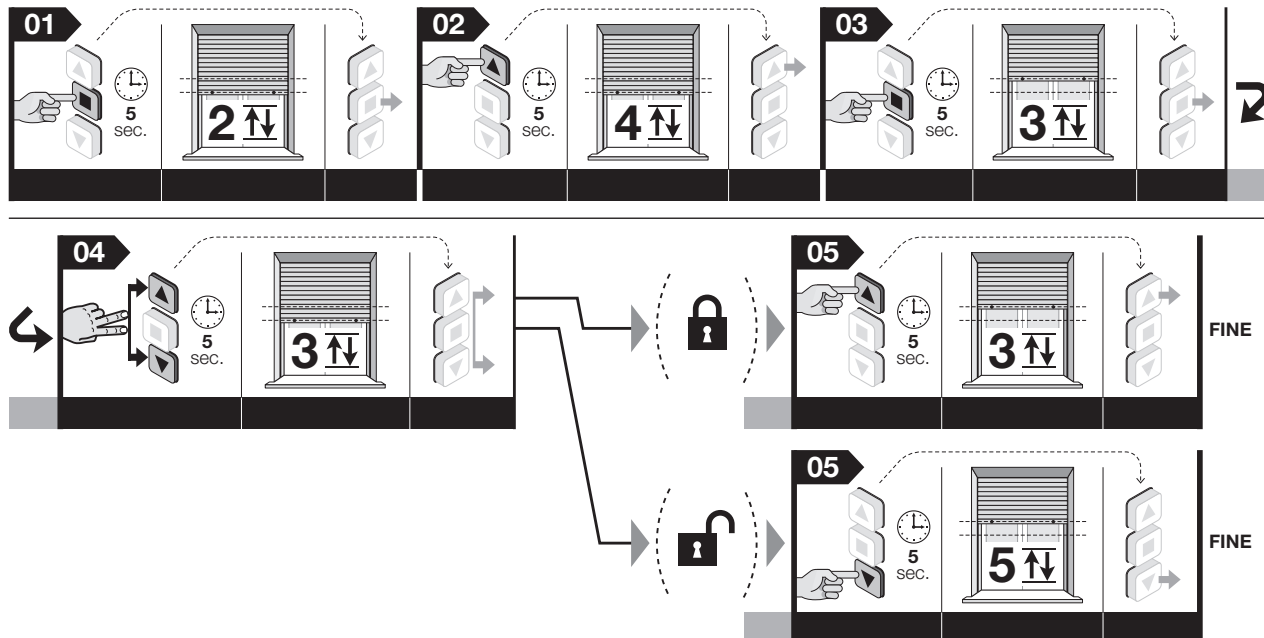
**Nota** – Durante l'esecuzione della procedura, in qualunque momento è possibile annullarla mantenendo premuti contemporaneamente i tasti ■ e ▼ per 4 secondi. In alternativa non premere alcun tasto e attendere 60 secondi che il motore esegua 6 movimenti.



## 5.12 - Blocco o sblocco della memoria

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

01. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 2 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
02. Mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 4 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
03. Mantenere premuto il tasto ■ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.
04. Mantenere premuti contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare i tasti.
05. • **Per bloccare la memoria:** mantenere premuto il tasto ▲ e attendere che il motore esegua 3 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.  
• **Per sbloccare la memoria:** mantenere premuto il tasto ▼ e attendere che il motore esegua 5 movimenti. Alla fine rilasciare il tasto.



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

## 6 AVVERTENZE PER L'USO QUOTIDIANO DELL'AUTOMATISMO

### 6.1 - Funzione "Rilevamento ostacolo"

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

### 6.2 - Massimo ciclo di lavoro continuo

In generale, i motori della linea "Era" sono progettati per l'impiego residenziale e, dunque, per un uso discontinuo. Garantiscono un tempo di utilizzo continuo di massimo 4 minuti e nei casi di surriscaldamento (ad esempio, a causa di un azionamento continuo e prolungato) interviene automaticamente un "protettore termico" di sicurezza che interrompe l'alimentazione elettrica e la ripristina quando la temperatura rientra nei valori normali.

### 6.3 - Funzione di "Auto-aggiornamento dei finecorsa"

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

### 6.4 - Comandare l'apertura/chiusura parziale della tapparella (quota "H")

In generale, per comandare un'apertura/chiusura parziale della tapparella, occorre dare un impulso sul tasto (del trasmettitore) che è stato associato alla quota parziale desiderata, durante l'esecuzione dell'ultimo passo della procedura 5.9.

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

#### ❑ Inviando un comando il motore non parte:

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

## Smaltimento del prodotto

Come per le operazioni d'installazione, anche al termine della vita di questo prodotto, le operazioni di smantellamento devono essere eseguite da personale qualificato.

Questo prodotto è costituito da vari tipi di materiali: alcuni possono essere riciclati, altri devono essere smaltiti. Informatevi sui sistemi di riciclaggio o smaltimento previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, per questa categoria di prodotto.

**Attenzione!** – alcune parti del prodotto possono contenere sostanze inquinanti o pericolose che, se disperse nell'ambiente, potrebbero provocare effetti dannosi sull'ambiente stesso e sulla salute umana. Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici. Eseguire quindi la "raccolta separata" per lo smaltimento, secondo i metodi previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, oppure riconsegnare il prodotto al venditore nel momento dell'acquisto di un nuovo prodotto equivalente. **Attenzione!** – i regolamenti vigenti a livello locale possono prevedere pesanti sanzioni in caso di smaltimento abusivo di questo prodotto.



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

## Caratteristiche tecniche

**Tensione di alimentazione:** vedere i dati sulla targa del motore

**Potenza assorbita in Stand-by:** 0,5 W

**Risoluzione dell'encoder:** 2,7°

**Tempo di funzionamento continuo:** 4 minuti

**Temperatura minima di funzionamento:** -20 °C

**Grado di protezione:** IP 44

#### Note:

– Tutte le caratteristiche tecniche riportate, sono riferite ad una temperatura ambientale di 20°C (± 5°C).

– Nice S.p.a. si riserva il diritto di apportare modifiche al prodotto, in qualsiasi momento lo riterrà necessario, mantenendone la stessa destinazione d'uso e le stesse funzionalità.

## Dichiarazione CE di conformità

Con la presente, Nice S.p.A. dichiara che i prodotti: **E Fit SP(...)**, **E Fit MP(...)** sono conformi ai requisiti essenziali ed alle altre disposizioni pertinenti, stabilite dalle direttive **1999/5/CE**, **2006/95/CE**, **2004/108/CE**. La dichiarazione di conformità CE può essere consultata e stampata nel sito [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com) oppure può essere richiesta a Nice S.p.A.

  
Ing. **Luigi Paro**  
(Amministratore delegato)



# Guide de consultation rapide

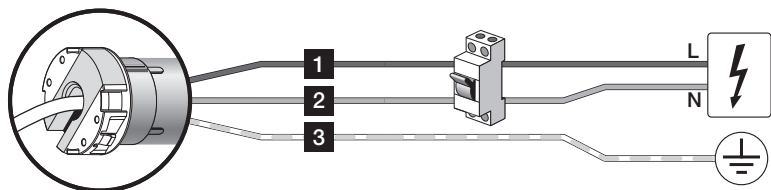
## Era Fit P

moteur tubulaire pour volet avec des bouchons de sureté et des ressorts rigides anti-intrusion

Note pour la consultation • Au sein de ce guide à consultation rapide la numérotation des figures est automatique et ne correspond pas à la numérotation citée dans le texte du manuel complet. • Ce guide ne remplace pas le manuel complet.

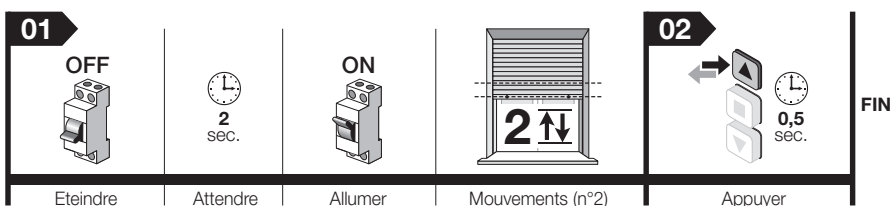
Nice

### 1 - Branchements électriques - réf. chapitre 4

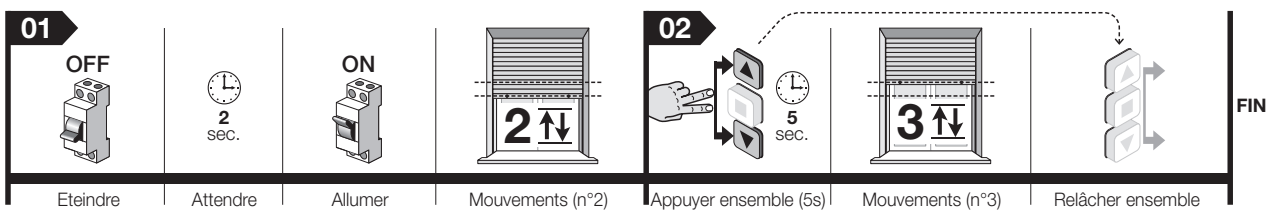


Câble	couleur	connexion
1	Marron	Phase d'alimentation
2	Bleu	Neutre
3	Jaune-vert	Terre

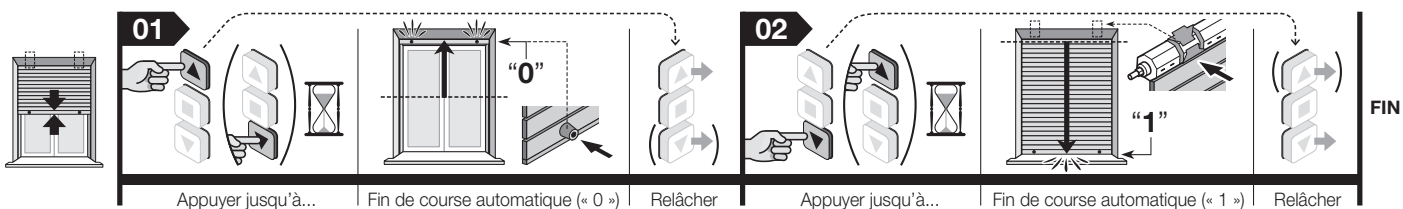
### 2 - Mémorisation (provisoire) d'un émetteur « de service » - réf. paragraphe 5.5



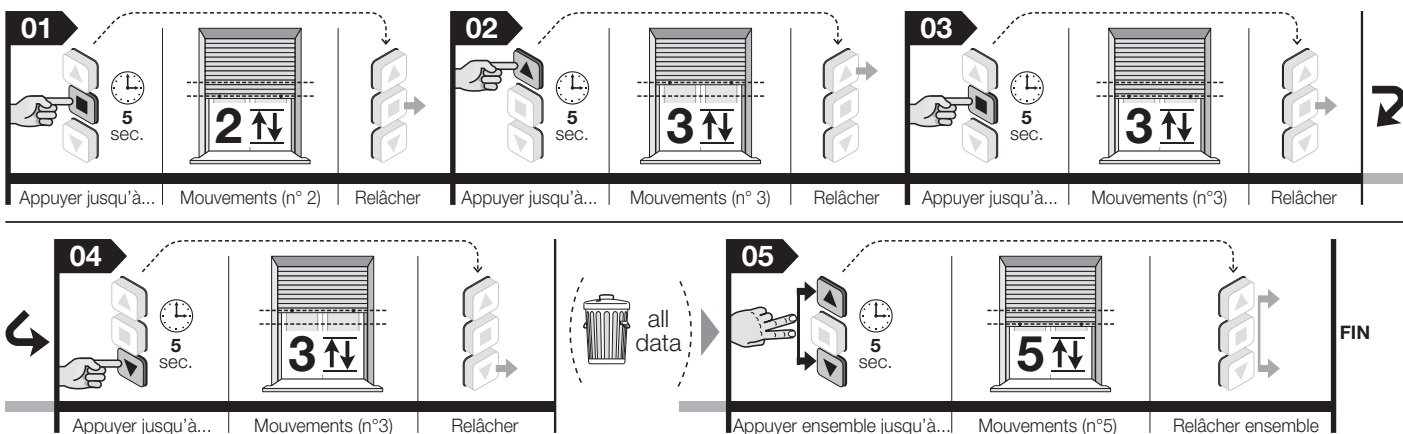
### 3 - Enregistrement du PREMIER émetteur de manière permanente - réf. paragraphe 5.6



### 4 - Reconnaissance guidée des fins de courses « 0 » et « 1 » - réf. paragraphe 5.7



### 5 - Effacement total de la mémoire - réf. paragraphe 5.11



# Manuel complet

**Note pour la consultation du manuel** – Certaines figures citées dans le texte sont reportées à la fin du manuel.

## 1 RECOMMANDATIONS ET PRECAUTIONS GÉNÉRALES POUR LA SÉCURITÉ

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

### 1.1 - Avertissement pour l'installation

- Toutes les opérations de branchement, de programmation et de maintenance du produit devront exclusivement être effectuées par un technicien qualifié et compétent en respectant les lois, les normes, les règlements locaux et les instructions mentionnées dans ce manuel.
- Avant de commencer l'installation lire le paragraphe 3.1 pour vérifier si le produit est adapté pour l'automatisation de votre volet. S'il ne l'est pas, NE PAS procéder à l'installation.
- Toutes les opérations d'installation et de maintenance du produit devront être effectuées en ayant débranché la centrale de l'alimentation électrique. En outre, avant de commencer le travail, placer sur le dispositif de branchement un panneau mentionnant : « ATTENTION! MAINTENANCE EN COURS ».
- Avant de commencer l'installation éloigner tous les câbles électriques qui n'ont rien à voir avec l'installation et désactiver tous les mécanismes que ne sont pas nécessaires au fonctionnement motorisé du volet.
- Si le produit est installé à une hauteur inférieure à 2,5 m du sol, ou d'une autre surface d'appui, il est nécessaire de protéger les parties en mouvement par un couvercle pour empêcher l'accès accidentel. Pour réaliser la protection se reporter au manuel d'instruction du volet ; garantir de toute manière l'accès pour les interventions de maintenance.
- Au cours de l'installation manipuler avec soin le produit : éviter les écrasements, les chocs, les chutes ou les contacts avec un liquide quelconque ; ne pas percer et ne pas monter des vis à l'extérieur ; ne pas placer le produit à côté de fortes sources de chaleur et ne pas l'exposer à des flammes libres (fig.1). Toutes ces actions peuvent l'endommager et causer des problèmes de fonctionnement ou des situations de danger. Dans ces cas suspendre immédiatement l'installation et s'adresser au service d'assistance de Nice.
- Ne pas appliquer de vis sur l'enrouleur sur la section traversée intérieurement par le moteur. Ces vis pourraient endommager le moteur.
- Ne pas démonter le produit plus de ce qui est prévu dans ce manuel.
- Ne pas effectuer de modifications sur aucune partie du produit autres que celles prévues dans ce manuel. Le constructeur décline toute responsabilité pour les dommages dérivant de modifications arbitraires du produit.
- Si le produit est installé à l'extérieur il faut protéger son câble d'alimentation sur toute la longueur au moyen d'un tube adapté pour la protection des câbles électriques.
- Si le câble d'alimentation était endommagé au cours de l'installation, le produit ne pourrait pas être utilisé car le câble n'est pas remplaçable et les dommages pour être la source de danger. Dans ces cas, contacter le service d'assistance Nice.
- Durant la réalisation de l'installation, éloigner les personnes du volet quand ce dernier est en mouvement.

### 1.2 - Avertissement pour l'utilisation

- Le produit n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (enfants compris) aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience ou de connaissances, à moins que celles-ci aient pu bénéficier, par l'intermédiaire d'une personne responsable de leur sécurité, d'une surveillance ou d'instructions sur l'utilisation du produit.
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande fixes. En outre, tenir les dispositifs de commande (télécommandes) hors de portée des enfants.
- Durant le déroulement de la manœuvre contrôler l'automatisme et maintenir les personnes à distance de sécurité jusqu'à la fin du mouvement.
- Ne pas commander l'automatisme lorsque des travaux sont effectués dans son proche voisinage comme le nettoyage des vitres, la maintenance etc. Débrancher l'alimentation électrique avant d'effectuer ces travaux.
- Se rappeler de contrôler souvent les ressorts d'équilibrage et l'usure des câbles (si ces mécanismes sont présents). Ne pas utiliser le produit s'il a besoin d'être réglé ou réparé ; s'adresser exclusivement au personnel technique spécialisé pour la solution à ces problèmes.

## 2 DESCRIPTION DU PRODUIT ET DESTINATION D'UTILISATION

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

Caractéristiques fonctionnelles du produit :

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

## 3 INSTALLATION DU PRODUIT

### 3.1 - Vérifications préliminaires et limites d'utilisation

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

- Vérifier l'intégrité du produit immédiatement après l'avoir déballé.
  - Le présent produit est disponible dans différentes versions, chacune avec un couple moteur spécifique, et chaque version est conçue pour déplacer les volets avec des dimensions et poids déterminés. Par conséquent, avant l'installation, assurez-vous que les paramètres du couple moteur, vitesse de rotation et temps de fonctionnement de ce produit sont éligibles pour automatiser votre volet (voir « Guide de sélection » dans le catalogue de produits de Nice – [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)). En particulier, **ne pas installer le produit si son couple moteur est plus grand que celui nécessaire pour déplacer votre volet.**
  - Vérifier le diamètre du tambour enrouleur. Cela doit être choisi en fonction du couple moteur, comme suit :
    - pour les moteurs avec une taille « S » ( $\varnothing = 35 \text{ mm}$ ) le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 40mm ;
    - pour les moteurs avec une taille « M » ( $\varnothing = 45 \text{ mm}$ ) et un couple jusqu'à 35Nm (compris), le diamètre interne minimum du tambour enrouleur doit être de 52 mm ;
  - En cas d'installation à l'extérieur, garantir au moteur une protection appropriée aux agents atmosphériques.
- D'ultérieures limites d'utilisation sont contenues dans les chapitre 1, 2 et dans les caractéristiques techniques.

### 3.2 - Assemblage et installation du moteur tubulaire

**Attention!** – Avant de continuer lire attentivement les avertissements reportés dans les paragraphes 1.1 et 3.1. Une installation non correcte peut causer de graves blessures.

Pour assembler et installer le moteur se référer à la fig. 4. En outre le catalogue des produits Nice ou le site [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) pour choisir la couronne de fin de course (fig. 4-a), la roue d'entraînement (fig. 4-b) et le support du moteur (fig. 4-f).

### 3.3 - Installation des accessoires (optionnel)

Après l'installation du moteur on doit également installer les accessoires si ils sont prévus. Le produit est compatible avec les capteurs climatiques Nice pouvant être associées via radio au moteur comme, par exemple, quelques modèles des séries « Volo » et « Nemo ». Pour identifier ceux qui sont compatibles et choisir les modèles désirés se reporter au catalogue Nice, également présent sur le site [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) (les accessoires sont optionnels et ne sont pas présents dans la fabrication).

## 4 BRANCHEMENTS ELECTRIQUES

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

Le câble électrique du moteur est formé des fils suivants (fig. 3) :

Câble	couleur	connexion
1	Marron	Phase d'alimentation
2	Bleu	Neutre
3	Jaune-vert	Terre

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

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

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

## 5 PROGRAMMATIONS ET REGLAGES

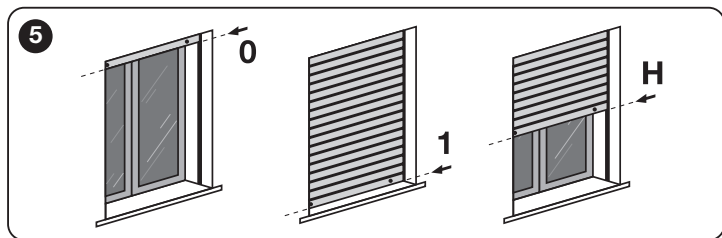
### 5.1 - Recommandations

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

### 5.2 - Positions dans lesquelles le volet se ferme automatiquement

Le système électronique qui contrôle à tout moment le mouvement du volet est en mesure d'arrêter de manière autonome le mouvement quand le volet rejoint une position déterminée programmée par l'installateur. Les positions programmables sont (fig. 5) :

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



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

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

## 5.3 - Panoramique sur les émetteurs

### 5.3.1 - Émetteurs compatibles

Consulter le catalogue produit Nice ou visiter [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) pour connaître les dispositifs de commande de Nice compatibles avec le récepteur radio intégré dans le moteur.

### 5.3.2 - Hiérarchie dans la mémorisation des transmetteurs

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

#### A - Émetteur de service

Un émetteur peut être mémorisé comme émetteur de service seulement si dans le moteur il n'est mémorisé aucun autre émetteur. Pour cette mémorisation effectuer la procédure 5,5 (celle-ci mémorise l'émetteur en « Mode I »).

#### B - Premier émetteur

Un émetteur peut être mémorisé comme premier émetteur seulement si dans le moteur il n'est mémorisé aucun autre émetteur ou bien si seulement un émetteur de service est mémorisé. Pour cette mémorisation effectuer la procédure 5.6 (celle-ci mémorise l'émetteur en « Mode I »).

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

Un émetteur peut être mémorisé comme second émetteur (ou troisième, quatrième etc.) dans le moteur seulement si le premier est déjà mémorisé. Pour cette mémorisation effectuer les procédures reportées dans le paragraphe 5.10. **Attention!** - Si un émetteur de service est mémorisé il n'est pas possible de mémoriser un second émetteur (ou troisième, quatrième, etc.).

### 5.3.3 - Deux modalités pour mémoriser les touches d'un émetteur

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

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

- **touche ▲ (ou touche 1)** : sera associé à la commande de **Montée**
- **touche ▲ (ou bien à la touche 2)** : sera associé à la commande de **d'arrêt**
- **touche ▼ (ou bien à la touche 3)** : sera associé à la commande de **Descente** (si sur l'émetteur une quatrième touche est présente...)
- **touche 4** : sera associé à la commande de **d'arrêt**

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

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

**Attention!** - Chaque automatisme a sa propre liste de commandes pouvant être enregistrées en mode II : dans le cas du présent moteur la liste des commandes disponibles est indiquée dans la procédure 5.10.2.

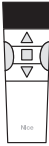
### 5.3.4 - Nombre d'émetteurs mémorisables

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

## 5.4 - Émetteur à utiliser pour les procédures de programmation

- Les procédures de programmation doivent être effectuées exclusivement avec un émetteur mémorisé en « Mode I » (paragraphe 5.5 / 5.6 / 5.10.1).
- Les procédures de programmation peuvent être effectuées également avec un émetteur de « service », ou bien mémorisé en mode provisoire (paragraphe 5.5).
- Si l'émetteur utilisé pour la programmation commande plusieurs groupes d'automatismes, lors d'une procédure, avant d'envoyer une commande, il faut sélectionner le « groupe » auquel appartient l'automatisme qui est en train d'être programmé.





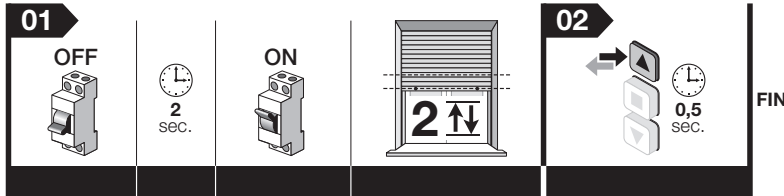
### 5.5 - Mémorisation (provisoire) d'un émetteur « de service »

L'émetteur « de service » est mémorisé dans le moteur en mode provisoire. Il est utile pour effectuer toute la procédure de programmation, de régulation et de l'essai de l'automatisation. A la fin du travail, le même émetteur peut être annulé, en enlevant l'alimentation au moteur, ou bien il peut être mémorisé en mode permanent, comme « Premier émetteur » en utilisant la procédure 5.6.

**Recommandations :**

- Un émetteur peut être mémorisé comme émetteur de service seulement si dans le moteur il n'est mémorisé aucun autre émetteur.
- La présente procédure mémorise le émetteur en « Mode I » (la modalité « Mode I » est expliquée dans le paragraphe 5.3.3).

01. Couper l'alimentation du moteur ; attendre 2 secondes et alimenter de nouveau le moteur : le moteur effectue 2 mouvements.
02. Puis appuyer sur la touche ▲ (le moteur n'exécute aucun mouvement).



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

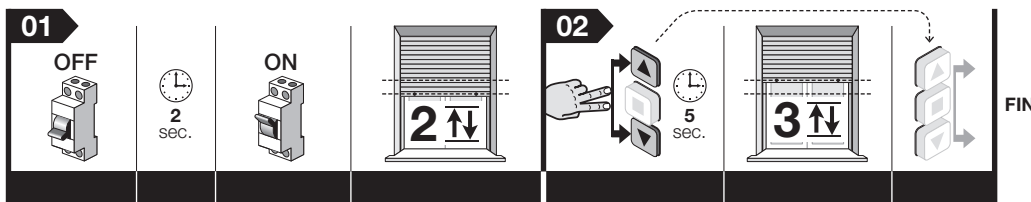


### 5.6 - Mémorisation du PREMIER émetteur de manière permanente

**Recommandations :**

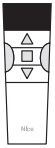
- Un émetteur peut être mémorisé comme premier émetteur seulement si dans le moteur il n'est mémorisé aucun autre émetteur ou bien si seulement un émetteur de service est mémorisé.
- Pour mémoriser le Second émetteur (ou troisième, quatrième, etc.) NE PAS utiliser la présente procédure mais la procédure 5.10.
- La présente procédure mémorise le émetteur en « Mode I » (la modalité « Mode I » est expliquée dans le paragraphe 5.3.3).

01. Couper l'alimentation du moteur ; attendre 2 secondes et alimenter de nouveau le moteur : le moteur effectue 2 mouvements.
02. Maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher les touches.



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

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



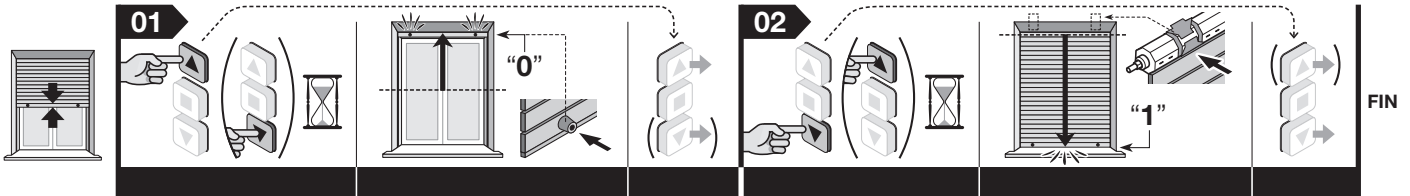
**ATTENTION!** – Programmation exclusivement destinée aux volets avec des blocages mécaniques de fin de course.

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

**Note** – En mémorisant les fins de course par le biais de cette procédure les deux côtes sont contrôlées et constamment mises à jour par la fonction « auto mise à jour des fins de course » (lire le paragraphe 6.3).

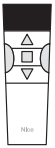
Avant de commencer cette procédure placer le volet à mi-course.

01. Commander une manœuvre de **montée** en maintenant appuyée la touche ▲ (ou la touche ▼) et attendre que le volet soit fermé automatiquement par l'impact sur les bouchons de sécurité contre la structure (= fin de course haute « 0 »). A la fin relâcher la touche.
02. Commander une manœuvre de **descente** en maintenant appuyée la touche ▼ (ou la touche ▲) et attendre que le volet soit fermé automatiquement par l'impact sur les bouchons de sécurité contre la structure (= fin de course basse « 1 »). A la fin relâcher la touche.



**Note** – Après cette programmation, la touche ▲ commandera la manœuvre de Montée et la touche ▼ commandera la manœuvre de Descente. Si le résultat est différent des attentes, effacer les côtes de fin de course (procédure 5.11) et répéter l'apprentissage de fin de course.

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



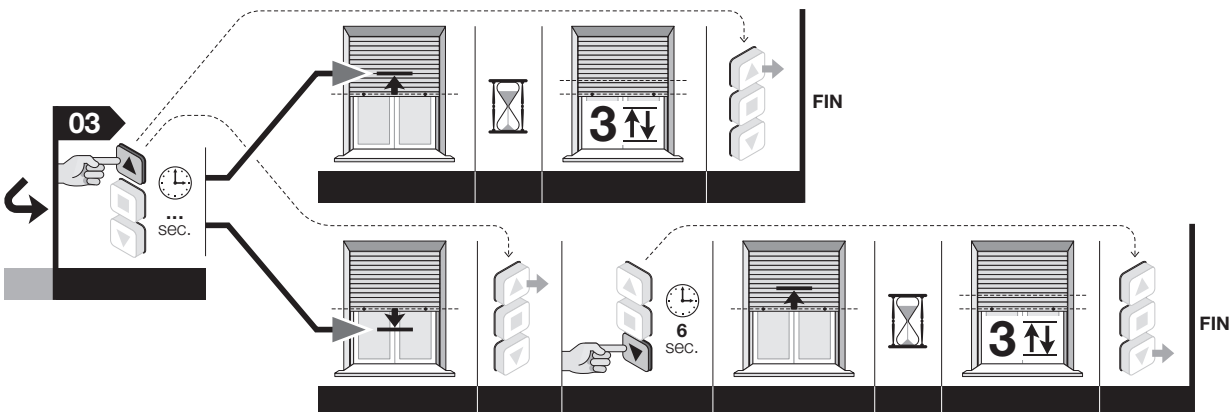
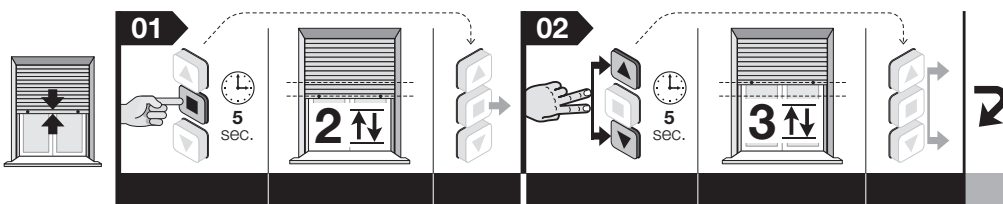
**ATTENTION!** – Programmation exclusivement destinée aux volets avec des blocages mécaniques de fin de course.

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

**AVERTISSEMENTS** – En mémorisant les fins de course par le biais de cette procédure les deux côtes sont contrôlées et constamment mises à jour par la fonction « auto mise à jour des fins de course » (lire le paragraphe 6.3).

Avant de commencer cette procédure placer le volet à mi-course.

01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher les touches.
03. Maintenir appuyé la touche ▲ et,
  - si le volet part en **montée** continuer à maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
  - si le volet part en **descente** relâcher la touche ▲ et maintenir appuyée la touche ▼, en attendant que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.



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

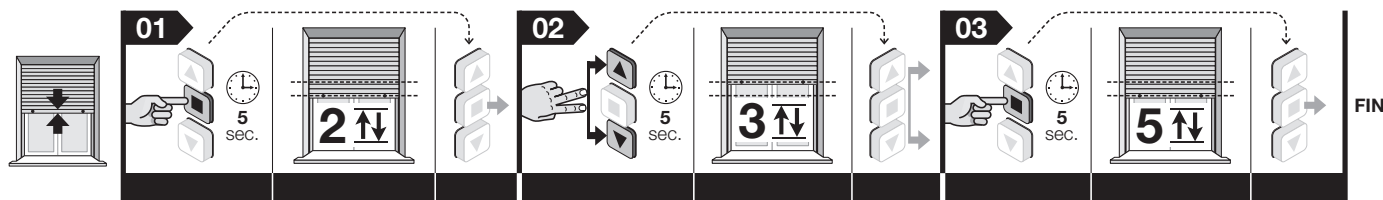
A la fin de la procédure commander une manoeuvre pour vérifier la correspondance entre la touche appuyée et la direction du mouvement du volet. S'ils ne correspondent pas, effectuer la procédure 5.8.1, pour rétablir les valeurs de fabrication et répéter la procédure 5.8.

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

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

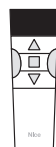
Avant de commencer cette procédure placer le volet à mi-course.

01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher les touches.
03. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 5 mouvements. A la fin relâcher la touche.



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

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

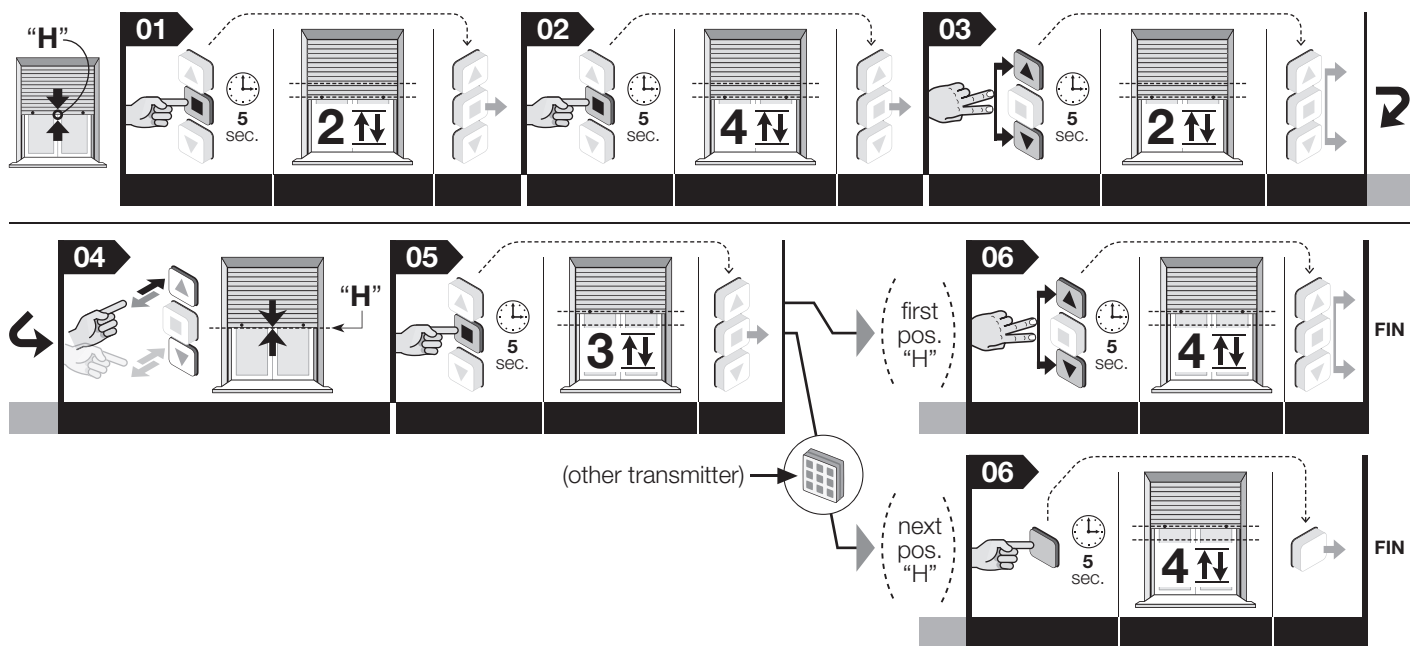


Le moteur peut gérer jusqu'à 30 ouvertures/fermetures partielles appelée chacune « cote H ». Ces cotes peuvent être réglées seulement après avoir réglé les fins de course « 0 » et « 1 ». La procédure suivante permet de régler la cote « H ».

**Avertissements** – Si on désire modifier la position d'une cote « H » déjà mémorisée, répéter la présente procédure en appuyant en 06 sur la touche à laquelle est associé la cote.

Avant de commencer cette procédure placer le volet à la cote « H » qu'on désire mémoriser.

01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. Maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher les touches.
04. **Réglage fin de la position** : appuyer par impulsions sur les touches ▲ et ▼, jusqu'à porter le volet à la cote partielle désirée (à chaque impulsion le volet se déplace de quelques millimètres).
05. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
06. • **Pour mémoriser la PREMIERE cote « H »** : sur l'émetteur utilisé pour cette procédure maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher les touches.  
• **Pour mémoriser la cote « H » successive** : sur un nouvel émetteur non mémorisé maintenir appuyée la touche désirée et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.



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

## 5.10 - Pour mémoriser le Second émetteur (ou troisième, quatrième, etc.)

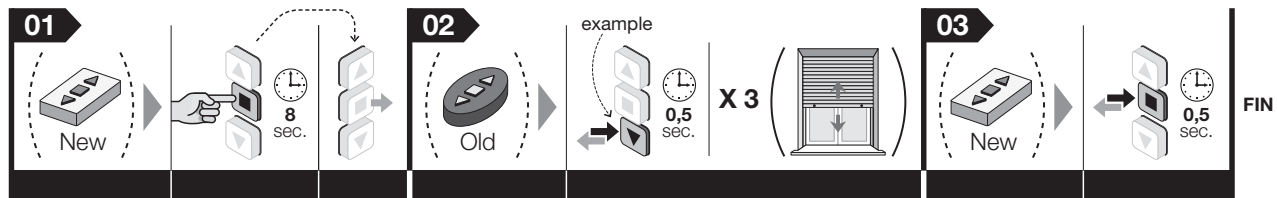


Pour effectuer les procédures il est nécessaire de pouvoir disposer d'un second émetteur déjà mémorisé (« vieux »).

### 5.10.1 - Mémorisation d'un second émetteur en « Mode I »

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

- (sur le nouvel émetteur) Maintenir appuyée la touche ■ pendant 8 secondes et la relâcher (dans ce cas le moteur n'effectue aucun mouvement).
- (sur le vieil émetteur) Donner trois impulsions sur une touche quelconque, pourvu qu'elle soit mémorisée (le moteur démarre pour la manœuvre associée à cette touche).
- (sur le nouvel émetteur) Donner 1 impulsion sur la touche ■ pour terminer la procédure. **Attention!** – Si le moteur effectue 6 mouvements cela signifie que sa mémoire est pleine.



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

### 5.10.2 - Mémorisation d'un second émetteur en « Mode II »

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

- (sur le nouvel émetteur) Maintenir appuyée pendant 8 secondes sur la touche qui doit être mémorisée (par exemple : la touche ■) et la relâcher (dans ce cas le moteur n'effectue aucun mouvement).
- (sur le vieil émetteur) Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
- (sur le vieil émetteur) Appuyer brièvement sur la touche ■ un certain nombre de fois, sur la base de la commande que l'on veut mémoriser :

**1 impulsion** = commande Pas à pas

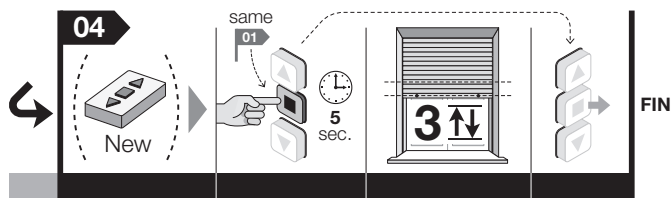
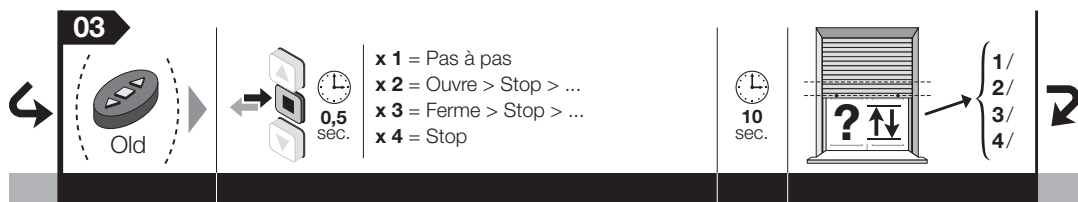
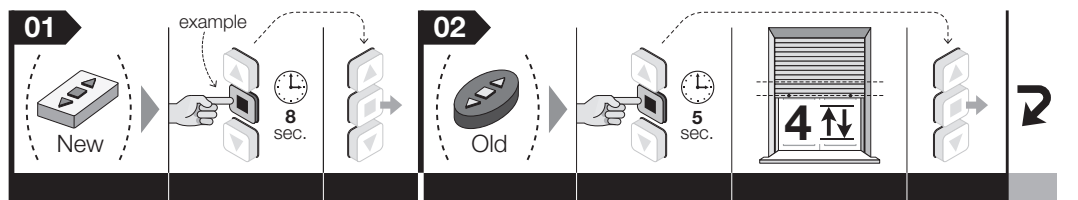
**2 impulsions** = commande Ouvre > Stop > Ouvre > Stop > ...

**3 impulsions** = commande Arrête > Stop > Arrête > Stop > ...

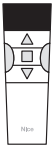
**4 impulsions** = commande Stop

Après environ 10 secondes, le moteur effectue un certain nombre de mouvements égal au nombre d'impulsions données.

- (sur le nouvel émetteur) Maintenir appuyée sur la même touche qu'au point 01 et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche. **Attention!** – Si le moteur effectue 6 mouvements cela signifie que sa mémoire est pleine.



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

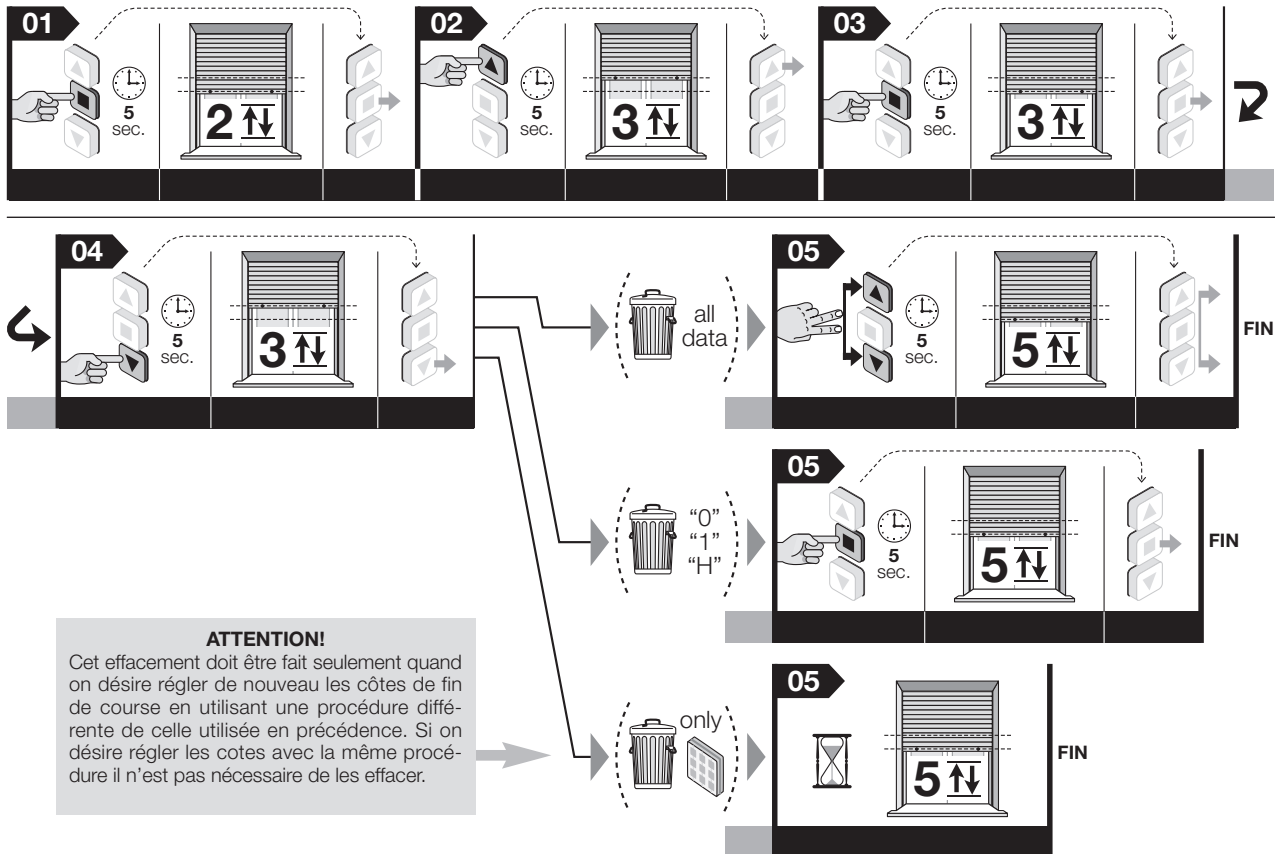


## 5.11 - Effacement totale ou partielle de la mémoire

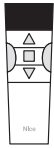
Cette procédure permet de choisir au point 05 les données qui doivent être effacées.

### Procédure effectuée avec un émetteur mémorisé en « Mode I »

01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
04. Maintenir appuyée la touche ▼ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
05. • **Pour effacer toute la mémoire** : Maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher les touches.
- **Pour effacer seulement les émetteurs mémorisés** : n'appuyer sur aucun bouton et attendre que le moteur effectue 5 mouvements.
- **Pour effacer seulement la côte de fin de course et celles intermédiaires** : **ATTENTION!** – Cet effacement doit être fait seulement quand on désire régler de nouveau les cotes de fin de course en utilisant une procédure différente de celle utilisée précédemment. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 5 mouvements. A la fin relâcher la touche.



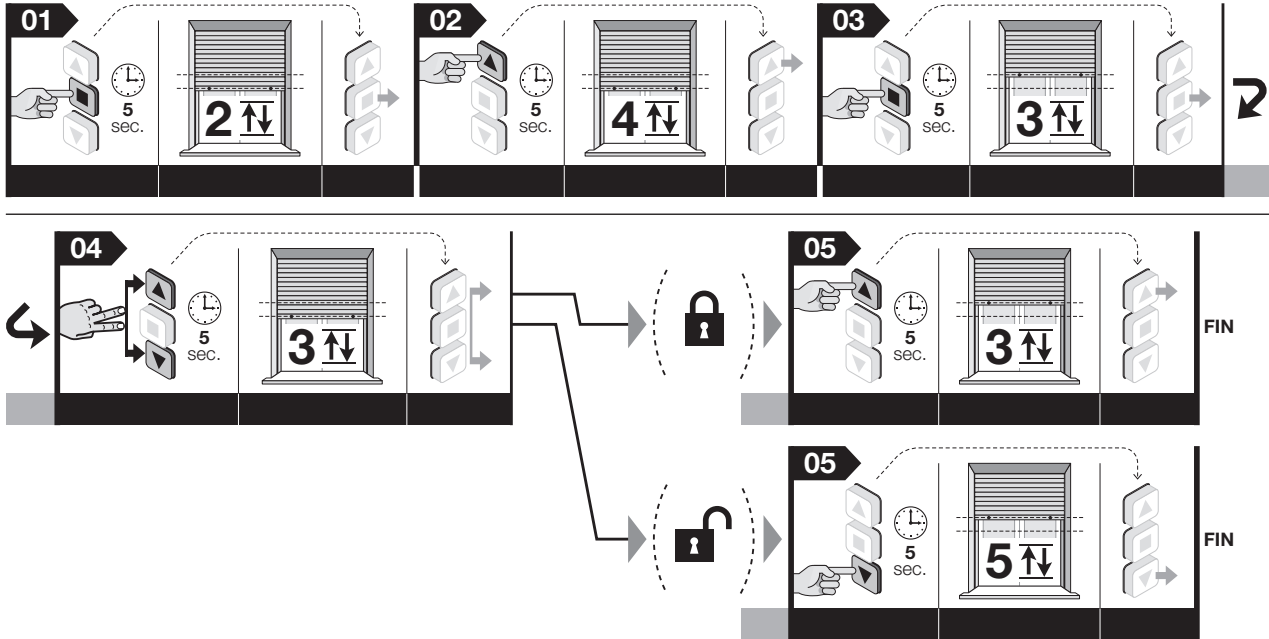
**Note** – Durant le déroulement de la procédure, on peut à tout moment annuler la mémorisation en maintenant appuyées ensemble les touches ■ et ▼ pour 4 secondes. En alternative n'appuyer sur aucune touche et attendre 60 secondes pour que le moteur effectue 6 mouvements.



## 5.12 - Blocage et déblocage de la mémoire

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

01. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 2 mouvements. A la fin relâcher la touche.
02. Maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 4 mouvements. A la fin relâcher la touche.
03. Maintenir appuyée la touche ■ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.
04. Maintenir appuyées simultanément les touches ▲ et ▼ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher les touches.
05. • **Pour bloquer toute la mémoire** : maintenir appuyée la touche ▲ et attendre que le moteur effectue 3 mouvements. A la fin relâcher la touche.  
• **Pour bloquer toute la mémoire** : Maintenir appuyée la touche ▼ et attendre que le moteur effectue 5 mouvements. A la fin relâcher la touche.



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

## 6 RECOMMANDATIONS POUR L'UTILISATION QUOTIDIENNE DE L'AUTOMATISME

### 6.1 - Fonction « Détection obstacle »

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

### 6.2 - Nombre maximum de cycles de travail continu

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

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

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

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

En général pour commander une ouverture/fermeture partielle du volet, appuyer sur la touche (de l'émetteur) qui a été associée à la cote partielle désirée durant l'exécution du dernier passage de la procédure 5.9.

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

- A l'envoi d'une commande, le moteur ne démarre pas :**  
Ceci peut se produire si le volet se trouve près du fin de course ou s'il a observé un obstacle à ce point. Dans ce cas il faut d'abord faire descendre le volet sur une courte distance et redonner à nouveau la commande voulue.

## Mise au rebut du produit

De même que pour les opérations d'installation, à la fin de la vie de ce produit, les opérations de mise au rebut doivent être effectuées par du personnel qualifié. Ce produit est constitué de différents types de matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être éliminés. Les informations sur les systèmes de recyclage ou de d'éliminations prévues des règlements en vigueur sur votre territoire, pour cette catégorie de produit. **Attention!** – certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé humaine. Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les déchets domestiques. Par conséquent, utiliser la méthode de la « collecte sélective » pour la mise au rebut des composants conformément aux prescriptions des normes en vigueur dans le pays d'utilisation ou remettre le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent. **Attention!** – les règlements en vigueur localement peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination sauvage de ce produit.



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

## Caractéristiques techniques

**Tension d'alimentation :** voir les données sur la plaquette du moteur

**Puissance absorbée en veille :** 0,5 W

**Résolution de l'encodeur :** 2,7°

**Temps de fonctionnement continu :** 4 minutes

**Température minimale de fonctionnement :** -20 °C

**Degré de protection :** IP 44

#### Note :

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

## Déclaration CE de conformité

Par la présente, Nice S.p.A. déclare que les produits : **E Fit SP(...), E Fit MP(...)** sont conformes aux exigences essentielles et à d'autres dispositions pertinentes, établies par les directives **1999/5/CE, 2006/95/CE, 2004/108/CE**. La déclaration de conformité CE peut être consultée et imprimée depuis le site [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com) ou peut être à Nice S.p.A.

 Ing. **Luigi Paro**  
(Administrateur délégué)



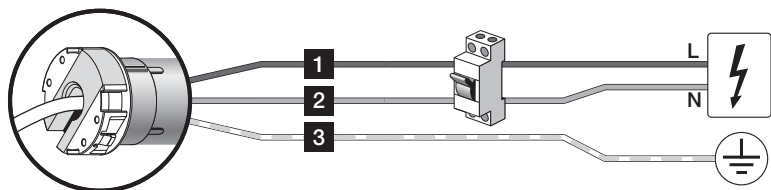
# Guía rápida

## Era Fit P motor tubular para persianas con tapas de seguridad y muelles rígidos contra intrusiones

Nota para consultar • En esta guía rápida, la numeración de las figuras es independiente y, por tanto, no se corresponde con la numeración citada en el texto del manual completo. • Esta guía no sustituye el manual completo.

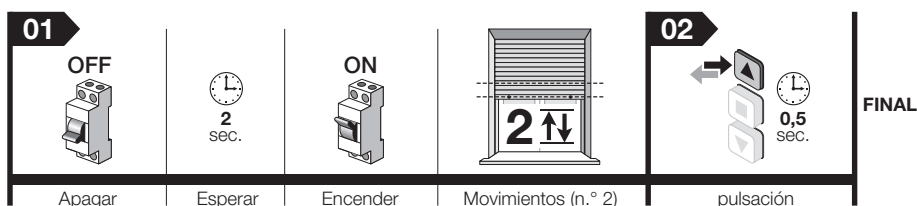
Nice

### 1 - Conexiones eléctricas - véase el capítulo 4

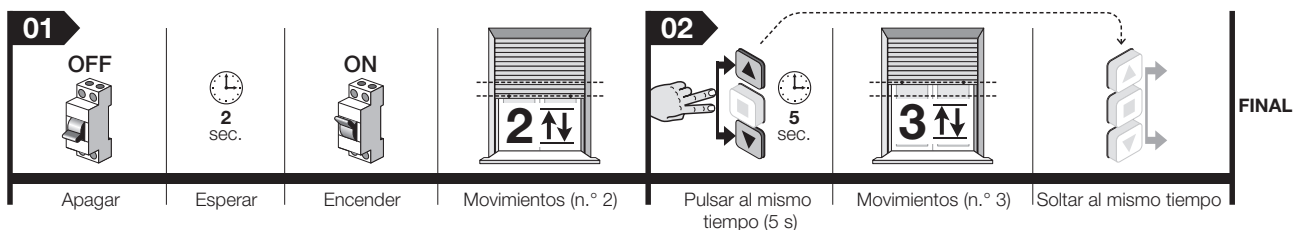


Cable	Color	Conexión
1	Marrón	Fase de alimentación
2	Azul	Neutro
3	Amarillo-verde	Tierra

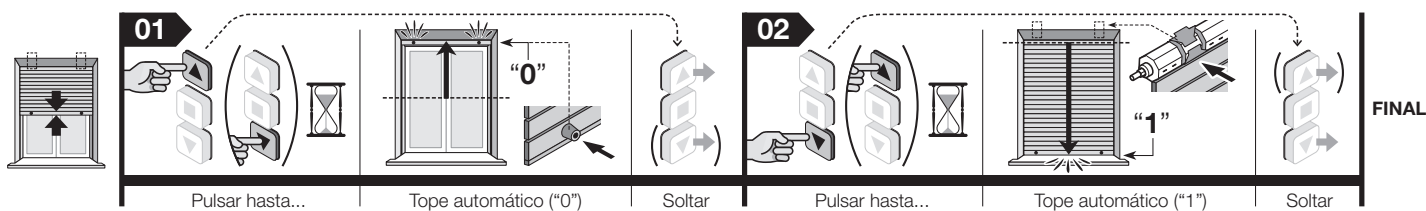
### 2 - Memorización (temporal) de un transmisor "de servicio" - véase el apartado 5.5



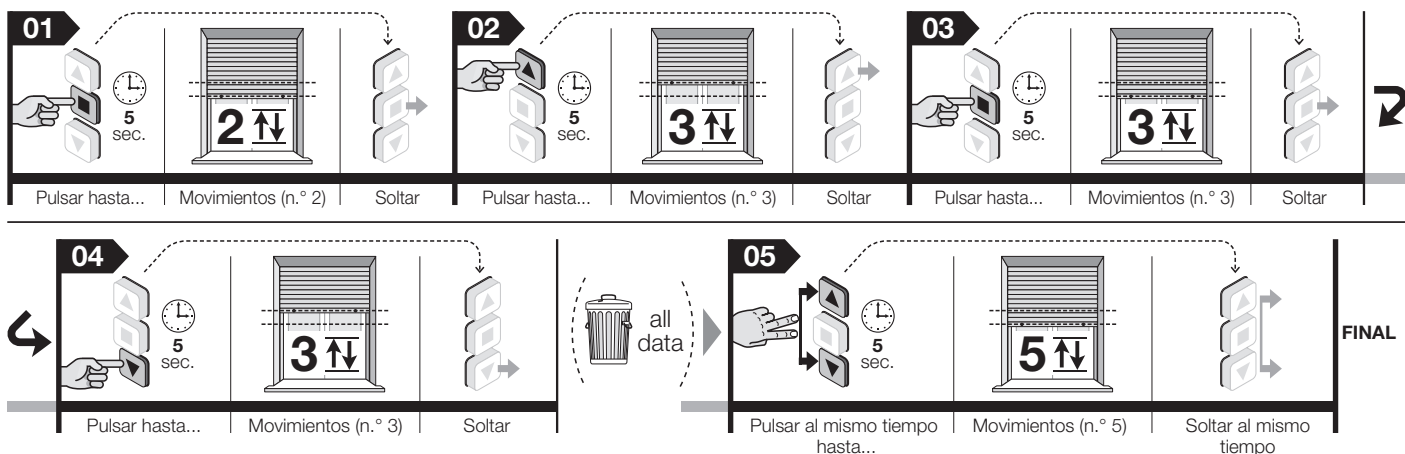
### 3 - Memorización del PRIMER transmisor de forma permanente, véase el apartado 5.6



### 4 - Aprendizaje guiado de los topes "0" y "1" - véase el apartado 5.7



### 5 - Borrado total de la memoria, véase el apartado 5.11





# Manual completo

**Nota para consultar el manual** – Algunas figuras citadas en el texto se detallan al final del manual.

## 1 ADVERTENCIAS Y PRECAUCIONES GENERALES DE SEGURIDAD

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

### 1.1 - Advertencias de instalación

- Todas las operaciones de instalación, conexión, programación y mantenimiento del producto debe llevarlas a cabo única y exclusivamente un técnico cualificado y competente a tal efecto, respetando en todo momento las leyes, la normativa, los reglamentos locales y las instrucciones descritas en el presente manual.
- Antes de comenzar con la instalación, lea el apartado 3.1 para comprobar que el producto sea apto para automatizar la persiana. Por tanto, NO proceda con la instalación en caso de que no se trate del producto adecuado.
- Es necesario que el sistema de automatización esté desconectado de la fuente de alimentación para proceder con las operaciones de instalación y mantenimiento del producto. Además, antes de iniciar la instalación, cuelgue del dispositivo de desconexión un cartel con la siguiente indicación: "¡ATENCIÓN! MANTENIMIENTO EN CURSO".
- Antes de proceder a la instalación, aleje todos los cables eléctricos que queden fuera del equipo y desactive todos los mecanismos que no sean necesarios para el funcionamiento motorizado de la persiana.
- Si el producto se instala a una altura inferior a 2,5 m del suelo o de otra superficie de apoyo, es preciso proteger los componentes en movimiento con una cubierta a fin de impedir el acceso no intencionado. Para proteger el equipo, consulte el manual de instrucciones de la persiana. Asimismo, debe garantizar el acceso para las tareas de mantenimiento.
- Durante la instalación, es necesario manipular el producto con precaución: hay que evitar roturas, golpes, caídas o que entre en contacto con líquidos de cualquier tipo; no taladre ni coloque tornillos en el exterior del motor; no coloque el producto cerca de fuentes de calor ni lo exponga a las llamas (fig. 1). El producto podría sufrir algún daño a causa de estas acciones que, además, podrían generar situaciones peligrosas o un funcionamiento inadecuado. En caso de que se produzca alguna situación de este tipo, interrumpa la instalación de inmediato y remítase al servicio de asistencia de Nice.
- No coloque tornillos en el cilindro de enrollamiento en el tramo atravesado internamente por el motor, ya que estos podrían dañar el motor.
- No aplique procedimientos distintos a los descritos en este manual para desmontar el producto.
- No realice modificaciones en ningún componente del producto si estas no están contempladas en el presente manual, ya que, el fabricante también declina cualquier responsabilidad derivada de los daños que puedan resultar de modificaciones arbitrarias realizadas en el producto.
- Si el producto se instala en exteriores, es preciso proteger el cable de alimentación en toda su longitud con un tubo apto para la protección de cables eléctricos.
- En caso de que se dañe el cable de alimentación durante la instalación, no se puede utilizar el producto porque el cable no se puede sustituir y, además, el daño podría provocar situaciones peligrosas. Ante tales circunstancias, póngase en contacto con el servicio de asistencia de Nice.
- Durante la instalación del sistema, mantenga alejadas a todas las personas de la persiana cuando esta se esté moviendo.

### 1.2 - Advertencias de uso

- El uso de este producto no está indicado para personas (incluidos los niños) cuya capacidad física, sensorial o mental sea reducida, o bien para aquellos que no dispongan de la experiencia o los conocimientos necesarios, a menos que hayan podido beneficiarse, por mediación de una persona responsable de su seguridad, de un procedimiento vigilado o de instrucciones en relación con el uso del producto.
- No permita que los niños jueguen con los dispositivos de mando fijos. Asimismo, debe mantener los dispositivos portátiles (remotos) fuera del alcance de los niños.
- Durante la ejecución de una maniobra, controle el sistema de automatización y asegúrese de que las personas respeten la distancia de seguridad hasta que el sistema deje de moverse.
- No ponga en funcionamiento el sistema de automatización cuando en sus proximidades se estén realizando tareas como la limpieza de los cristales, labores de mantenimiento, etc. Además, es necesario desconectar la fuente de alimentación antes de realizar estas tareas.
- No olvide comprobar con frecuencia los muelles de equilibrio y el desgaste de los cables, siempre que el sistema esté dotado de estos componentes. No utilice el sistema de automatización en caso de que este precise de ajustes o reparaciones; de ser así, remítase exclusivamente a personal técnico cualificado para solucionar estos problemas.

## 2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO Y USO PREVISTO

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

Características funcionales del producto:

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

## 3 INSTALACIÓN DEL PRODUCTO

### 3.1 - Controles previos y límites de utilización

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

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

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

### 3.2 - Montaje e instalación del motor tubular

**¡Atención!** – Antes de continuar, lea atentamente las advertencias contenidas en los apartados 1.1 y 3.1. Una instalación incorrecta puede causar graves lesiones.

Para montar e instalar el motor, consulte la **fig. 4**. Además, puede consultar el catálogo de productos de Nice o visitar el sitio [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) para seleccionar la corona del tope (**fig. 4-a**), la rueda motriz (**fig. 4-b**) y la brida de soporte del motor (**fig. 4-f**).

### 3.3 - Instalación de los accesorios (opcionales)

Después de instalar el motor, también es necesario instalar los accesorios en caso de que estén disponibles. El producto es compatible con los sensores climáticos de Nice cuya conexión al motor se realiza por radio como, por ejemplo, algunos modelos de la serie "Volo" y "Nemo". Para saber cuáles son compatibles y a fin de elegir los modelos deseados, consulte el catálogo de productos de Nice, que se encuentra también en el sitio [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) (los accesorios son opcionales y, por tanto, no se proporcionan con el sistema).

## 4 CONEXIONES ELÉCTRICAS

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

El interior del cable eléctrico del motor contiene los siguientes cables (fig. 3):

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

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

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

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

## 5 PROGRAMACIÓN Y AJUSTES

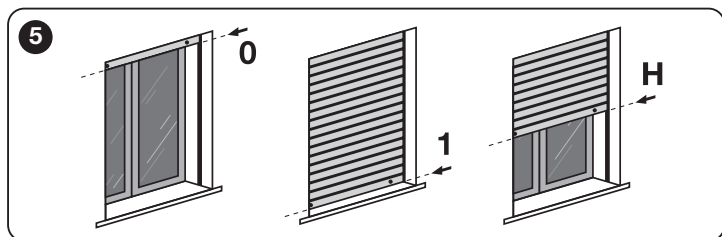
### 5.1 - Advertencias generales

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

### 5.2 - Posiciones en las que la persiana se detiene automáticamente

El sistema electrónico que controla en todo momento el movimiento de la persiana puede detener la persiana automáticamente cuando esta llega a una posición determinada programada previamente por el instalador. Las posiciones programables son (fig. 5):

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



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

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

### 5.3 - Descripción general de los transmisores

#### 5.3.1 - Transmisores compatibles

Consulte el catálogo de productos de Nice o visite el sitio [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) para conocer los dispositivos de mando de Nice compatibles con el receptor de radio integrado en el motor.

#### 5.3.2 - Jerarquía en la memorización de los transmisores

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

##### A - Transmisor de servicio

Un transmisor se puede memorizar como transmisor de servicio solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor. Siga el procedimiento descrito en el punto 5.5 para realizar esta memorización (de esta forma, se memoriza el transmisor en "Modo I").

##### B - Primer transmisor

Un transmisor se puede memorizar como primer transmisor solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor, o bien si solo está memorizado un transmisor de servicio. Siga el procedimiento descrito en el punto 5.6 para realizar esta memorización (de esta forma, se memoriza el transmisor en "Modo I").

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

Un transmisor se puede memorizar como segundo transmisor (o tercero, cuarto, etc.) solo si en el motor ya está memorizado el primer transmisor. Siga el procedimiento descrito en el apartado 5.10 para efectuar esta memorización. **¡Atención!** - Si está memorizado un transmisor de servicio, no se puede memorizar un segundo transmisor (o tercero, cuarto, etc.).

#### 5.3.3 - Dos modos de memorización de los botones de un transmisor

Para memorizar los botones de un transmisor, se pueden utilizar las dos modalidades "Modo I" y "Modo II", que se pueden alternar entre sí.

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

- botón ▲ (o bien el botón 1): se asociará con el comando de **Subida**
- botón ■ (o bien el botón 2): se asociará con el comando de **Parada**
- botón ▼ (o bien el botón 3): se asociará con el comando de **Bajada** (si en el transmisor existe un cuarto botón...)
- botón 4: se asociará con el comando de **Parada**

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

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

**¡Atención!** - Cada sistema de automatización dispone de una lista propia de comandos memorizables en Modo II; en el caso de este motor, la lista de los comandos disponibles se encuentra en el procedimiento descrito en el punto 5.10.2.

#### 5.3.4 - Número de transmisores memorizables

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

### 5.4 - Transmisores que se deben utilizar para los procedimientos de programación

- Los procedimientos de programación deben realizarse exclusivamente con un transmisor memorizado en "Modo I" (apartados 5.5, 5.6 y 5.10.1).
- Los procedimientos de programación pueden desarrollarse también con un transmisor de "servicio", es decir, con un transmisor cuya memorización sea temporal (apartado 5.5).
- Si el transmisor utilizado para la programación controla varios grupos de sistemas de automatización, durante el procedimiento, antes de enviar un comando, es preciso seleccionar el "grupo" al que pertenece el sistema de automatización que se está programando.



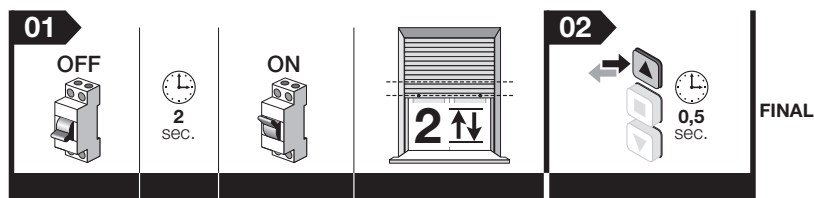
### 5.5 - Memorización (temporal) de un transmisor “de servicio”

El transmisor “de servicio” se memoriza en el motor de forma temporal. Resulta útil para aplicar todos los procedimientos de programación, regulación y ensayo del sistema de automatización. Al finalizar tales operaciones, este mismo transmisor se puede borrar de la memoria interrumpiendo para ello la alimentación del motor, o bien se puede memorizar de forma permanente como “Primer transmisor” con el procedimiento descrito en el apartado 5.6.

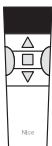
**Advertencias:**

- Un transmisor se puede memorizar como transmisor de servicio solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor.
- Este procedimiento permite memorizar el transmisor en “Modo I” (el “Modo I” se explica en el apartado 5.3.3).

01. Desconecte la alimentación eléctrica del motor; espere 2 segundos y vuelva a conectar la alimentación: el motor efectúa 2 movimientos.
02. A continuación, pulse el botón ▲ una sola vez (el motor no efectúa ningún movimiento).



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

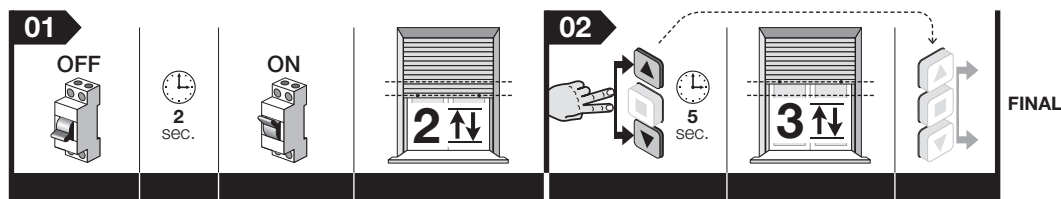


### 5.6 - Memorización del PRIMER transmisor de forma permanente

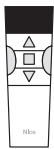
**Advertencias:**

- Un transmisor se puede memorizar como primer transmisor solo si en el motor no está memorizado ningún otro transmisor, o bien si solo está memorizado un transmisor de servicio.
- Para memorizar el segundo transmisor (o tercero, cuarto, etc.) NO aplique el presente procedimiento, sino el que se describe en el apartado 5.10.
- Este procedimiento permite memorizar el transmisor en “Modo I” (el “Modo I” se explica en el apartado 5.3.3).

01. Desconecte la alimentación eléctrica del motor; espere 2 segundos y vuelva a conectar la alimentación: el motor efectúa 2 movimientos.
02. Mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.



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



## 5.7 - Aprendizaje guiado de los topes Alto ("0") y Bajo ("1")



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

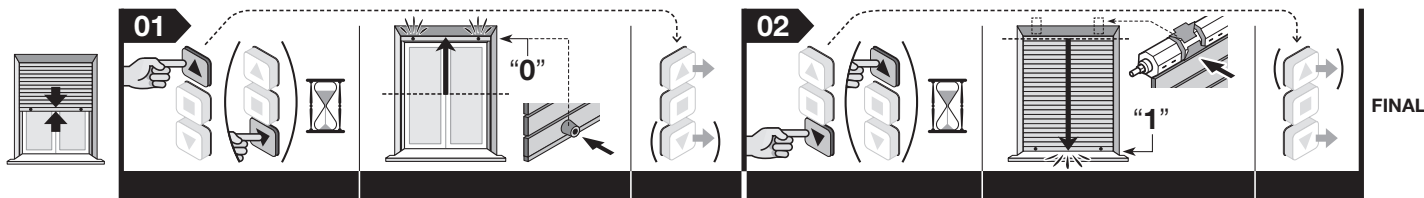
Este procedimiento permite asociar las direcciones de rotación del motor con los botones ▲ y ▼ del dispositivo de mando, de modo que el botón ▲ acciona la subida y el botón ▼ acciona la bajada de la persiana.

**Nota** – Si se memorizan los topes con este procedimiento, las dos cotas se controlarán y actualizarán constantemente mediante la función de "actualización automática de los topes" (consulte el apartado 6.3).

Antes de iniciar el procedimiento, mueva la persiana hasta la mitad de su recorrido.

**01.** Accione una maniobra de **subida**; para ello, mantenga pulsado el botón ▲ (o el botón ▼) y espere a que se detenga la persiana automáticamente al entrar en contacto con las tapas de seguridad incorporadas en la estructura (= *tope alto* "0"). Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.

**02.** Accione una maniobra de **bajada**; para ello, mantenga pulsado el botón ▼ (o el botón ▲) y espere a que se pare la persiana automáticamente al entrar en contacto con los muelles rígidos contra intrusiones incorporados en la estructura (= *tope bajo* "1"). Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



**Nota** – Tras realizar esta programación, el botón ▲ accionará la maniobra de subida y el botón ▼ accionará la maniobra de bajada. En caso de que no se obtengan los resultados previstos, borre las cotas de los topes (procedimiento 5.11) y repita la fase de aprendizaje de los topes.



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



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

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

**Advertencia** – Si se memorizan los topes con este procedimiento, las dos cotas se controlarán y actualizarán constantemente mediante la función de "actualización automática de los topes" (consulte el apartado 6.3).

Antes de iniciar el procedimiento, mueva la persiana hasta la mitad de su recorrido.

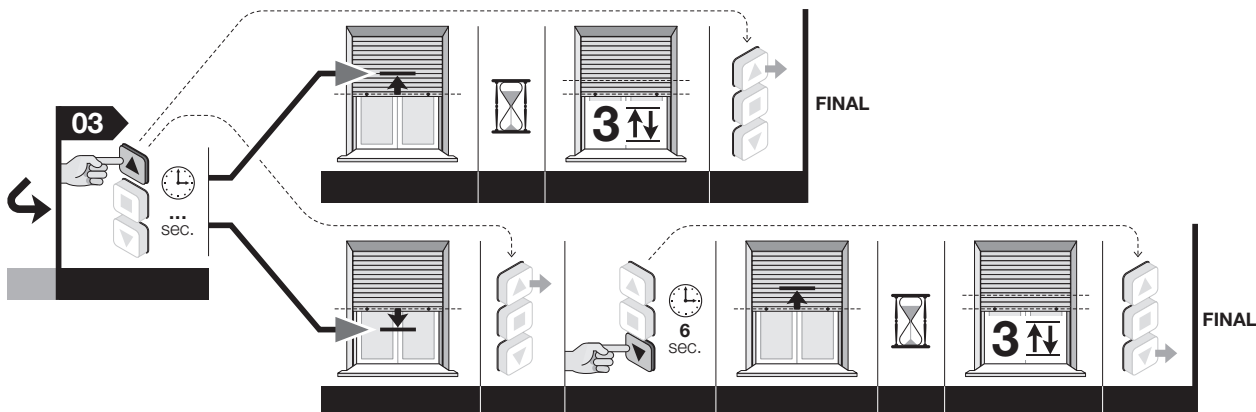
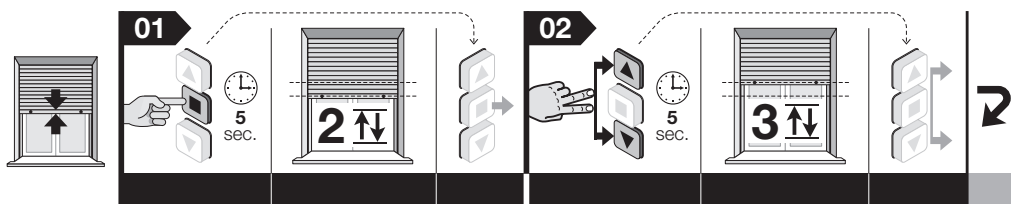
**01.** Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.

**02.** Mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.

**03.** Mantenga pulsado el botón ▲ y,

• si la persiana empieza a **subir**, mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.

• si la persiana empieza a **bajar**, suelte el botón ▲ y mantenga pulsado el botón ▼; a continuación, espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



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

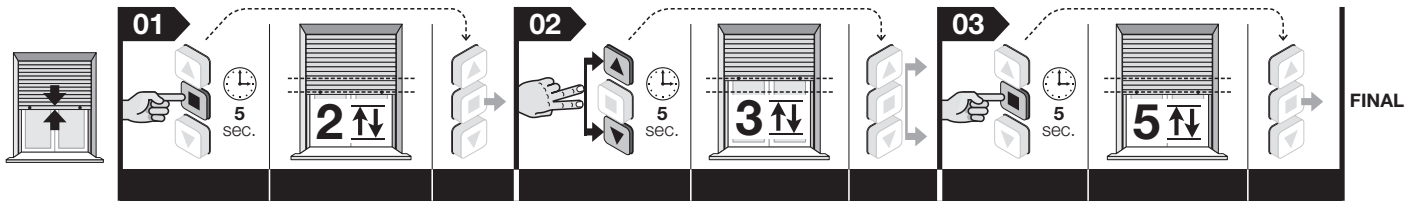
Al finalizar el procedimiento, accione una maniobra para comprobar la correspondencia entre el botón pulsado y la dirección en que se mueve la persiana. En caso de que la correspondencia no sea la adecuada, siga el procedimiento 5.8.1 para restablecer los valores de fábrica y, a continuación, repita el procedimiento 5.8.

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

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

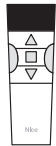
Antes de iniciar el procedimiento, mueva la persiana hasta la mitad de su recorrido.

01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.
03. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 5 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



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

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

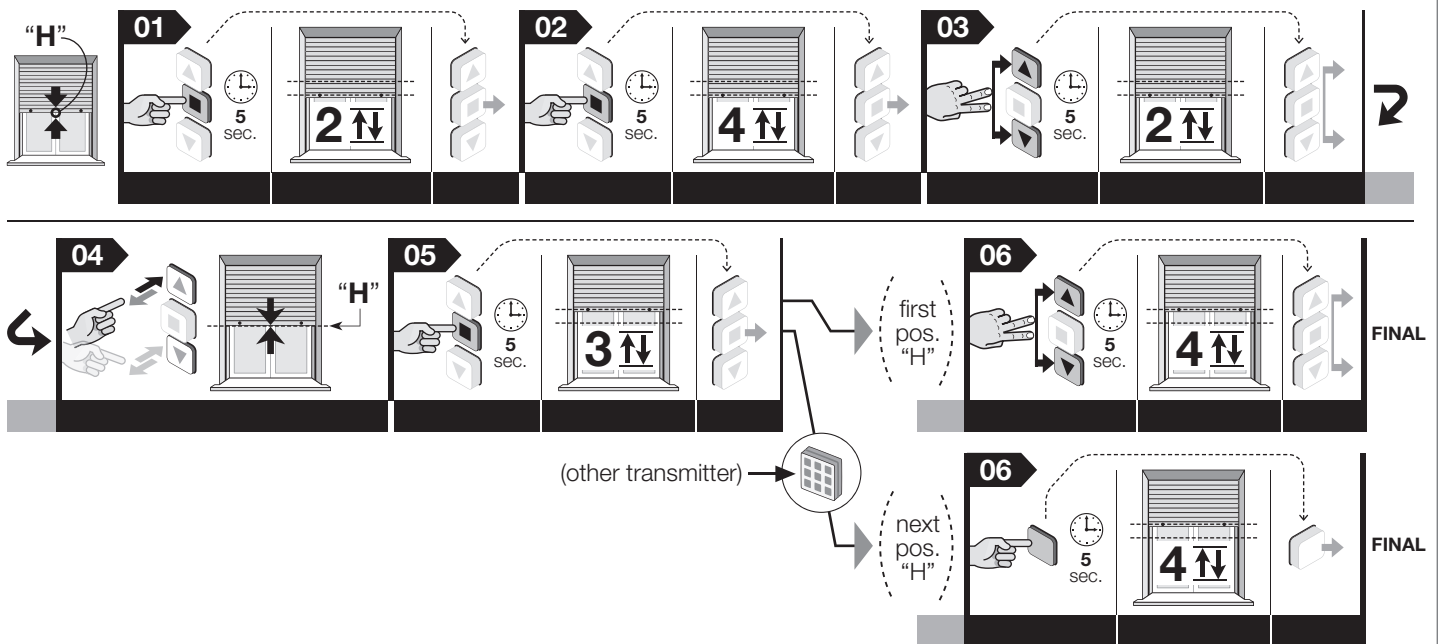


El motor tiene la posibilidad de gestionar hasta 30 maniobras de apertura/cierre, cada una de ellas denominadas "cota H". Estas cotas pueden regularse solo después de haber regulado los topes "0" y "1". El siguiente procedimiento permite regular una sola cota "H" a la vez.

**Advertencias** – Si desea modificar la posición de una cota "H" que ya esté memorizada, repita este procedimiento; para ello, pulse en el punto 06 el botón al que está asociada la cota.

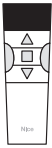
Antes de iniciar el procedimiento, mueva la persiana hasta la cota "H" que desea memorizar.

01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsado de nuevo el botón ■ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. Mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.
04. **Ajuste de fin de posición:** pulse varias veces los botones ▲ y ▼ hasta que la persiana llegue a la cota parcial deseada (cada vez que se pulsa el botón, la persiana se mueve unos milímetros).
05. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
06. • **Para memorizar la PRIMERA cota "H":** en el transmisor que se está utilizando para este procedimiento, mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.  
• **Para memorizar la cota "H" SUCESIVA:** en un nuevo transmisor no memorizado, mantenga pulsado el botón deseado y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



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

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

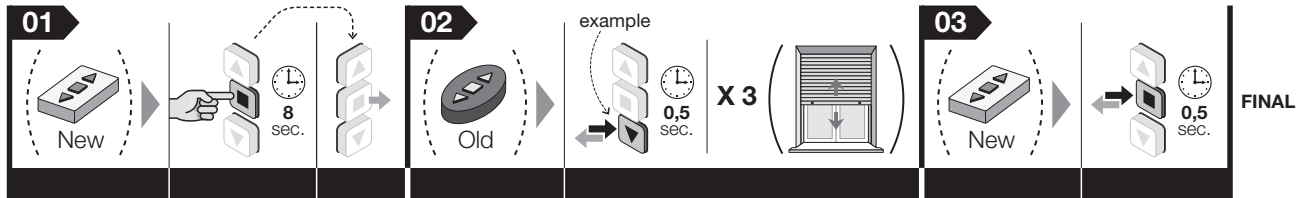


Para llevar a cabo los procedimientos, es necesario disponer de un segundo transmisor ya memorizado ("anterior").

### 5.10.1 - Memorización de un segundo transmisor en "Modo I"

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

01. (en el nuevo transmisor) Mantenga pulsado el botón ■ durante 8 segundos y, a continuación, suéltelo (en este caso, el motor no efectúa ningún movimiento).
02. (en el transmisor anterior) Pulse 3 veces cualquier botón que esté memorizado (el motor se acciona con la maniobra asociada a dicho botón).
03. (en el nuevo transmisor) Pulse 1 vez el botón ■ para terminar el procedimiento. **¡Atención!** Si el motor efectúa 6 movimientos, significa que la memoria está llena.



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

### 5.10.2 - Memorización de un segundo transmisor en "Modo II"

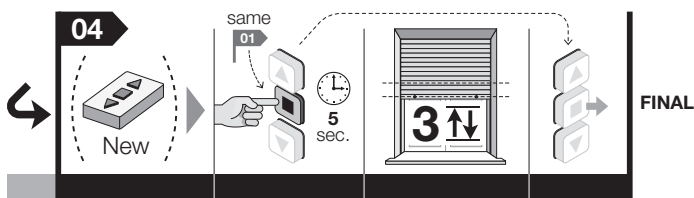
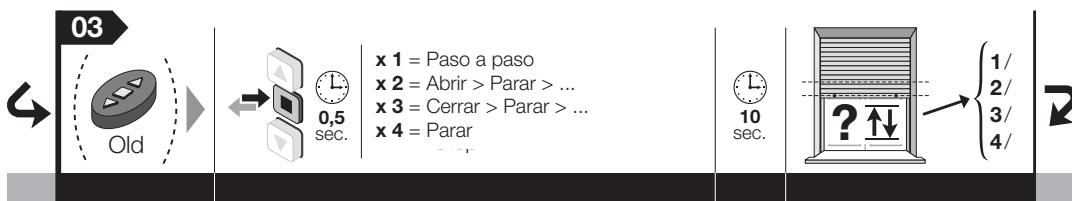
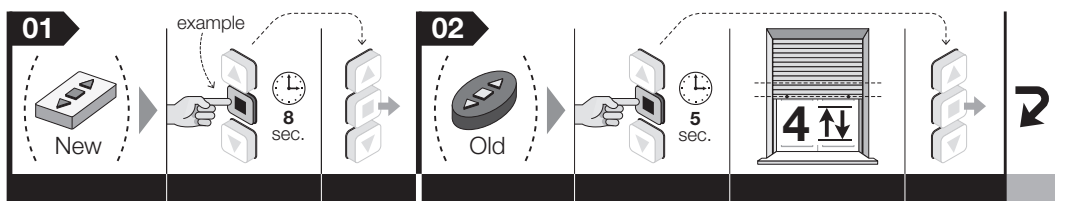
**¡Atención!** – El procedimiento memoriza un botón del nuevo transmisor en "Modo II", independientemente del modo en que se haya memorizado el botón que se pulsa en el transmisor anterior.

01. (en el nuevo transmisor) Mantenga pulsado durante 8 segundos el botón que desea memorizar (por ejemplo: el botón ■) y, a continuación, suéltelo (en este caso, el motor no efectúa ningún movimiento).
02. (en el transmisor anterior) Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. (en el transmisor anterior) Pulse durante un momento el botón ■ un determinado número de veces, en función del comando que desea memorizar:

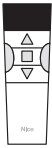
- 1 pulsación = comando paso a paso
- 2 pulsaciones = comando Abrir > Parar > Abrir > Parar > ...
- 3 pulsaciones = comando Cerrar > Parar > Cerrar > Parar > ...
- 4 pulsaciones = comando Parar

Después de 10 segundos aproximadamente, el motor efectúa una serie de movimientos que coinciden con el número de pulsaciones que se realicen en el transmisor.

04. (en el nuevo transmisor) Mantenga pulsado el mismo botón que ha pulsado en el punto 01 y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón. **¡Atención!** Si el motor efectúa 6 movimientos, significa que la memoria está llena.



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

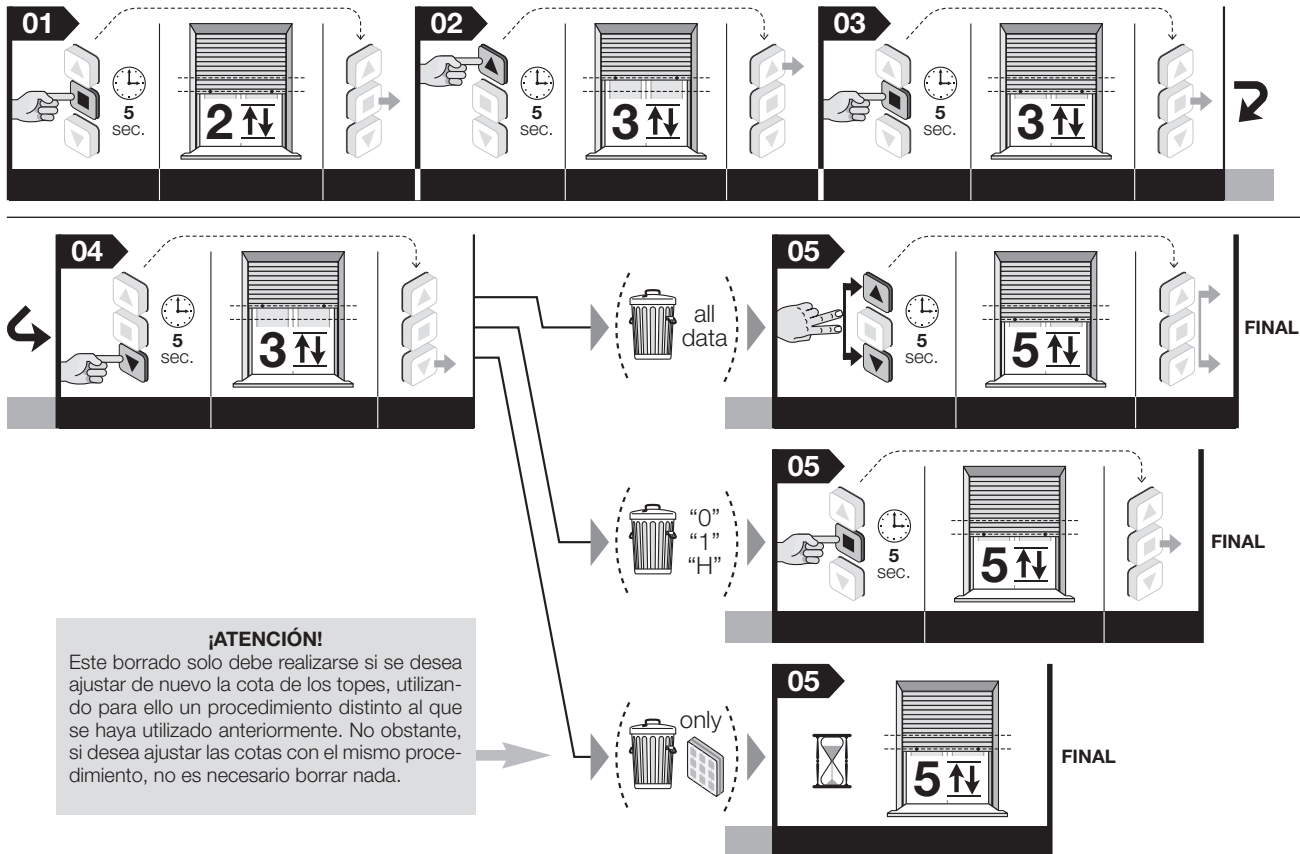


## 5.11 - Borrado total o parcial de la memoria

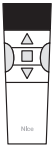
Este procedimiento permite seleccionar en el punto 05 los datos que desea borrar.

### Procedimiento desarrollado con un transmisor memorizado en "Modo I"

01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
04. Mantenga pulsado el botón ▼ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
05. • **Para borrar toda la memoria:** mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 5 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.  
 • **Para borrar solo los transmisores memorizados:** no pulse ningún botón y espere a que el motor efectúe 5 movimientos.  
 • **Para borrar solo las cotas de los topes y las intermedias:** ¡ATENCIÓN! - Este borrado solo debe realizarse si se desea ajustar de nuevo la cota de los topes, utilizando para ello un procedimiento distinto al que se haya utilizado anteriormente. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 5 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



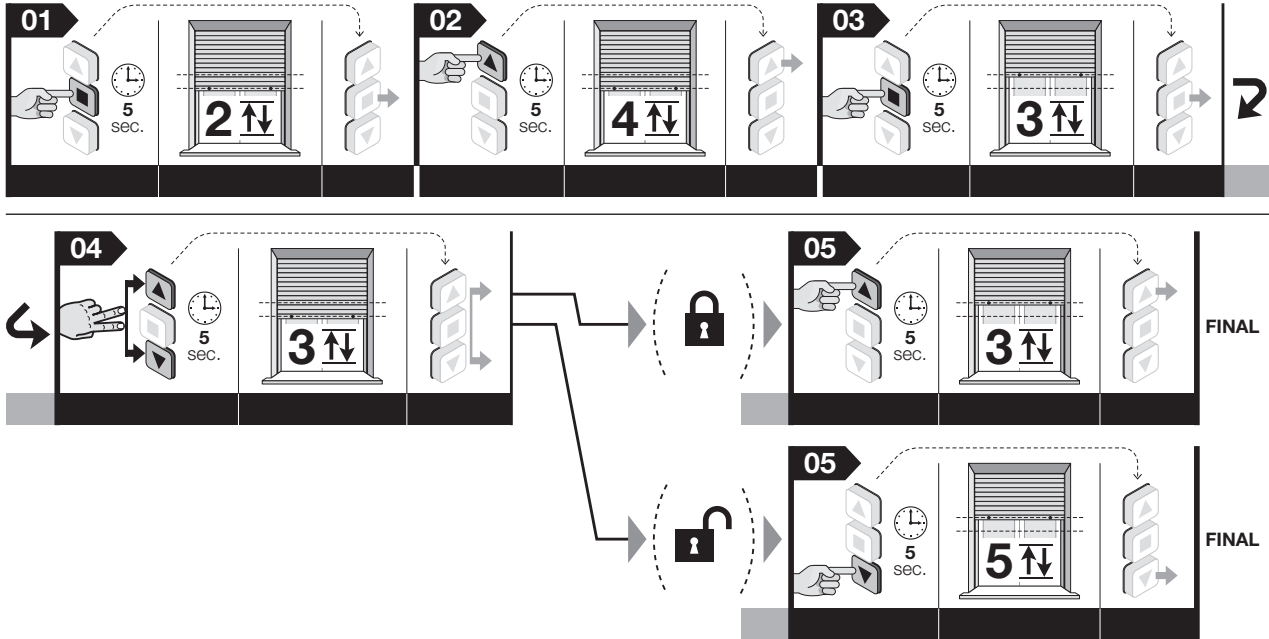
**Nota** – Durante la ejecución del procedimiento, puede anularlo en cualquier momento; para ello, mantenga pulsados simultáneamente los botones ■ y ▼ durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.



## 5.12 - Bloqueo y desbloqueo de la memoria

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

01. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 2 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
02. Mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 4 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
03. Mantenga pulsado el botón ■ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.
04. Mantenga pulsados simultáneamente los botones ▲ y ▼ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte los botones.
05. • **Para bloquear la memoria:** mantenga pulsado el botón ▲ y espere a que el motor efectúe 3 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.  
• **Para desbloquear la memoria:** mantenga pulsado el botón ▼ y espere a que el motor efectúe 5 movimientos. Cuando finalice el movimiento, suelte el botón.



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



## 6 ADVERTENCIAS PARA USO DIARIO DEL SISTEMA DE AUTOMATIZACIÓN

### 6.1- Función “Detección de obstáculos”

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

### 6.2 - Ciclo máximo de trabajo constante

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

### 6.3 - Función de “actualización automática de los topes”

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

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

En general, para accionar una apertura o un cierre parcial de la persiana, pulse una sola vez el botón (del transmisor) que se ha asociado a la cota parcial deseada durante la aplicación del último paso del procedimiento descrito en el apartado 5.9.

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

#### Enviando un comando, el motor no se acciona:

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

## Desecho del producto

Al igual que con la instalación, incluso al finalizar la vida útil del producto en cuestión, las operaciones de eliminación deben realizarlas personas cualificadas a tal efecto. Este producto está fabricado con varios tipos de material: algunos se pueden reciclar y otros se deben desechar. Es preciso obtener información acerca de los sistemas de reciclaje y eliminación previstos en los reglamentos aplicables en su región para esta categoría de producto. **¡Atención!** – Algunos componentes del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, de liberarse al medio ambiente, podrían causar daños graves al medio ambiente y a la salud humana. Según indica el símbolo que aparece en el lateral, está prohibido desecharlo en lugares habilitados para residuos domésticos. Por tanto, practique la recogida selectiva para su eliminación en función de los métodos estipulados en los reglamentos vigentes en su región. También puede devolver el producto al proveedor cuando vaya a adquirir un producto nuevo equivalente. **¡Atención!** – Los reglamentos aplicables a escala local pueden imponer fuertes sanciones en caso de que este producto se deseché de forma inadecuada.



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

## Características técnicas

**Tensión de alimentación:** consultar los datos de la placa del motor

**Potencia absorbida en Stand-by:** 0,5 W

**Resolución del codificador:** 2,7°

**Tiempo de funcionamiento constante:** 4 minutos

**Temperatura mínima de funcionamiento:** -20 °C

**Grado de protección:** IP 44

#### Notas:

– Todas las características técnicas indicadas se refieren a una temperatura ambiente de 20 °C (±5 °C).

– Nice S.p.a. se reserva el derecho de hacer cambios en el producto siempre que lo estime oportuno, pero manteniendo en todo momento la misma funcionalidad y el uso previsto del producto.

## Declaración CE de conformidad

Por la presente declaración, Nice S.p.A. declara que los productos **E Fit SP(...)** y **E Fit MP(...)** cumplen los requisitos esenciales y otras disposiciones pertinentes contemplados en las directivas **1999/5/CE, 2006/95/CE y 2004/108/CE**. La declaración CE de conformidad puede consultarse e imprimirse desde el sitio web [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com), o bien puede solicitarse directamente a Nice S.p.A.

Ing. **Luigi Paro**  
(Director General)



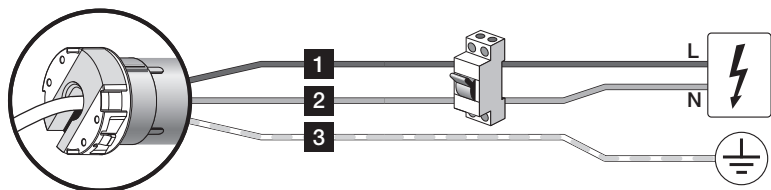
# Schnellanleitung

## Era Fit P Rohrmotor für Rollläden mit Sicherheitsverschlüssen und Einbruchschutzfedern

Hinweis • In dieser Schnellanleitung ist die Nummerierung der Abbildungen eigenständig und entspricht nicht der im Text des vollständigen Handbuchs aufgeführten Nummerierung. • Diese Schnellanleitung ersetzt nicht das ausführliche Handbuch.

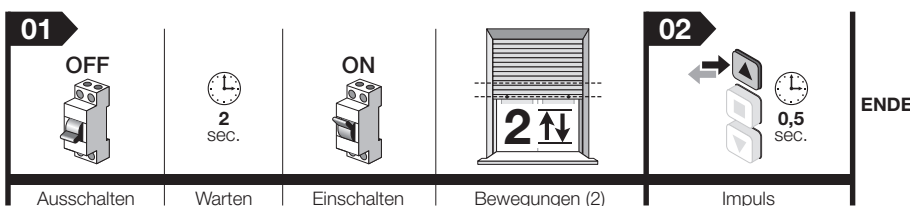
Nice

### 1 - Elektrische Anschlüsse - siehe Kapitel 4

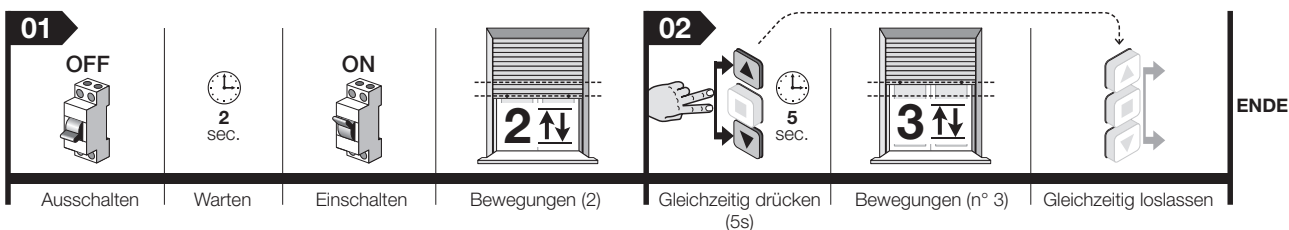


Kabel	Farbe	Anschluss
1	Braun	Speisungsphase
2	Blau	Nullleiter
3	Gelb-grün	Erde

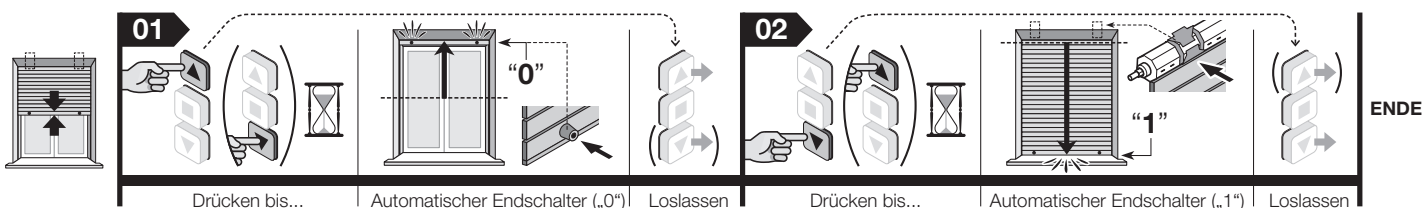
### 2 - (Provisorische) Speicherung eines „Hilfssenders“ - siehe Abschnitt 5.5



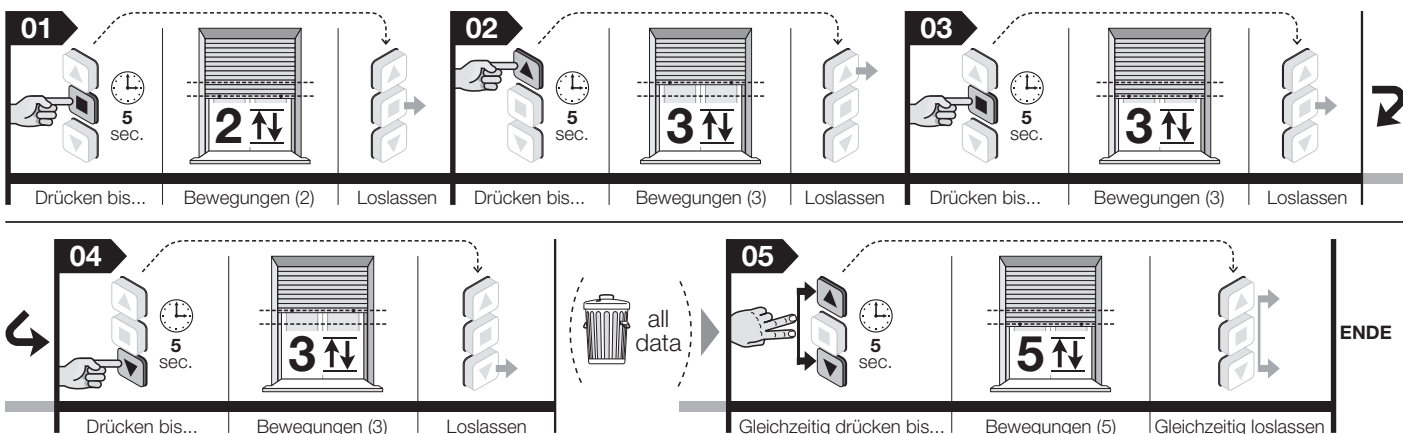
### 3 - Speichern des ERSTEN Senders (dauerhafte Speicherung) - siehe Abschnitt 5.6



### 4 - Geführtes Anlernen der Endschalter „0“ und „1“ - siehe Abschnitt 5.7



### 5 - Komplettes Löschen des Speichers - siehe Abschnitt 5.11



# Vollständiges Handbuch

**Hinweis zur Benutzung der Betriebsanleitung** – Einige im Text aufgeführte Abbildungen befinden sich am Ende des Handbuchs.

## 1 ALLGEMEINE WARNHINWEISE UND VORSICHTSMASSNAHMEN SICHERHEITSHINWEIS

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

### 1.1 - Hinweise zur Installation

- Alle Installations-, Anschluss-, Programmierungs- und Wartungsarbeiten, die das Produkt betreffen, dürfen nur von einem kompetenten Fachtechniker unter Beachtung der Gesetze, der Bestimmungen, der örtlichen Regelungen und der in diesem Handbuch aufgeführten Anweisungen ausgeführt werden.
- Vor Beginn der Installation lesen Sie den Abschnitt 3.1, um sicherzustellen, dass das Produkt für die Automatisierung Ihres Rollladens geeignet ist. Wenn es nicht geeignet ist, fahren Sie mit der Installation NICHT fort.
- Alle Installations- und Wartungsarbeiten müssen bei elektrisch abgeschalteter Automatisierung erfolgen. Außerdem, vor Beginn der Arbeit, an der Trennvorrichtung ein Schild mit der Aufschrift „ACHTUNG! LAUFENDE WARTUNGSARBEITEN“ anbringen.
- Vor Beginn der Installation alle nicht notwendigen Stromkabel aus dem Arbeitsbereich entfernen und alle Mechanismen, die für den motorisierten Betrieb des Rollladens nicht erforderlich sind, deaktivieren.
- Falls das Produkt auf einer Höhe unter 2,5 m vom Fußboden (oder einer anderen Auflagefläche) installiert wird, müssen die beweglichen Teile der Automatisierung mit einer Abdeckung vor einem zufälligen Zugriff geschützt werden. Zur Ausführung des Schutzvorrichtung siehe Betriebsanleitung des Rollladens; der Zugang für die Wartungseingriffe muss jedoch jederzeit gewährleistet sein.
- Während der Installation das Produkt mit Sorgfalt behandeln: Quetschungen, Stöße, Herunterfallen oder Berührungen mit allen Flüssigkeiten vermeiden; den Motor nicht anbohren oder Schrauben an ihm anbringen; das Produkt nicht in die Nähe von Wärmequellen bringen und keinem offenen Feuer aussetzen (**Abb. 1**). Solche Handlungen können das Produkt beschädigen und Betriebsstörungen oder gefährliche Situationen hervorrufen. Sollte dies der Fall sein, die Installation unverzüglich unterbrechen und sich an den Nice-Kundendienst wenden.
- Bei der Installation dürfen auf dem Streckenverlauf der Aufwickelrolle, die den Rohrmotor durchquert, keine Schrauben angebracht werden. Diese Schrauben könnten den Motor beschädigen.
- Das Produkt nur soweit zerlegen, wie es in dieser Betriebsanleitung vorgesehen wird.
- Änderungen nur an Produktteilen vornehmen, für die diese in dieser Betriebsanleitung vorgesehen sind. Der Hersteller übernimmt keinerlei Haftung für Schäden, die durch willkürlich veränderte Produkte entstanden sind.
- Wenn das Produkt in einem Außenbereich installiert wird, muss das Stromkabel über die gesamte Länge mit einem Kabelschutzhülse geschützt werden.
- Wird das Stromkabel während der Installation beschädigt, kann das Produkt nicht benutzt werden, da das Kabel nicht austauschbar ist und der Schaden zu einer Gefahrenquelle werden kann. In diesen Fällen wenden Sie sich unbedingt an den Nice-Kundendienst.
- Während der Realisierung der Anlage eventuell umstehende Personen aus der Bewegungszone des Rollladens entfernen.

### 1.2 - Gebrauchshinweise

- Das Produkt ist nicht dafür bestimmt, durch Personen (einschließlich Kinder) mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangels Erfahrung und/oder mangels Wissen benutzt zu werden, es sei denn, sie werden durch eine für ihre Sicherheit zuständige Person beaufsichtigt oder erhalten von ihr Anweisungen, wie das Produkt zu benutzen ist.
- Kinder dürfen nicht mit den fest eingebauten Steuervorrichtungen spielen. Bewahren Sie auch die tragbaren Fernbedienungen außerhalb der Reichweite von Kindern auf.
- Während der Ausführung einer Bewegung die Automatisierung kontrollieren und die Personen in einem Sicherheitsabstand halten, bis die Bewegung beendet ist.
- Betätigen Sie die Automatisierung nicht, wenn Personen in der Nähe Arbeiten, wie Fensterputzen, oder Wartungsarbeiten usw. ausführen. Vor Ausführung dieser Arbeiten immer den Strom abschalten.
- Denken Sie daran, regelmäßig die Ausgleichsfedern und den Verschleiß der Kabel (falls diese Mechanismen vorhanden sind) zu überprüfen. Betätigen Sie die Automatisierung nicht, wenn Einstellungen oder Reparaturen daran auszuführen sind; für die Lösung dieser Probleme wenden Sie sich ausschließlich an technisches Fachpersonal.

## 2 PRODUKTDESCRIPTION UND EINSATZ

**Era Fit P** ist eine Serie an Rohrmotoren, die ausschließlich für die Automatisierung von Rollläden bestimmt sind, die mit mechanischen Sperrern für die Endschalter bzw. Sicherheitsverschlüssen und Einbruchschutzfedern ausgestattet sind. **Jeder anderweitige Einsatz ist verboten! Der Hersteller haftet nicht für Schäden, die auf einen unsachgemäßen Gebrauch des Produkts im Vergleich zu der Beschreibung in diesem Handbuch zurückzuführen sind.**

Produktmerkmale:

- wird vom Stromnetz gespeist;
- wird in der Aufwickelrolle installiert; die herausragende Vorderseite wird im Innern des Rollladenkastens mit entsprechenden Halterungen oder Schrauben befestigt (nicht in der Verpackung enthalten);
- enthält einen Funkempfänger und eine Steuerzentrale mit Encoder-Technologie, die die elektronische Kontrolle der Bewegung und die Genauigkeit der Endschalter gewährleistet;
- ist kompatibel mit der gesamten Steuerelektronik von Nice (Sender und Klimasensoren), die das Funksystem NRC anwendet;
- kann ausschließlich über Funk gesteuert werden, wobei für die manuellen Steuerungen die tragbaren Sender Nice, und für die automatischen Steuerungen einige Modelle der Klimasensoren Nice (Zubehörteile, nicht in der Verpackung enthalten) verwendet werden;
- kann ausschließlich über Funk programmiert werden, mit den tragbaren Sendern Nice (Zubehörteile, nicht in der Verpackung enthalten);
- kann den Rollläden nach oben und nach unten fahren und kann diesen am oberen oder unteren Endschalter, sowie in Zwischenpositionen anhalten;
- ist mit dem Sicherheitssystem „Hinderniserfassung“ ausgestattet, welches eingreift, sobald der Rollladen während des Hochfahrens bzw. Runterfahrens plötzlich von einem Hindernis (Person, Gegenstand, usw.) oder durch eine starke Reibung aufgrund von Eisbildung, Ausdehnung der Materialien oder weiteres abgebremst wird. In diesen Fällen blockiert der Motor sofort die laufende Bewegung;
- ist mit einem Wärmeschutzsystem ausgestattet, welches bei Überhitzung durch Einsatz der Automatisierung über die vorgesehenen Nutzungsgrenzen hinaus ausgelöst wird; in diesem Fall wird die Stromzufuhr automatisch unterbrochen und nach Wiederherstellung der normalen Betriebstemperatur wieder eingeschaltet;
- erhältlich in verschiedenen Ausführungen, jede mit einem bestimmten Drehmoment (*Leistung*).

## 3 INSTALLATION DES PRODUKTS

### 3.1 - Kontrollen vor der Installation und Einsatzbeschränkungen

**Achtung!** – **Vor der Installation die folgenden Kontrollen durchführen:**

- Überprüfen Sie das Produkt sofort nach dem Auspacken auf seine Unversehrtheit.
- Dieses Produkt ist in verschiedenen Ausführungen erhältlich, jedes mit einem spezifischen Drehmoment des Motors, und jede Ausführung ist für die Bewegung von Rollläden mit einem bestimmten Ausmaß und Gewicht ausgelegt. Deshalb vergewissern Sie sich vor der Installation, ob die Parameter des Drehmoments, der Drehgeschwindigkeit und der Betriebszeit des vorliegenden Produkts mit den Anforderungen für die Automatisierung Ihres Rollladens geeignet sind (siehe „Leitfaden zur Auswahl“ im Produktkatalog Nice – [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)). Insbesondere **installieren Sie das Produkt nicht, wenn das Drehmoment desselben über dem für die Bewegung Ihres Rollladens notwendigen Drehmoment liegt.**
- Überprüfen Sie den Durchmesser der Aufwickelrolle. Dieser muss entsprechend dem Drehmoment des Motors folgendermaßen gewählt werden:
  - für die Motoren der Größe „S“ ( $\varnothing = 35 \text{ mm}$ ) muss der Innendurchmesser der Aufwickelrolle mindestens 40 mm betragen;
  - für die Motoren der Größe „M“ ( $\varnothing = 45 \text{ mm}$ ) und Drehmoment bis 35 Nm (einschließlich) muss der Innendurchmesser der Aufwickelrolle mindestens 52 mm betragen;
- Im Falle einer Installation im Freien muss der Motor ausreichend gegen Witterungseinflüsse geschützt werden.

Weitere Einsatzbeschränkungen können Sie den Angaben in den Kapiteln 1, 2 und den „Technischen Merkmalen“ entnehmen.

### 3.2 - Zusammenbau und Installation des Rohrmotors

**Achtung!** – **Bevor Sie mit der Arbeit beginnen, lesen Sie die Hinweise in den Abschnitten 1.1 und 3.1 genau durch. Eine fehlerhafte Installation kann zu ernsthaften Verletzungen führen.**

Für den Zusammenbau und die Installation des Motors, beziehen Sie sich auf die **Abb. 4**. Lesen Sie außerdem im Produktkatalog Nice oder auf der Webseite [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) nach, welchen Endschalterkranz (**Abb. 4-a**), welches Mitnehmerrad (**Abb. 4-b**) und welchen Motorbefestigungsbügel (**Abb. 4-f**) Sie benötigen.

### 3.3 - Installation der Zubehörteile (optional)

Nach der Installation des Motors müssen auch die Zubehörteile (falls vorgesehen) installiert werden. Das Produkt ist mit den Klimasensoren Nice kompatibel, die über Funk mit dem Motor verbunden werden können, wie beispielsweise einige Modelle der Serie „Volo“ und „Nemo“. Für die Feststellung, welche Zubehörteile kompatibel sind und um die gewünschten Modelle zu wählen, lesen Sie im Produktkatalog Nice auf der Webseite [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) nach (die Zubehörteile sind optional und nicht in der Verpackung enthalten).

## 4 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

Die elektrischen Anschlüsse dürfen erst nach Installation des Motors und der vorgesehenen kompatiblen Zubehörteile ausgeführt werden.

Das Stromkabel des Motors besteht aus den folgenden internen Kabeln (**Abb. 3**):

Kabel	Farbe	Anschluss
1	Braun	Speisungsphase
2	Blau	Nullleiter
3	Gelb-grün	Erde

Den Motor am Stromnetz anschließen und dabei die folgenden **Hinweise** beachten:

- ein falscher Anschluss kann Defekte oder gefährliche Situationen auslösen;
- beachten Sie die in diesem Handbuch aufgeführten Anschlüsse genau;
- im Versorgungsnetz des Motors muss eine Netztrennvorrichtung installiert werden, die einen Öffnungsabstand der Kontakte aufweist, welcher eine vollständige Trennung vom Stromnetz unter den Bedingungen der Überspannungskategorie III und gemäß der Installationsregeln ermöglicht (die Trennungsvorrichtung ist nicht im Lieferumfang enthalten).

**Über Funk verbindbare Zubehörteile** (tragbare Sender und einige Modelle der Klimasensoren): Speichern Sie diese während der Programmierungsphase im Motor; befolgen Sie dabei die in diesem Handbuch und in den Handbüchern der Zubehörteile aufgeführten Verfahren.

## 5 PROGRAMMIERUNGEN UND EINSTELLUNGEN

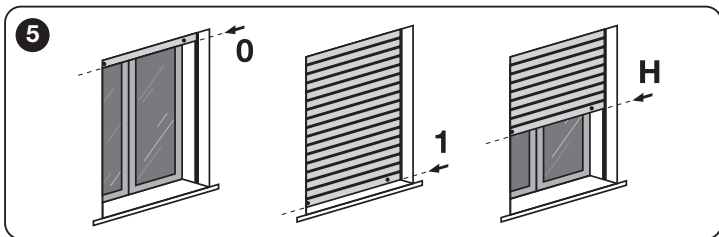
### 5.1 - Allgemeine Warnhinweise

- Die Einstellung der Endschalter muss nach der Installation des Motors im Rollladen und nach dem Anschluss ans Stromnetz erfolgen.
- Bei Installationen, an denen mehrere Motoren und/oder mehrere Empfänger beteiligt sind, muss vor der Programmierung der Strom von den Motoren und Empfängern abgeschaltet werden, die man nicht programmieren möchte.
- Beachten Sie genau die in den Verfahren aufgeführten Zeitlimits: Nach dem Loslassen einer Taste hat man 60 Sekunden Zeit, um die nächste für das Verfahren vorgesehene Taste zu drücken; nach Ablauf dieser Zeit führt der Motor 6 Bewegungen aus, um das Abbrechen des laufenden Verfahrens mitzuteilen.
- Während der Programmierung führt der Motor eine bestimmte Anzahl kurzer Bewegungen aus, als „Antwort“ auf den vom Installateur eingegebenen Befehl. Es ist wichtig, die Anzahl dieser Bewegungen zu zählen und nicht auf die Richtung zu achten, in die diese ausgeführt werden.

### 5.2 - Positionen, in denen der Rollladen automatisch anhält

Das elektronische System, das jeden Bewegungsmoment des Rollladens steuert, ist in der Lage, die Bewegung selbstständig anzuhalten, wenn der Rollladen eine vom Installateur festgelegte Position erreicht. Die programmierbaren Positionen sind (**Abb. 5**):

- Position „0“ = Endschalter oben: Rollladen ganz aufgerollt;
- Position „1“ = Endschalter unten: Rollladen ganz abgerollt;
- Position „H“ = Zwischenposition: Rollladen teilweise geöffnet.



Wenn die Endschalter noch nicht programmiert sind, kann die Bewegung des Rollladens nur über die Funktion „Bedienung vom Steuerpult“ erfolgen, d.h. indem die Steuertaste für den gewünschten Zeitraum der Bewegung gedrückt gehalten wird; die Bewegung stoppt, sobald der Benutzer die Taste loslässt. Nach der Programmierung der Endschalter reicht dagegen ein einfacher Impuls auf die gewünschte Taste aus, um den Rollladen zu starten; die Bewegung endet selbstständig, sobald der Rollladen die vorgesehene Position erreicht hat.

Die Programmierung der Endschalter koppelt auch gleichzeitig die beiden Drehrichtungen des Motors mit den jeweiligen Tasten für das Hochfahren (▲) und Herunterfahren (▼) der Steuervorrichtung (zu Beginn, wenn die Endschalter noch nicht programmiert sind, erfolgt die Kopplung zufällig und es kann passieren, dass beim Drücken der Taste ▲ der Rollladen anstatt nach oben nach unten fährt und umgekehrt).

### 5.3 - Übersicht der Sender

#### 5.3.1 - Kompatible Sender

Lesen Sie im Katalog der Produkte Nice oder auf der Homepage [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) nach, welche Steuervorrichtungen Nice mit dem im Motor integrierten Funkempfänger kompatibel sind.

#### 5.3.2 - Rangfolge bei der Speicherung der Sender

Im Allgemeinen kann ein Sender wie folgt gespeichert werden: **a)** als HILFSENDER (provisorische Speicherung); **b)** als ERSTER Sender (dauerhafte Speicherung); **c)** als ZWEITER (oder dritter, vierter, usw.) Sender (dauerhafte Speicherung).

##### A - Hilfssender

Ein Sender kann nur dann als Hilfssender gespeichert werden, wenn im Motor kein anderer Sender gespeichert ist. Für diese Speicherung das Verfahren 5.5 ausführen (dieses Verfahren speichert den Sender im „Modus I“).

##### B - Erster Sender

Ein Sender kann nur dann als erster Sender gespeichert werden, wenn im Motor kein anderer Sender, oder nur ein Hilfssender gespeichert ist. Für diese Speicherung das Verfahren 5.6 ausführen (dieses Verfahren speichert den Sender im „Modus I“).

##### C - Zweiter (oder dritter, vierter, usw.) Sender

Ein Sender kann nur dann als zweiter (oder dritter, vierter, usw.) Sender gespeichert werden, wenn im Motor bereits der Erste Sender gespeichert ist. Für diese Speicherung führen Sie eines der Verfahren unter Abschnitt 5.10 aus. **Achtung!** – Wenn ein Hilfssender gespeichert ist, ist es nicht möglich, einen zweiten (oder dritten, vierten, usw.) Sender zu speichern.

#### 5.3.3 - Zwei Modalitäten, um die Tasten eines Senders zu speichern

Für die Speicherung der Tasten eines Senders können zwei untereinander alternative Modalitäten verwendet werden; diese werden bezeichnet mit: „Modus I“ und „Modus II“.

- **„MODUS I“** – Dieser Modus überträgt automatisch und auf einmal alle im Motor verfügbaren Befehle auf die auf dem Sender verfügbaren Tasten, ohne dem Installateur die Möglichkeit zu geben, die Zuordnung von Befehlen und Tasten zu verändern. Am Ende des Verfahrens ist jede Taste nach einem werkseitig bestimmtem Schema einem bestimmten Befehl zugeordnet:

- Taste ▲ (oder Taste 1): Wird der Steuerung **Hochfahren** zugeordnet.
- Taste ■ (oder Taste 2): Wird der Steuerung **Stopp** zugeordnet.
- Taste ▼ (oder Taste 3): Wird der Steuerung **Herunterfahren** zugeordnet. (wenn auf dem Sender eine vierte Taste vorhanden ist...)
- Taste 4: Wird der Steuerung **Stopp** zugeordnet.

**Anmerkung** – Wenn die Tasten Ihres Senders nicht mit Symbolen und Nummern versehen sind, siehe **Abb. 2** für die Zuordnung derselben.

- **„MODUS II“** – Dieser Modus ermöglicht die manuelle Zuordnung eines der im Motor verfügbaren Befehle zu einer der Tasten des Senders, und ermöglicht dem Installateur dabei, den gewünschten Befehl und die gewünschte Taste auszuwählen. Am Ende des Verfahrens muss zur Speicherung der Zuordnung einer anderen Taste zu einem anderen Befehl das Verfahren wiederholt werden.

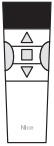
**Achtung!** – Jede Automatisierung hat eine eigene speicherbare Liste der Befehle in Modus II; im Falle des vorliegenden Motors befindet sich die Liste der verfügbaren Steuerungen im Verfahren 5.10.2.

#### 5.3.4 - Anzahl der speicherbaren Sender

Es können bis zu **30 Sender** gespeichert werden, wenn diese alle im „Modus I“ gespeichert werden, oder es können **30 einzelne Befehle (Tasten)** gespeichert werden, wenn diese alle im „Modus II“ gespeichert werden. Die beiden Modalitäten können bis zu einer Höchstgrenze von 30 gespeicherten Einheiten miteinander funktionieren.

### 5.4 - Sender zum Einsatz für die Programmierverfahren

- Die Programmierverfahren können nur mit einem im „Modus I“ gespeicherten Sender ausgeführt werden (Abschnitt 5.5 / 5.6 / 5.10.1).
- Die Programmierverfahren können auch mit einem Hilfssender, d.h. einem provisorisch gespeicherten Sender ausgeführt werden (Abschnitt 5.5).
- Wenn der für die Programmierung eingesetzte Sender mehrere Automatisierungsgruppen steuert, muss während eines Verfahrens vor Übermittlung eines Befehls die „Gruppe“ gewählt werden, zu der die Automatisierung gehört, die programmiert werden soll.



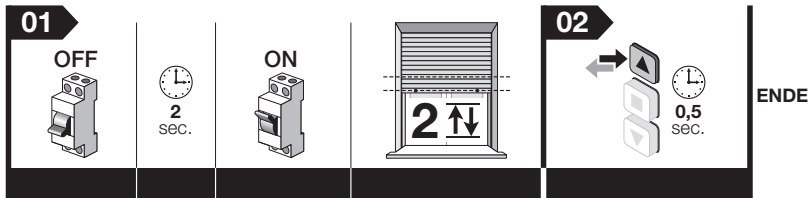
### 5.5 - (Provisorische) Speicherung eines „Hilfssenders“

Der „Hilfssender“ wird provisorisch im Motor gespeichert. Er ist nützlich, um alle Programmierungs-, Einstellungs- und Prüfverfahren der Automatisierung auszuführen. Nach Abschluss der Arbeit kann dieser Sender gelöscht werden, indem die Stromversorgung vom Motor getrennt wird, oder dauerhaft als „Erster Sender“ gespeichert werden, indem das Verfahren 5.6 angewendet wird.

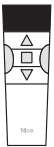
**Hinweise:**

- Ein Sender kann nur dann als Hilfssender gespeichert werden, wenn im Motor kein anderer Sender gespeichert ist.
- Dieses Verfahren speichert den Sender im „Modus I“ (der „Modus I“ ist in Abschnitt 5.3.3 erklärt).

01. Schalten Sie den Strom am Motor ab; warten Sie 2 Sekunden, und führen Sie dem Motor erneut Strom zu: Der Motor führt 2 Bewegungen aus.
02. Geben Sie dann einen Impuls auf die Taste ▲ (der Motor führt keine Bewegung aus).



**Anmerkung** – Nach dieser Speicherung ist die An- und Abtriegsrichtung des Rollladens noch nicht den entsprechenden Tasten ▲ und ▼ des Senders zugeordnet. Die Zuordnung erfolgt automatisch während der Einstellung der Endschalter „0“ und „1“; außerdem bewegt sich der Rollladen so lange in der Funktion „Bedienung vom Steuerpult“, bis die Endschalter eingestellt wurden. Daraufhin reicht ein einfacher Impuls auf die Steuertaste aus, um ihn zu bewegen.

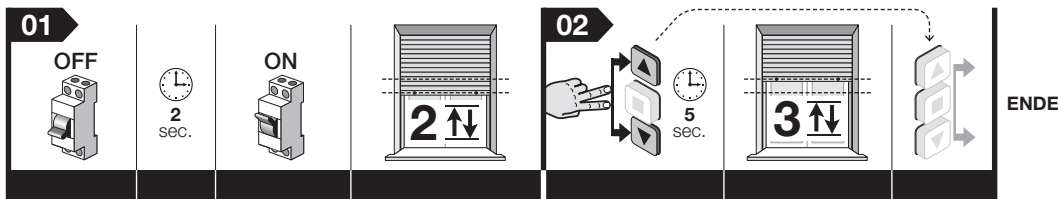


### 5.6 - Speicherung des ERSTEN Senders (dauerhafte Speicherung)

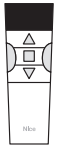
**Hinweise:**

- Ein Sender kann nur dann als erster Sender gespeichert werden, wenn im Motor kein anderer Sender, oder nur ein Hilfssender gespeichert ist.
- Zum Speichern des zweiten (oder dritten, vierten, usw.) Senders NICHT dieses Verfahren, sondern das Verfahren 5.10 anwenden.
- Dieses Verfahren speichert den Sender im „Modus I“ (der „Modus I“ ist in Abschnitt 5.3.3 erklärt).

01. Schalten Sie den Strom am Motor ab; warten Sie 2 Sekunden, und führen Sie dem Motor erneut Strom zu: Der Motor führt 2 Bewegungen aus.
02. Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.



**Anmerkung** – Nach dieser Speicherung ist die An- und Abtriegsrichtung des Rollladens noch nicht den entsprechenden Tasten ▲ und ▼ des Senders zugeordnet. Die Zuordnung erfolgt automatisch während der Einstellung der Endschalter „0“ und „1“; außerdem bewegt sich der Rollladen so lange in der Funktion „Bedienung vom Steuerpult“, bis die Endschalter eingestellt wurden. Daraufhin reicht ein einfacher Impuls auf die Steuertaste aus, um ihn zu bewegen.



### 5.7 - Geführtes Anlernen der Endschalter Oben („0“) und Unten („1“)



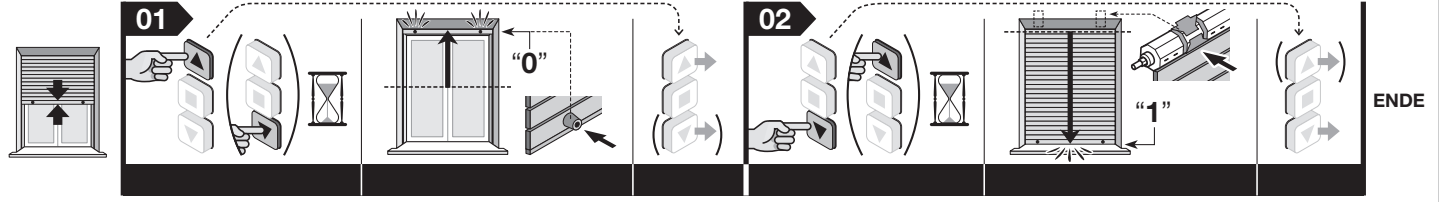
**ACHTUNG!** – Die Programmierung ist ausschließlich für Rollläden mit den mechanischen Sperren für den Endschalter bestimmt.

Dieses Verfahren schafft die Verbindung zwischen den Drehrichtungen des Motors und den Tasten ▲ und ▼ der Steuervorrichtung, so dass die Taste ▲ das Hochfahren und die Taste ▼ das Herunterfahren des Rollladens steuert.

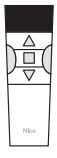
**Anmerkung** – Beim Speichern der Endschalter mit diesem Verfahren werden die beiden Höhen ständig von der Funktion „automatische Aktualisierung der Endschalter“ kontrolliert und aktualisiert (siehe Abschnitt 6.3).

Vor Beginn des Verfahrens den Rollladen auf halber Höhe positionieren.

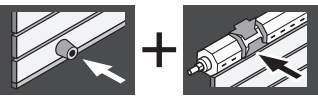
- 01. Fahren Sie den Rollladen nach **oben**, indem Sie die Taste ▲ (oder die Taste ▼) gedrückt halten, und warten Sie ab, bis der Rollladen automatisch durch das Anstoßen der Sicherheitsverschlüsse gegen die Struktur angehalten wird (= *Endschalter oben „0“*). Am Ende lassen Sie die Taste los.
- 02. Fahren Sie den Rollladen nach **unten**, indem Sie die Taste ▼ (oder die Taste ▲) gedrückt halten, und warten Sie ab, bis der Rollladen automatisch durch das Anstoßen der Einbruchschutzfedern gegen die Struktur angehalten wird (= *Endschalter unten „1“*). Am Ende lassen Sie die Taste los.



**Anmerkung** – Nach dieser Programmierung steuert die Taste ▲ das Hochfahren und die Taste ▼ das Herunterfahren des Rollladens. Wenn das Ergebnis nicht den Erwartungen entspricht, die Höhen der Endschalter löschen (Verfahren 5.11) und das Anlernen der Endschalter wiederholen.



### 5.8 - Aktivierung automatisches Anlernen der Endschalter Oben („0“) und Unten („1“)



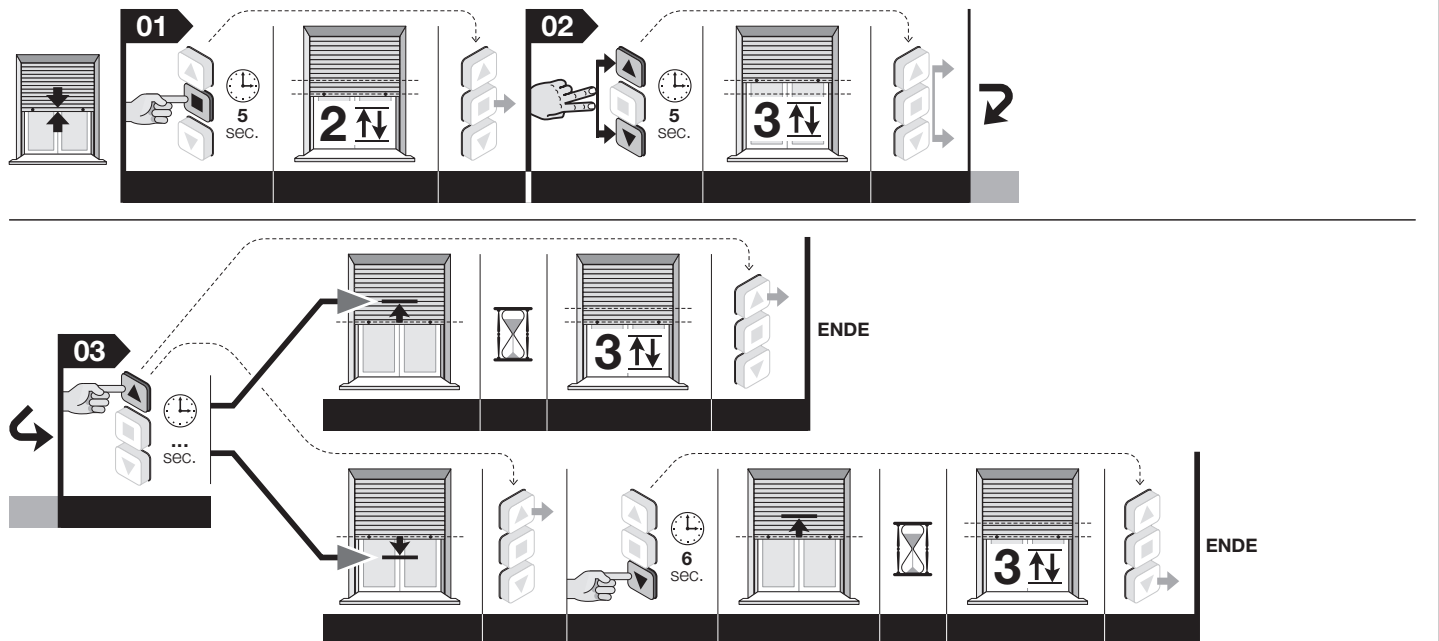
**ACHTUNG!** – Die Programmierung ist ausschließlich für Rollläden mit den mechanischen Sperren für den Endschalter bestimmt.

Dieses Verfahren schafft die Verbindung zwischen den Drehrichtungen des Motors und den Tasten ▲ und ▼ der Steuervorrichtung, so dass die Taste ▲ das Hochfahren und die Taste ▼ das Herunterfahren des Rollladens steuert. **Die Endschalter werden sich später, während den ersten 2-3 Öffnungs- und Schließbewegungen des Rollladens, selbst programmieren.**

**Hinweis** – Beim Speichern der Endschalter mit diesem Verfahren werden die beiden Höhen ständig von der Funktion „automatische Aktualisierung der Endschalter“ kontrolliert und aktualisiert (siehe Abschnitt 6.3).

Vor Beginn des Verfahrens den Rollladen auf halber Höhe positionieren.

- 01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
- 02. Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
- 03. Halten Sie die Taste ▲ gedrückt und,
  - wenn der Rollladen nach **oben** fährt, halten Sie die Taste ▲ weiter gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
  - wenn der Rollladen nach **unten** fährt, lassen Sie die Taste ▲ los, halten Sie die Taste ▼ weiter gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



**Anmerkung** – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

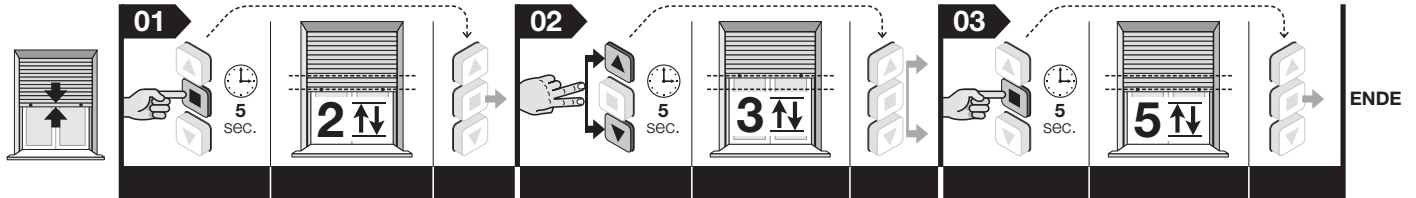
Am Ende des Verfahrens eine Bewegung steuern, um die Übereinstimmung zwischen der gedrückten Taste und der Bewegungsrichtung des Rollladens zu überprüfen. Ist keine Übereinstimmung gegeben, das Verfahren 5.8.1 ausführen, um die Werkseinstellungen wieder herzustellen, und das Verfahren 5.8 wiederholen.

**Anmerkung** – Nach dieser Programmierung steuert die Taste ▲ das Hochfahren und die Taste ▼ das Herunterfahren des Rollladens. Der Rollladen bewegt sich innerhalb der von den mechanischen Sperren für die Endschalter festgelegten Grenzen.

### 5.8.1 - Deaktivierung automatisches Anlernen (für Wartungsarbeiten oder zur Wiederherstellung der Werkseinstellungen)

Vor Beginn des Verfahrens den Rollladen auf halber Höhe positionieren.

01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
03. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



**Anmerkung** – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Programmierung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

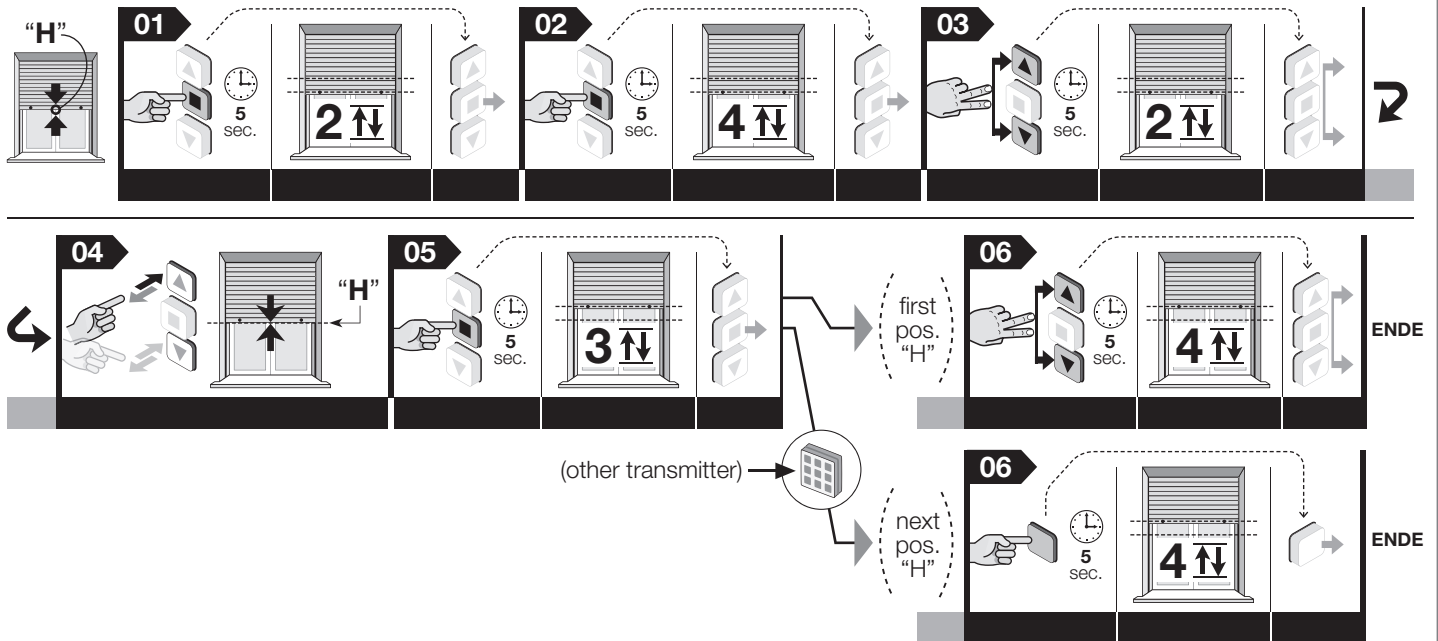
### 5.9 - Einstellung der Höhe („H“) für das teilweise Öffnen/Schließen des Rollladens

Der Motor ist in der Lage, bis zu 30 Teilöffnungen/-schließungen zu steuern, die jeweils als „Höhe H“ bezeichnet werden. Diese Höhen können erst nach der Einstellung der Endschalter „0“ und „1“ eingestellt werden. Das folgende Verfahren ermöglicht die Einstellung einer Höhe „H“ nach der anderen.

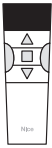
**Hinweise** – Wenn man die Position einer bereits gespeicherten Höhe „H“ ändern möchte, muss man dieses Verfahren durch Drücken der Taste, der die Höhe zugeordnet ist, unter Punkt 06 wiederholen.

Vor Beginn des Verfahrens bewegen Sie den Rollladen auf die Höhe „H“, die Sie speichern möchten.

01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie erneut die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
04. **Feineinstellung der Position:** Bewegen Sie den Rollladen mit Hilfe verschiedener Impulse auf den Tasten ▲ und ▼ bis auf die gewünschte Teilhöhe (mit jedem Impuls bewegt sich der Rollladen um wenige Millimeter).
05. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
06. • **Um die ERSTE Höhe „H“ zu speichern:** Am Sender, den man für dieses Verfahren verwendet, gleichzeitig die Tasten ▲ und ▼ gedrückt halten und warten, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.  
• **Um die NÄCHSTE Höhe „H“ zu speichern:** An einem neuen, nicht gespeicherten Sender die gewünschte Taste gedrückt halten und warten, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



**Anmerkung** – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Einstellung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abzubrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.



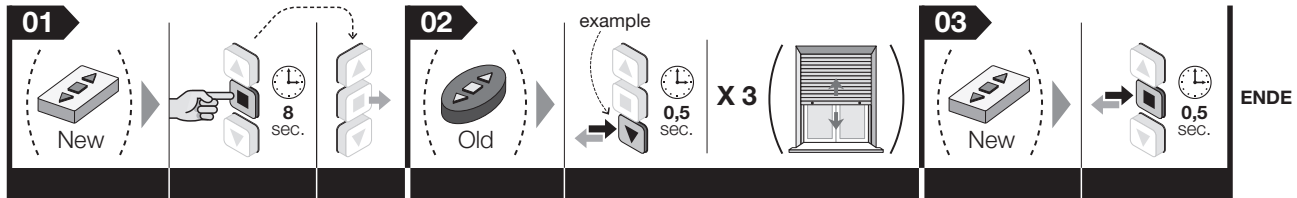
## 5.10 - Speichern eines ZWEITEN (dritten, vierten, usw.) Senders

Zur Ausführung der Verfahren muss ein bereits gespeicherter („alter“) zweiter Sender zur Verfügung stehen.

### 5.10.1 - Speichern eines zweiten Senders im „Modus I“

**Achtung!** – Das Verfahren speichert den neuen Sender im „Modus I“, unabhängig davon, in welchem Modus der alte Sender gespeichert wurde.

01. (auf dem neuen Sender) Halten Sie die Taste ■ 8 Sekunden lang gedrückt und lassen Sie sie danach los (auf diese Weise führt der Motor keine Bewegung aus).
02. (auf dem alten Sender) Drücken Sie dreimal eine beliebige, jedoch bereits gespeicherte Taste (der Motor führt die dieser Taste zugeordnete Bewegung aus).
03. (auf dem neuen Sender) Drücken Sie die Taste ■ einmal, um das Verfahren zu beenden. **Achtung!** – Führt der Motor 6 Bewegungen aus, bedeutet das, dass der Speicher voll ist.



**Anmerkung** – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Speicherung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abbrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

### 5.10.2 - Speichern eines zweiten Senders im „Modus II“

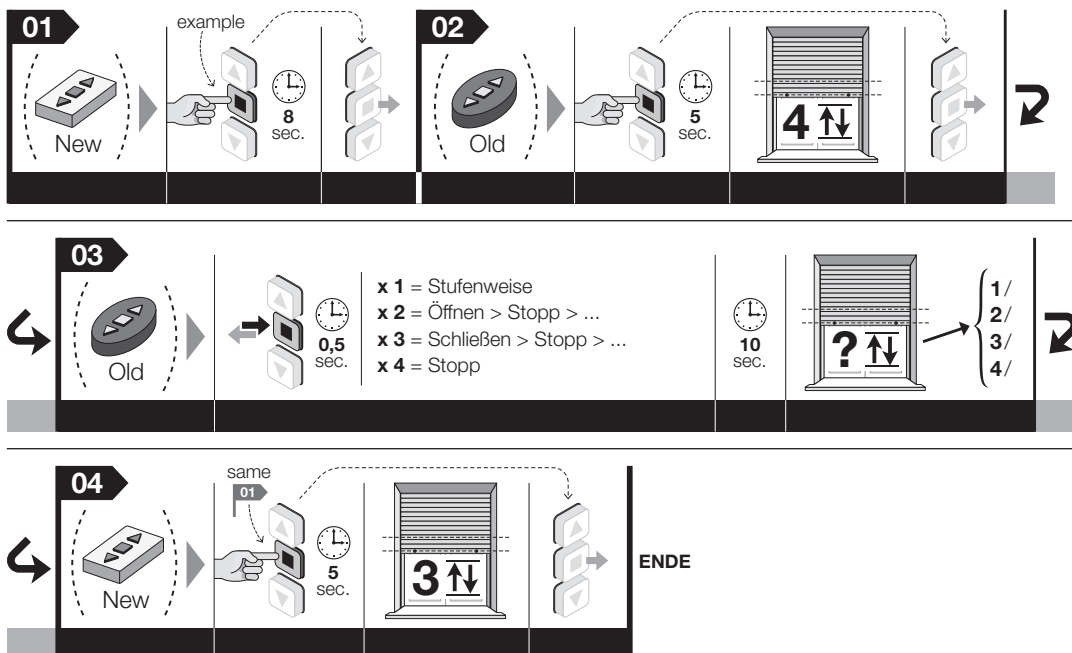
**Achtung!** – Das Verfahren speichert eine Taste des neuen Senders im „Modus II“, unabhängig davon, in welchem Modus die Taste gespeichert wurde, die man auf dem alten Sender drückt.

01. (auf dem neuen Sender) Halten Sie 8 Sekunden lang die Taste gedrückt, die Sie speichern möchten (Beispiel: Taste ■) und dann loslassen (auf diese Weise führt der Motor keine Bewegung aus).
02. (auf dem alten Sender) Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. (auf dem alten Sender) Drücken Sie die Taste ■ kurz mehrmals hintereinander, je nachdem, welche Steuerung Sie speichern möchten:

- 1 Impuls = stufenweise Steuerung
- 2 Impulse = Steuerung Öffnen > Stopp > Öffnen > Stopp > ...
- 3 Impulse = Steuerung Schließen > Stopp > Schließen > Stopp > ...
- 4 Impulse = Steuerung Stopp

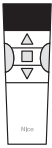
Nach etwa 10 Sekunden führt der Motor eine Anzahl an Bewegungen aus, die der Anzahl der mit dem Sender gegebenen Impulse entspricht.

04. (auf dem neuen Sender) Halten Sie die gleiche Taste, die Sie unter Punkt 01 gedrückt haben, gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los. **Achtung!** – Führt der Motor 6 Bewegungen aus, bedeutet das, dass der Speicher voll ist.



**Anmerkung** – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, die Speicherung durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abbrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.



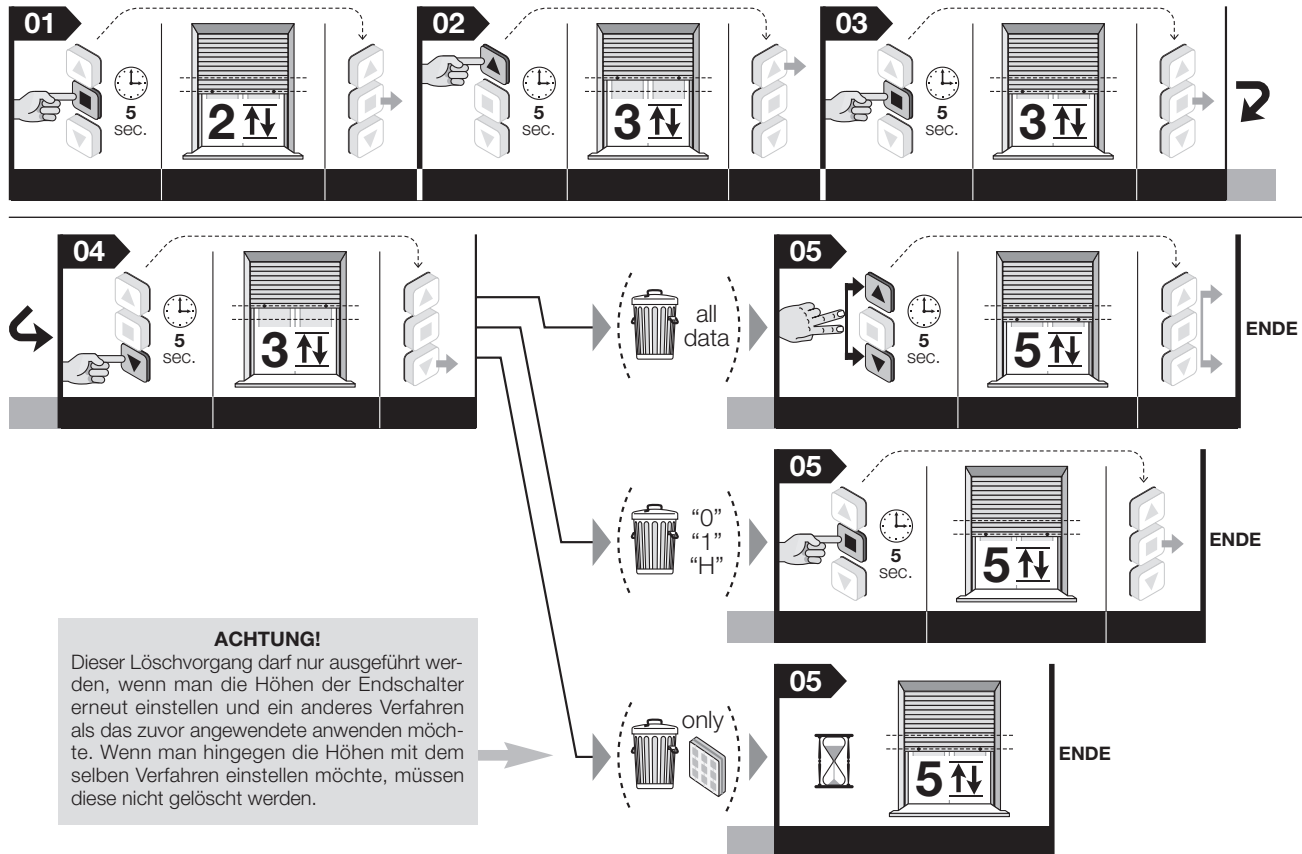


## 5.11 - Teilweises oder vollständiges Löschen des Speichers

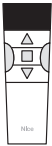
Dieses Verfahren ermöglicht, unter Punkt 05 die Daten auszuwählen, die man löschen möchte.

### Ausführung des Verfahrens mit einem im „Modus I“ gespeicherten Sender

01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie die Taste ▲ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
04. Halten Sie die Taste ▼ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
05. • **Um den gesamten Speicher zu löschen:** Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
- **Um nur die gespeicherten Sender zu löschen:** Drücken Sie keine Taste, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt.
- **Um nur die Höhen der Endschalter und die Zwischenhöhen zu löschen:** **ACHTUNG!** – Dieser Löschvorgang darf nur ausgeführt werden, wenn man die Höhen der Endschalter erneut einstellen und ein anderes Verfahren als das zuvor angewendete anwenden möchte. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



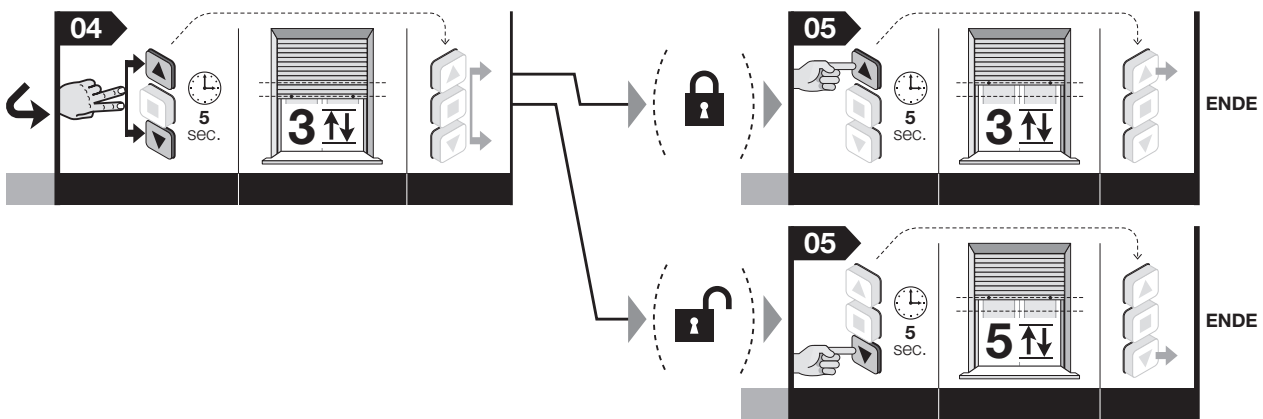
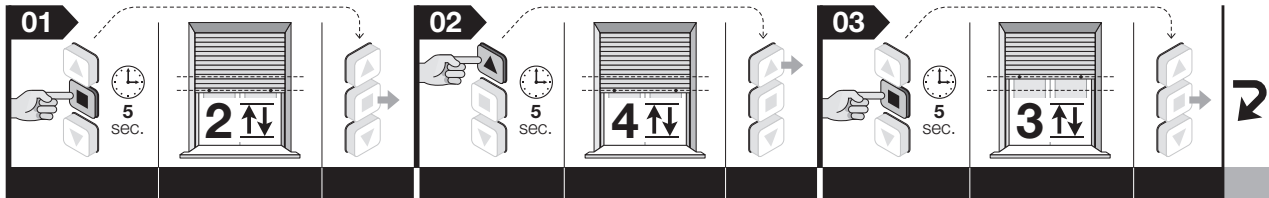
**Anmerkung** – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, dieses durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abbrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.



## 5.12 - Sperre oder Freigabe des Speichers

Dieses Verfahren ermöglicht, den Speicher des Motors zu sperren bzw. freizugeben, um eine zufällige Speicherung von anderen, nicht für die Anlage vorgesehenen Sendern zu vermeiden.

01. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 2 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
02. Halten Sie die Taste ▲ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 4 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
03. Halten Sie die Taste ■ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.
04. Halten Sie die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Tasten los.
05. • **Um den Speicher zu sperren:** Halten Sie die Taste ▲ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 3 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.  
• **Um den Speicher freizugeben:** Halten Sie die Taste ▼ gedrückt, und warten Sie, bis der Motor 5 Bewegungen ausführt. Am Ende lassen Sie die Taste los.



**Anmerkung** – Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, dieses durch gleichzeitiges, 4 Sekunden langes Drücken der Tasten ■ und ▼ abbrechen. Alternativ dazu 60 Sekunden lang warten, ohne eine Taste zu drücken, bis der Motor 6 Bewegungen ausführt.

## 6 HINWEISE FÜR DEN TÄGLICHEN GEBRAUCH DER AUTOMATISIERUNG

### 6.1 - Funktion „Hinderniserfassung“

Diese Funktion aktiviert sich automatisch und gleichzeitig mit der Programmierung der Endschalter. Die Funktion greift ein, sobald der Rollladen während des Hochfahrens bzw. Runterfahrens plötzlich von einem Hindernis (Person, Gegenstand, usw.) oder durch eine starke Reibung aufgrund von Eisbildung, Ausdehnung der Materialien oder weiteres abgebremst wird. In diesen Fällen blockiert der Motor sofort die laufende Bewegung. Zusammenfassend verwaltet die Funktion die Intensität der Kraft, die der Motor dem Hindernis entgegen setzen muss, um den Rollladen freizugeben. Die Funktion kann nicht deaktiviert werden.

### 6.2 - Höchster Dauerbetriebszyklus

Im Allgemeinen werden die Motoren der Serie „Era“ für den Einsatz an Wohngebäuden entworfen und folglich für einen unregelmäßigen Einsatz. Sie garantieren eine kontinuierliche Einsatzdauer von maximal 4 Minuten und im Falle der Überhitzung (zum Beispiel bei einem Dauer- oder verlängertem Einsatz) greift automatisch ein „Wärmeschutzschalter“ ein, der die Stromversorgung unterbricht und wieder einschaltet, sobald die Temperatur wieder ihre Normwerte erreicht hat.

### 6.3 - Funktion „automatische Aktualisierung der Endschalter“

Diese Funktion überprüft die Höhe der Endschalter jedes Mal dann, wenn der Rollladen eine Bewegung und am Endschalter anstößt. Das Anstoßen ermöglicht der Funktion, die neuen Endschalter-Werte zu messen und die bereits vorhandenen zu aktualisieren, und somit etwaige Spielräume, die sich mit der Zeit durch den Verschleiß und/oder die Temperaturschwankungen bilden, denen die Dogen und Federn des Motors ausgesetzt sind, auszugleichen. Die stetige Aktualisierung der Werte ermöglicht dem Rollladen, die Endschalter immer mit höchster Präzision zu erreichen. Die Funktion aktiviert sich nicht, wenn der Hub des Rollladens weniger als 2,5 Sekunden dauert und den Endschalter nicht erreicht.

### 6.4 - Steuern der teilweisen Öffnung/Schließung des Rollladens (Höhe „H“)

Im Allgemeinen muss man zum teilweisen Öffnen/Schließen des Rollladens eine Taste (des Senders) drücken, die während der Ausführung des letzten Schritts des Verfahrens 5.9 der gewünschten teilweisen Höhe zugeordnet wurde.

#### Was tun, wenn... (Hinweise zur Problemlösung)

#### Bei Übermittlung eines Befehls startet der Motor nicht:

Dies kann passieren, wenn sich der Rollladen in der Nähe eines Endschalters befindet, oder wenn er an dieser Stelle ein Hindernis erfasst hat. In diesem Fall muss der Rollladen zuerst für ein kurzes Stück in die entgegengesetzte Richtung gefahren und dann erneut der gewünschte Befehl gegeben werden.

## Entsorgung des Produkts

Wie die Installationsarbeiten muss auch die Abrüstung am Ende der Lebensdauer dieses Produktes von Fachpersonal ausgeführt werden.

Dieses Produkt besteht aus verschiedenen Materialarten: Einige davon können recycelt werden, andere hingegen müssen entsorgt werden. Informieren Sie sich über die Recycling- oder Entsorgungssysteme für dieses Produkt, die von den auf Ihrem Gebiet gültigen Verordnungen vorgesehen sind. **Achtung!**– Einige Teile des Produkts können umweltschädliche oder gefährliche Stoffe enthalten, die, wenn sie in der Umwelt entsorgt werden, schädliche Auswirkungen auf die Umwelt selbst und die Gesundheit des Menschen haben können. Wie vom nebenstehenden Symbol angezeigt, ist es verboten, dieses Produkt im Hausmüll zu entsorgen. Halten Sie sich bitte daher an die „Mülltrennung“ für die Entsorgung, die von den geltenden Vorschriften auf Ihrem Gebiet vorgesehen ist, oder geben Sie das Produkt an Ihren Verkäufer zurück, wenn Sie ein gleichwertiges neues Produkt kaufen. **Achtung!** – Die örtlich geltenden Vorschriften können schwere Strafen vorsehen, wenn dieses Produkt unsachgemäß entsorgt wird.



Das Verpackungsmaterial des Produkts muss unter Beachtung der örtlichen Vorschriften entsorgt werden.

## Technische Eigenschaften

**Versorgungsspannung:** siehe Daten auf dem Motorkennschild

**Leistungsaufnahme im Stand-by:** 0,5 W

**Auflösung des Encoders:** 2,7°

**Zeit des Dauerbetriebs:** 4 Minuten

**Minimale Betriebstemperatur:** -20 °C

**Schutzgrad:** IP 44


#### Anmerkungen:

– Alle angegebenen technischen Merkmale beziehen sich auf eine Umgebungstemperatur von 20°C (± 5°C).

– Nice S.p.a. behält sich das Recht vor, jederzeit als nötig betrachtete Änderungen am Produkt vorzunehmen, wobei Funktionalitäten und Einsatzzweck beibehalten werden.

## EG-Konformitätserklärung

Hiermit erklärt Nice S.p.A., dass die Produkte: **E Fit SP(...)**, **E Fit MP(...)** den grundlegenden Anforderungen sowie den übrigen einschlägigen, von den Richtlinien **1999/5/EG, 2006/95/EG, 2004/108/EG** festgelegten Bestimmungen entsprechen. Die EG-Konformitätserklärung kann auf der Webseite [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com) eingesehen und ausgedruckt, oder direkt bei der Firma Nice S.p.A angefordert werden.

  
Ing. Luigi Paro  
(Geschäftsführer)



# Instrukcja skrócona

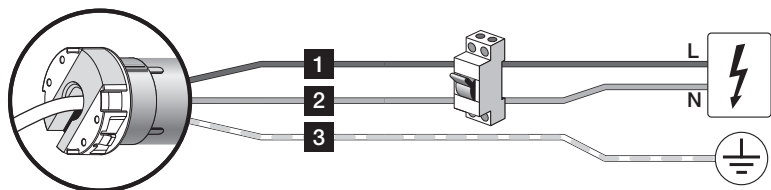
## Era Fit P

silnik rurowy do rolet z ogranicznikami otwierania oraz ze sprężynami antywłamaniowymi

Uwaga dotycząca korzystania z instrukcji  
• Numeracja rysunków zamieszczonych w niniejszej instrukcji nie jest taka sama jak numeracja rysunków zamieszczonych w kompletnej instrukcji obsługi. • Niniejsza instrukcja nie zastępuje kompletnej instrukcji obsługi.

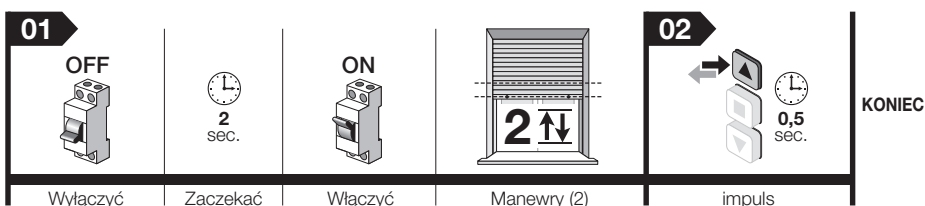
Nice

### 1 - Podłączenia elektryczne - odn. rozdział 4

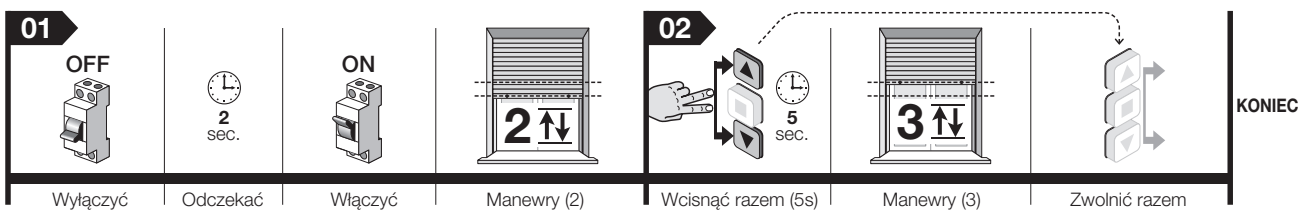


Przewód	kolor	połączenie
1	Brązowy	Faza zasilania
2	Niebieski	Zero zasilania
3	Zółto-zielony	Uziemienie

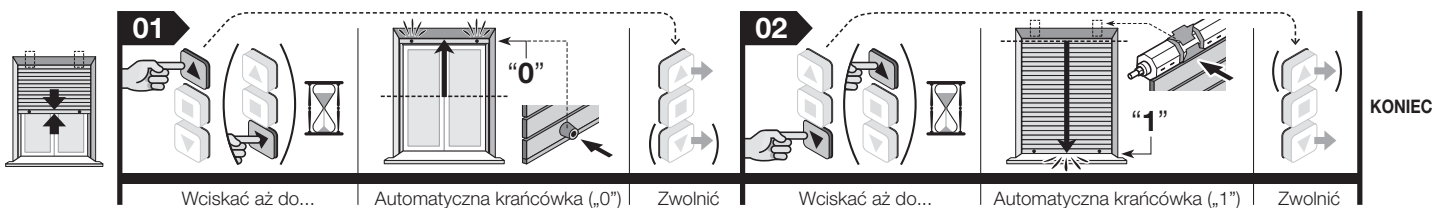
### 2 - Konfiguracja (pro wizoryczna) nadajnika „roboczego” - odn. punkt 5.5



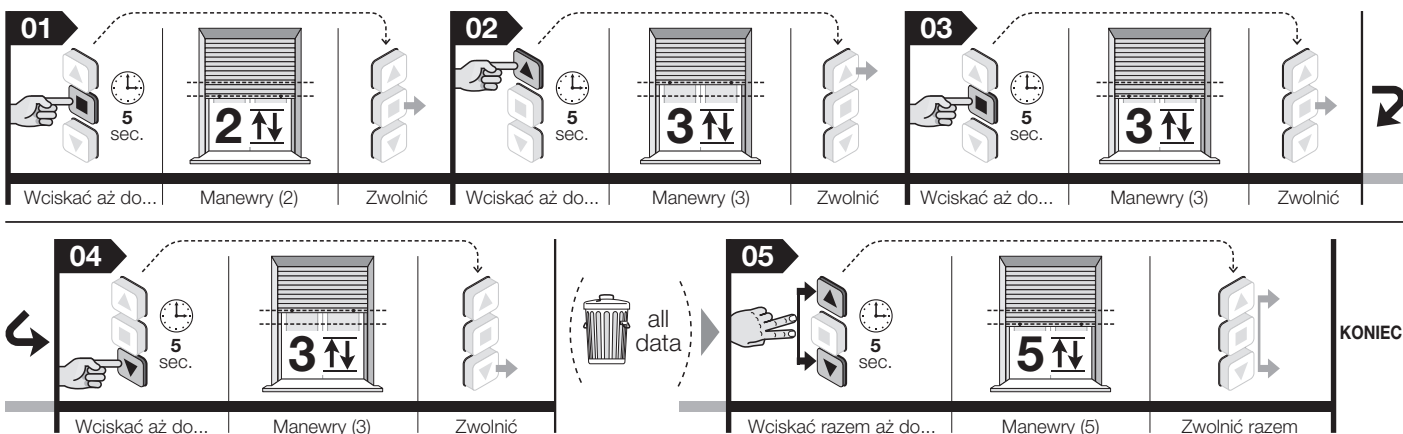
### 3 - Konfiguracja PIERWSZEGO nadajnika na stałe - odn. punkt 5.6



### 4 - Sterowana konfiguracja krańcówek „0” i „1” - odn. punkt 5.7



### 5 - Całkowite kasowanie pamięci - odn. punkt 5.11



# Kompletna instrukcja obsługi

**Uwaga dotycząca korzystania z instrukcji** – Niektóre rysunki przywołane w instrukcji znajdują się na końcu niniejszego podręcznika.

## 1 OGÓLNE OSTRZEŻENIA I ZALECENIA DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA

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

### 1.1 – Ostrzeżenia dotyczące montażu

- Wszystkie czynności związane z montażem, podłączaniem, programowaniem i konserwacją urządzenia powinny być wykonywane wyłącznie przez wykwalifikowanego i kompetentnego technika, który ma obowiązek przestrzegać przepisów, norm, lokalnych rozporządzeń oraz instrukcji zawartych w niniejszym podręczniku.
- Przed rozpoczęciem montażu należy przeczytać uważnie punkt 3.1 w celu sprawdzenia, czy urządzenie jest przystosowane do napędzania posiadanej przez Państwa rolety. Jeżeli produkt nie jest odpowiedni, NIE należy wykonywać montażu.
- Wszelkie czynności montażowe i konserwację urządzenia należy wykonywać po odłączeniu automatu od zasilania elektrycznego. Dla bezpieczeństwa, przed rozpoczęciem pracy należy zawiesić na urządzeniu wyłączającą tabliczkę z napisem „UWAGA! KONSERWACJA W TOKU”.
- Przed rozpoczęciem czynności montażowych należy usunąć wszystkie przewody elektryczne niepotrzebne podczas pracy. Ponadto należy wyłączyć wszystkie mechanizmy, które nie są potrzebne do zautomatyzowanego działania rolety.
- Jeśli urządzenie zostało zamontowane na wysokości poniżej 2,5 m od podłoża lub innej powierzchni podporowej, konieczne jest zabezpieczenie ruchomych części automatu osłoną, aby uniemożliwić ich przypadkowe dotknięcie. W tym celu należy posłużyć się instrukcją obsługi rolety. Należy jednak zapewnić dostęp do ruchomych elementów na potrzeby czynności konserwacyjnych.
- Podczas montażu należy ostrożnie manipulować urządzeniem: chronić je przed przysięciem, uderzeniami, upadkiem lub kontaktem z wszelkimi płynami; nie wykonywać otworów ani nie wkręcać śrub w obudowę silnika; nie umieszczać urządzenia w pobliżu źródeł ciepła i nie wystawiać go na działanie otwartego ognia (rys. 1). Działania takie mogą doprowadzić do uszkodzenia urządzenia i spowodować jego nieprawidłowe działanie lub sytuację zagrożenia. Jeżeli zdarzenie takie nastąpi, należy niezwłocznie przerwać montaż i zwrócić się do serwisu technicznego firmy Nice.
- Nie stosować śrub na rurze nawojowej w miejscu, w którym przechodzi silnik. Mogłyby one spowodować uszkodzenie silnika.
- Nie demontować urządzenia w sposób nieprzewidziany w niniejszej instrukcji obsługi.
- Nie modyfikować żadnej z części urządzenia, jeżeli modyfikacje takie nie zostały przewidziane w niniejszym w podręczniku. Producent nie ponosi odpowiedzialności za szkody wynikające z samowolnych modyfikacji urządzenia.
- Jeżeli urządzenie instalowane jest na wolnym powietrzu, należy zabezpieczyć na całej długości jego przewód zasilający, umieszczając go w rurze osłonowej przeznaczonej do zabezpieczania kabli elektrycznych.
- W przypadku uszkodzenia przewodu zasilającego podczas montażu, urządzenie nie może być użytkowane, ponieważ przewód nie nadaje się do wymiany, a jego uszkodzenie może stanowić źródło zagrożenia. W takim przypadku należy skontaktować się z serwisem technicznym firmy Nice.
- Podczas wykonywania montażu należy zadbać, aby inne osoby nie zbliżyły się do rolety, kiedy ta znajduje się w ruchu.

### 1.2 – Ostrzeżenia dotyczące użytkowania

- Urządzenie nie jest przeznaczone do użytku przez osoby (również dzieci), których możliwości fizyczne, czuciowe lub umysłowe są ograniczone. Z urządzenia nie mogą również korzystać osoby bez doświadczenia i stosownej wiedzy, chyba że wykonują to pod opieką osoby odpowiedzialnej za ich bezpieczeństwo oraz nadzorującej i instruujecej je na temat użytkowania urządzenia.
- Nie pozwalaj dzieciom, aby bawiły się stałymi urządzeniami sterującymi. Ponadto należy przechowywać z dala od dzieci przenośne (zdalne) urządzenia sterujące.
- Podczas wykonywania manewru należy nadzorować automatykę i zadbać, aby inne osoby nie zbliżyły się do niej aż do czasu zakończenia operacji.
- Nie sterować automatyką, kiedy w jej pobliżu myte są okna, wykonywana jest konserwacja itp. Przed wykonaniem tych czynności należy najpierw odłączyć zasilanie elektryczne.
- Należy pamiętać, aby kontrolować często sprężyny kompensacyjne i zużycie przewodów (jeżeli występują). Nie używać siłownika, jeżeli wymaga on wykonania regulacji lub napraw. W celu naprawienia usterek zwracać się wyłącznie do wyspecjalizowanego personelu technicznego.

## 2 OPIS PRODUKTU ORAZ JEGO PRZEZNACZENIE

**Era Fit P** jest rodziną silników rurowych przeznaczonych wyłącznie do napędzania rolet, wyposażonych (bądź nie), w mechaniczne blokady krańcówek (ograniczniki otwierania i sprężyny przeciwwłamaniowe). **Każde inne zastosowanie jest zabronione! Producent nie odpowiada za szkody wynikające z niewłaściwego używania urządzenia, niezgodnego z przeznaczeniem określonym w niniejszej instrukcji.**

Charakterystyka funkcjonalna urządzenia:

- zasilanie z sieci elektrycznej;
- instalacja w rurze nawojowej; wystająca część mocowana jest do skrzynki ze śrubami oraz specjalnymi obejmami (nieznajdującymi się na wyposażeniu);
- w urządzeniu znajduje się odbiornik radiowy oraz centrala sterująca współpracująca z enkoderem, który zapewnia elektroniczne sterowanie manewrami i precyzyjne działania krańcówek;
- jest kompatybilne z całym elektronicznym sprzętem sterującym firmy Nice (nadajniki i czujniki klimatyczne), w których zastosowany został system łączności radiowej NRC;
- może być sterowane wyłącznie drogą radiową, wykorzystując do ręcznego sterowania przenośne nadajniki Nice, a do sterowania automatycznego niektóre modele czujników klimatycznych firmy Nice (urządzenia nieznajdujące się w zestawie);
- może być programowane wyłącznie drogą radiową, za pomocą przenośnych nadajników Nice (urządzenia dodatkowe, nieznajdujące się w zestawie);
- może być wykorzystywane do opuszczania i podnoszenia rolety oraz zatrzymywania jej w górnym lub dolnym położeniu granicznym, a także w poszczególnych pozycjach pośrednich;
- wyposażone jest w system bezpieczeństwa „Wykrywanie przeszkód”, który interweniuje, kiedy podczas podnoszenia lub opuszczania rolety manewr zostanie nagle zatrzymany z powodu wyłknięcia przeszkody (przedmiotu, człowieka, itp.), silnego tarcia, spowodowanego nagromadzeniem się lodu, rozszerzalnością materiałów lub innym czynnikiem. W takim przypadku silnik powoduje natychmiastowe zatrzymanie wykonywanego manewru;
- wyposażone jest w termiczny system zabezpieczający, który w przypadku przegrzania spowodowanego użytkowaniem automatyki wykraczającym poza przewidziane ograniczenia, powoduje automatyczne odłączenie zasilania elektrycznego i łączy ją ponownie dopiero wtedy, gdy temperatura powróci do normalnych wartości;
- jest dostępne w różnych wersjach, każda z nich posiada określony moment obrotowy (*moc*).

## 3 MONTAŻ URZĄDZENIA

### 3.1 – Kontrole wstępne i ograniczenia w stosowaniu

**Uwaga! – Przed wykonaniem montażu należy wykonać następujące kontrole:**

- Zaraz po rozpakowaniu urządzenia należy sprawdzić, czy obecne są wszystkie jego elementy.
- Dostępne są różne wersje urządzenia. Każda z wersji ma określony moment obrotowy i została zaprojektowana do napędzania rolet o określonych wymiarach i ciężarze. W związku z tym przed wykonaniem montażu należy upewnić się, że parametry momentu obrotowego, prędkość obrotowa i czas działania urządzenia są zapewniają zautomatyzowane działanie Państwa rolety (posłużyć się „Przewodnikiem” znajdującym się w katalogu produktów firmy Nice – [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)). **Nie należy instalować urządzenia zwłaszcza wtedy, gdy jego moment obrotowy jest większy, niż moment niezbędny do napędu Państwa rolety.**
- Sprawdzić średnicę rury nawojowej. Rurę tę należy dobrać na podstawie momentu obrotowego silnika, zgodnie z poniższymi zaleceniami:
  - dla silników o rozmiarze „S” ( $\varnothing = 35$  mm), minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 40 mm;
  - dla silników o rozmiarze „M” ( $\varnothing = 45$  mm) i momencie obrotowym do 35 Nm (włącznie), minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 52 mm;
- W przypadku montażu na wolnym powietrzu, należy zapewnić odpowiednie zabezpieczenie silnika przed czynnikami atmosferycznymi. Dodatkowe ograniczenia w stosowaniu urządzenia przedstawione zostały w rozdziałach 1 i 2 oraz w „Parametrach technicznych”.

### 3.2 – Montaż i podłączenie silnika rurowego

**Uwaga! – Przed wykonaniem jakichkolwiek czynności należy uważnie zapoznać się z zaleceniami przedstawionymi w punktach 1.1 i 3.1. Nieprawidłowy montaż silnika może być przyczyną poważnego uszkodzenia ciała.**

W celu wykonania montażu i podłączenia silnika należy posłużyć się **rys. 4**. Ponadto należy zapoznać się z katalogiem produktów firmy Nice lub stroną [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com), w celu dobrania adaptera (**rys. 4-a**), zabieraka (**rys. 4-b**) oraz obejm silnika (**rys. 4-f**).

### 3.3 – Montaż urządzeń dodatkowych (opcjonalnie)

Po zainstalowaniu silnika należy zamontować także urządzenia dodatkowe, jeżeli takowe są przewidziane. Urządzenie jest kompatybilne z czujnikami klimatycznymi firmy Nice, które można połączyć z silnikami drogą radiową, jak na przykład niektóre modele z serii „Volo” i „Nemo”. W celu ustalenia, które urządzenia są kompatybilne z silnikiem i dobrania stosownych modeli, należy posłużyć się katalogiem produktów firmy Nice, znajdującym się również na stronie [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com). (urządzenia dodatkowe stosowane są opcjonalnie i nie znajdują się w zestawie).

## 4 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

Podłączenia elektryczne należy wykonywać dopiero po zamontowaniu silnika i przewidzianych urządzeń dodatkowych.

Kabel elektryczny silnika składa się z następujących przewodów wewnętrznych (**rys. 3**):

Przewód	kolor	połączenie
1	Brązowy	Faza zasilania
2	Niebieski	Zero zasilania
3	Żółto-zielony	Uziemienie

Podłączyć silnik do sieci elektrycznej, przestrzegając następujących **zaleceń**:

- *nieprawidłowe podłączenie może spowodować uszkodzenia lub sytuacje zagrożenia;*
- *należy skrupulatnie przestrzegać połączeń wskazanych w niniejszej instrukcji;*
- *na linii zasilania silnika należy zainstalować wyłącznik sieciowy, którego odległość pomiędzy stykami będzie gwarantowała całkowite rozłączenie w warunkach III kategorii przepięcia, zgodnie z zaleceniami dotyczącymi montażu (wyłącznik nie jest dostarczany wraz z automatem).*

**Urządzenia, które można podłączyć drogą radiową** (nadajniki przenośne i niektóre modele czujników klimatycznych): skonfigurować je dla silnika podczas fazy programowania, odwołując się do procedur przedstawionych w niniejszej instrukcji oraz w instrukcjach poszczególnych urządzeń.

## 5 PROGRAMOWANIE I REGULACJE

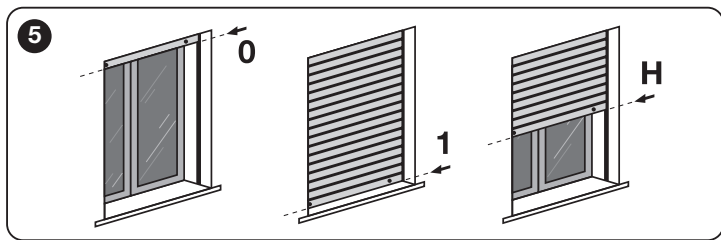
### 5.1 - Ogólne zalecenia

- Regulację krańcówek należy wykonywać po zainstalowaniu silnika na rolecie i podłączeniu go do zasilania.
- W instalacjach, w których występuje więcej niż jeden silnik i/lub odbiornik, przed rozpoczęciem programowania należy odłączyć od zasilania elektrycznego silniki i odbiorniki, które nie mają być programowane.
- Należy ściśle przestrzegać ograniczeń czasowych podanych w poszczególnych procedurach: od momentu zwolnienia przycisku do wciśnięcia kolejnego przycisku, przewidzianego w procedurze, nie może upłynąć więcej niż 60 sekund. W przeciwnym wypadku, po upływie tego czasu silnik wykona 6 manewrów informujących o anulowaniu wykonywanej procedury.
- Podczas programowania silnik wykonuje określoną liczbę krótkich manewrów, stanowiących „odpowiedź” na polecenie wydane przez instalatora. Należy pamiętać, aby zliczać te manewry nie biorąc pod uwagę kierunku, w którym są wykonywane.

### 5.2 - Pozycje, w których roleta zatrzymuje się automatycznie

System elektryczny, kontrolujący w każdym momencie ruchy rolety, automatycznie zatrzymuje ją, kiedy osiągnie ona określoną, zaprogramowaną przez instalatora pozycję. Możliwe jest zaprogramowanie następujących pozycji (**rys. 5**):

- pozycja „0” = górna krańcówka: całkowicie zwinięta roleta;
- pozycja „1” = dolna krańcówka: całkowicie rozwinięta roleta;
- pozycja „H” = pozycja pośrednia: roleta częściowo rozwinięta.



Kiedy krańcówki nie są jeszcze zaprogramowane, ruchy rolety mogą odbywać się wyłączenie w trybie „manualnym”, czyli poprzez wciśnięcie i przytrzymanie przycisku na czas niezbędny do wykonania manewru. Ruch ten zostaje zatrzymany natychmiast po zwolnieniu przez użytkownika przycisku. Kiedy natomiast krańcówki zostały już zaprogramowane, **krótkie wciśnięcie danego przycisku** wystarczy, aby uruchomić roletę. Posuw rolety zakończy się w sposób automatyczny, jak tylko osiągnie ona zadaną pozycję.

Procedura programowania krańcówek powoduje jednoczesne przypisanie również obu kierunków obrotów silnika do poszczególnych przycisków podnoszenia (▼) znajdujących się na urządzeniu sterującym (początkowo, kiedy krańcówki nie są jeszcze zaprogramowane, przypisanie takie odbywa się przypadkowo i może zdarzyć się, że wciśnięcie przycisku ▲ spowoduje opuszczanie rolety zamiast jej podnoszenia i odwrotnie).

### 5.3 - Przegląd nadajników

#### 5.3.1 - Nadajniki kompatybilne

W celu zapoznania się z urządzeniami sterującymi firmy Nice kompatybilnymi z odbiornikiem radiowym wbudowanym w silnik, należy zaznajomić się z katalogiem produktów firmy Nice lub ze stroną [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com).

#### 5.3.2 - Hierarchia konfiguracji nadajników

Zasadniczo nadajnik może zostać wczytany do silnika jako: **a)** nadajnik ROBOCZY (tymczasowa konfiguracja); **b)** jako PIERWSZY nadajnik (stała konfiguracja); **c)** jako DRUGI nadajnik (lub trzeci, czwarty, itd.) (stała konfiguracja).

##### A – Nadajnik roboczy

Nadajnik może zostać wczytany jako nadajnik roboczy tylko wtedy, gdy do silnika nie został jeszcze wczytany żaden inny nadajnik. W celu wykonania tej konfiguracji należy przeprowadzić procedurę 5.5 (powoduje ona wczytanie nadajnika w „Trybie I”).

##### B – Pierwszy nadajnik

Nadajnik może zostać wczytany jako pierwszy nadajnik tylko wtedy, gdy do silnika nie został jeszcze wczytany żaden inny nadajnik, lub jeśli wczytany został tylko nadajnik roboczy. W celu wykonania tej konfiguracji należy przeprowadzić procedurę 5.6 (powoduje ona wczytanie nadajnika w „Trybie I”).

##### C – Drugi nadajnik (lub trzeci, czwarty, itd.)

Nadajnik może zostać wczytany jako drugi nadajnik (lub trzeci, czwarty, itd.) tylko wtedy, jeżeli do silnika został już wpisany pierwszy nadajnik. W celu wykonania tej konfiguracji należy przeprowadzić jedną z procedur przedstawionych w punkcie 5.10. **Uwaga!** – Jeżeli został skonfigurowany wczytany nadajnik roboczy, nie można skonfigurować drugiego nadajnika (ani trzeciego, czwartego, itd.).

#### 5.3.3 - Dwa sposoby wykonania konfiguracji przycisków na nadajniku

Konfigurację przycisków na nadajniku można przeprowadzić na dwa różne sposoby, określone jako: „Tryb I” i „Tryb II”.

- **„TRYB I”** – Tryb ten powoduje automatyczne przypisanie wszystkich poleceń dostępnych w silniku do poszczególnych, znajdujących się na nadajniku przycisków, uniemożliwiając instalatorowi modyfikację wzajemnej konfiguracji poleceń i przycisków. Po zakończeniu tej procedury każdy przycisk będzie przypisany do określonego polecenia, zgodnie z poniższym schematem:

- przycisk ▲ (lub przycisk 1): zostanie przypisany do polecenia **Podnoszenie**
- przycisk ■ (lub przycisk 2): zostanie przypisany do polecenia **Stop**
- przycisk ▼ (lub przycisk 3): zostanie przypisany do polecenia **Opuszczanie** (jeżeli na nadajniku znajduje się czwarty przycisk....)
- przycisk 4: zostanie przypisany do polecenia **Stop**

**Wskazówka:** Jeżeli na przyciskach Państwa nadajnika nie znajdują się żadne symbole ani liczby, do ich identyfikacji należy posłużyć się **rys. 2**.

- **„TRYB II”** – Tryb ten umożliwi  ręczne przypisanie dowolnego z poleceń dostępnych w silniku do dowolnego z przycisków nadajnika, co daje instalatorowi możliwość wyboru polecenia i przycisku. Po zakończeniu tej procedury, w celu skonfigurowania kolejnego przycisku z innym poleceniem, należy powtórzyć od początku całą procedurę.

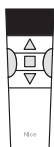
**Uwaga!** Dla każdego automatu istnieje lista poleceń, jakie można skonfigurować w „Trybie II”. W przypadku silnika będącego przedmiotem niniejszego podręcznika lista dostępnych poleceń przedstawiona została w procedurze 5.10.2.

#### 5.3.4 - Liczba możliwych do wczytania nadajników

Istnieje możliwość skonfigurowania **30 nadajników**, jeżeli wszystkie wczytane zostaną w „Trybie I”, lub **30 pojedynczych poleceń (przycisków)**, zostaną wczytane w całości w „Trybie II”. Oba tryby mogą być wykorzystywane łącznie, do maksymalnej liczby 30 skonfigurowanych jednostek.

### 5.4 - Nadajnik, który należy wykorzystać do procedury programowania

- Procedury programowania mogą być wykonywane wyłącznie, kiedy nadajnik skonfigurowany jest w „Trybie I” (punkt 5.5 / 5.6 / 5.10.1).
- Procedury programowania mogą być wykonywane także przy użyciu nadajnika „roboczego”, czyli skonfigurowanego prowizorycznie (punkt 5.5).
- Jeżeli nadajnik wykorzystywany do programowania steruje kilkoma zespołami automatyki, podczas wykonywania procedury – przed uruchomieniem polecenia – należy zaznaczyć „zespół”, do którego należy programowany siłownik.



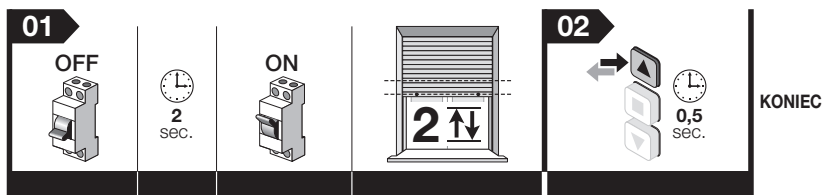
## 5.5 - Konfiguracja (prowizoryczna) nadajnika „roboczego”

Nadajnik „roboczy” wczytany jest do siłownika w sposób prowizoryczny. Jest przydatny podczas wykonywania wszystkich procedur programowania, regulacji i prób odbiorczych automatyki. Po zakończeniu pracy nadajnik może zostać skasowany (w tym celu należy odłączyć zasilanie od siłownika) lub skonfigurowany w sposób stały, jako „pierwszy nadajnik”, wykorzystując w tym celu procedurę 5.6.

### Ostrzeżenie:

- Nadajnik może zostać wczytany jako nadajnik roboczy tylko wtedy, gdy do silnika nie został jeszcze wczytany żaden inny nadajnik.
- Procedura powoduje konfigurację nowego nadajnika w „Trybie I”, („Tryb I” został wyjaśniony w punkcie 5.3.3).

01. Odłączyć zasilanie elektryczne siłownika, odczekać 2 sekundy i ponownie załączyć zasilanie: siłownik wykona 2 manewry.
02. Następnie wcisnąć przycisk ▲ (siłownik nie wykonuje żadnego manewru).



**Wskazówka** – Po zakończonej konfiguracji kierunek podnoszenia i opuszczania rolety nie jest jeszcze przypisany do poszczególnych przycisków ▲ i ▼ nadajnika. Przyciski te zostaną przypisane automatycznie podczas regulacji krańcówek „0” i „1”; ponadto roleta będzie przesuwana się w trybie „manualnym” dopóki krańcówki nie zostaną wyregulowane. Po ich ustawieniu ruch będzie się odbywał po krótkim naciśnięciu przycisku nadajnika.

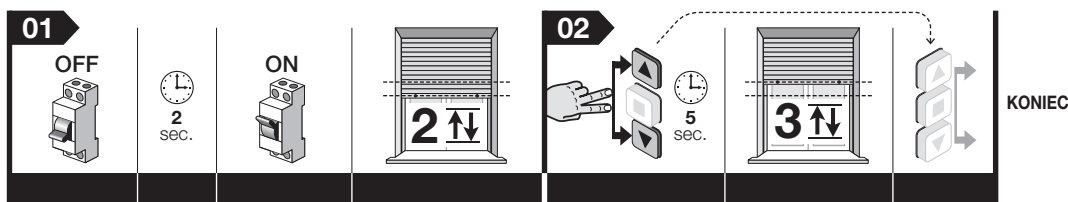


## 5.6 - Konfiguracja PIERWSZEGO nadajnika na stałe

### Ostrzeżenie:

- Nadajnik może zostać wczytany jako pierwszy nadajnik tylko wtedy, gdy do siłownika nie został wczytany żaden inny nadajnik, lub jeśli wczytany został tylko nadajnik roboczy.
- Aby wczytać drugi nadajnik (lub trzeci, czwarty, itp.) NIE stosować niniejszej procedury, ale procedurę 5.10.
- Ta procedura powoduje konfigurację nowego nadajnika w „Trybie I”, („Tryb I” został wyjaśniony w punkcie 5.3.3).

01. Odłączyć zasilanie elektryczne w silniku, odczekać 2 sekundy i ponownie załączyć zasilanie: silnik wykona 2 manewry.
02. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przyciski.



**Wskazówka** – Po zakończonej konfiguracji kierunek podnoszenia i opuszczania rolety nie jest jeszcze przypisany do poszczególnych przycisków ▲ i ▼ nadajnika. Przyciski te zostaną przypisane automatycznie podczas regulacji krańcówek „0” i „1”; ponadto roleta będzie przesuwana się w trybie „manualnym” dopóki krańcówki nie zostaną wyregulowane. Po ich ustawieniu ruch będzie się odbywał po krótkim naciśnięciu przycisku nadajnika.



## 5.7 - Sterowana konfiguracja górnej („0”) i dolnej („1”) krańcówki



**UWAGA!** – Programowanie przeznaczone wyłącznie dla rolet z mechanicznymi blokadami krańcówek.

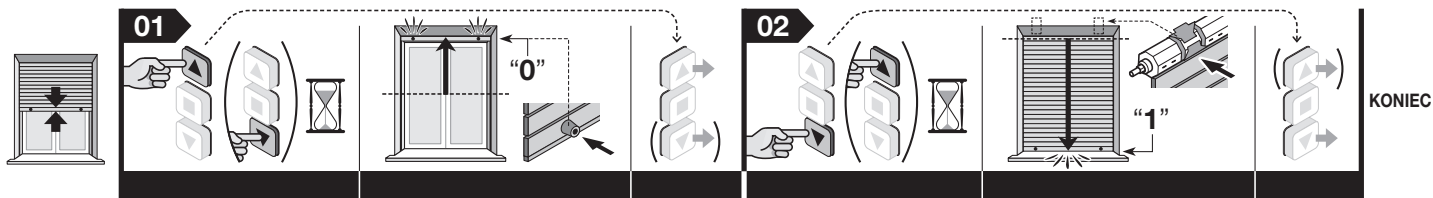
Procedura ta powoduje przypisanie kierunków obrotów silnika do przycisków ▲ i ▼ urządzenia sterującego, w taki sposób, że przycisk ▲ steruje podnoszeniem, a przycisk ▼ opuszczaniem rolety.

**Wskazówka** – Konfiguracja krańcówek przy użyciu tej procedury powoduje, że obie wysokości są stale kontrolowane i aktualizowane przez funkcję „automatyczna aktualizacja krańcówek” (patrz punkt 6.3).

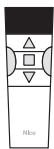
Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić roletę w połowie suwu.

**01.** Wydać polecenie wykonania manewru **podnoszenia**, przytrzymując w tym celu przycisk ▲ (lub ▼) i zaczekać, aż roleta zostanie zatrzymana automatycznie w wyniku uderzenia ograniczników zabezpieczających o konstrukcję (= *górną krańcówką „0”*). Następnie zwolnić przycisk.

**02.** Wydać polecenie wykonania manewru **opuszczania**, przytrzymując w tym celu przycisk ▼ (lub ▲) i zaczekać, aż roleta zostanie zatrzymana automatycznie w wyniku zablokowania sprężyn w skrzynce rolety (= *dolną krańcówką „1”*). Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Po wykonaniu tego programowania przycisk ▲ będzie sterował wykonaniem manewru podnoszenia, a przycisk ▼ manewrem opuszczania. Jeżeli rezultat jest inny od oczekiwanego, skasować ustawienia krańcówek (procedura 5.11) i powtórzyć konfigurację krańcówek.



## 5.8 - Aktywowanie automatycznej konfiguracji górnej („0”) i dolnej („1”) krańcówki



**UWAGA!** – Programowanie przeznaczone wyłącznie dla rolet z mechanicznymi blokadami krańcówek.

Procedura ta powoduje przypisanie kierunków obrotów silnika do przycisków ▲ i ▼ urządzenia sterującego, w taki sposób, że przycisk ▲ steruje podnoszeniem, a przycisk ▼ opuszczaniem rolety. **Krańcówki zostają automatycznie zaprogramowane podczas kolejnych 2-3 pierwszych manewrów otwierania i zamykania rolety.**

**Ostrzeżenie** – Konfiguracja krańcówek przy użyciu tej procedury powoduje, że obie wysokości są stale kontrolowane i aktualizowane przez funkcję „automatyczna aktualizacja krańcówek” (patrz punkt 6.3).

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić roletę w połowie suwu.

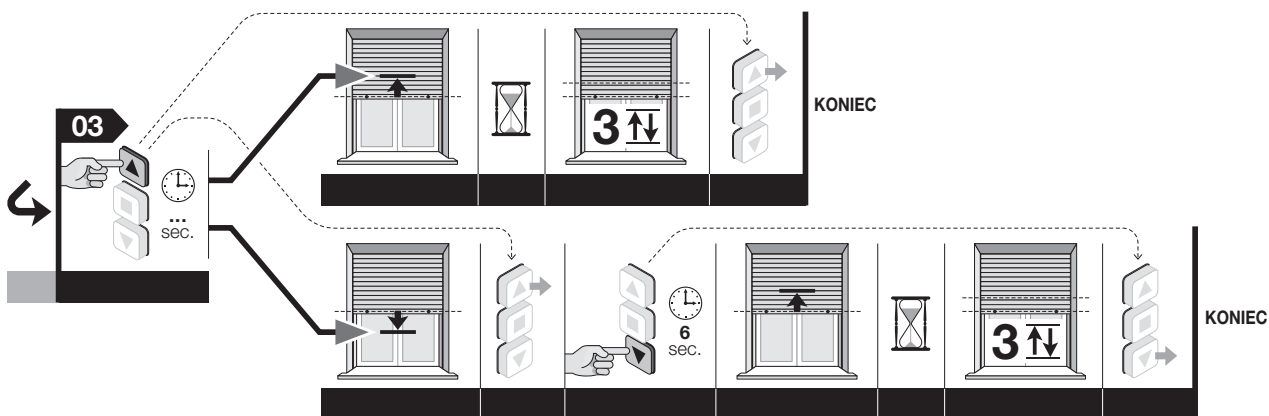
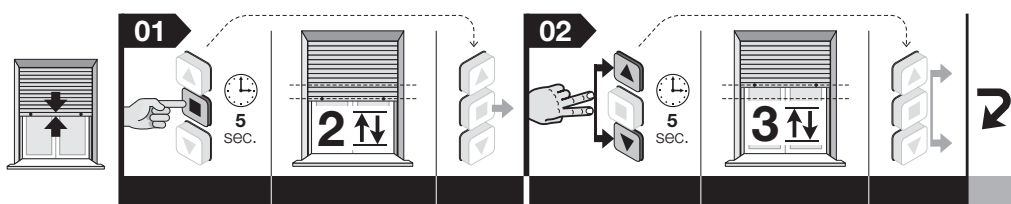
**01.** Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

**02.** Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przyciski.

**03.** Wcisnąć i przytrzymać przycisk ▲ i;

• jeżeli roleta jest **podnoszona**, cały czas wciskać przycisk i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

• jeżeli roleta jest **opuszczana** zwolnić przycisk ▲ i cały czas wciskać przycisk ▼, oczekując aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.



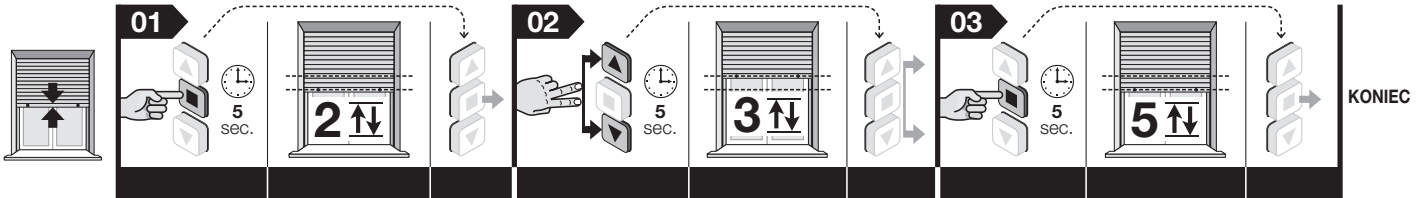
Po zakończeniu procedury wydać nowe polecenie, aby sprawdzić, czy wciśnięty przycisk i kierunek ruchu rolety są zgodne. Jeżeli nie są zgodne, wykonać procedurę 5.8.1. w celu przywrócenia ustawień fabrycznych i powtórzyć procedurę 5.8.

**Wskazówka** – Po wykonaniu tego programowania przycisk ▲ będzie sterował wykonaniem manewru podnoszenia, a przycisk ▼ manewrem opuszczania. Roleta będzie poruszała się w obrębie limitów określonych przez obie wysokości krańcówek.

### 5.8.1 - Dezaktywowanie automatycznej konfiguracji (w celu wykonania konserwacji lub przywrócenia ustawień fabrycznych)

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić roletę w połowie suwu.

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
03. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

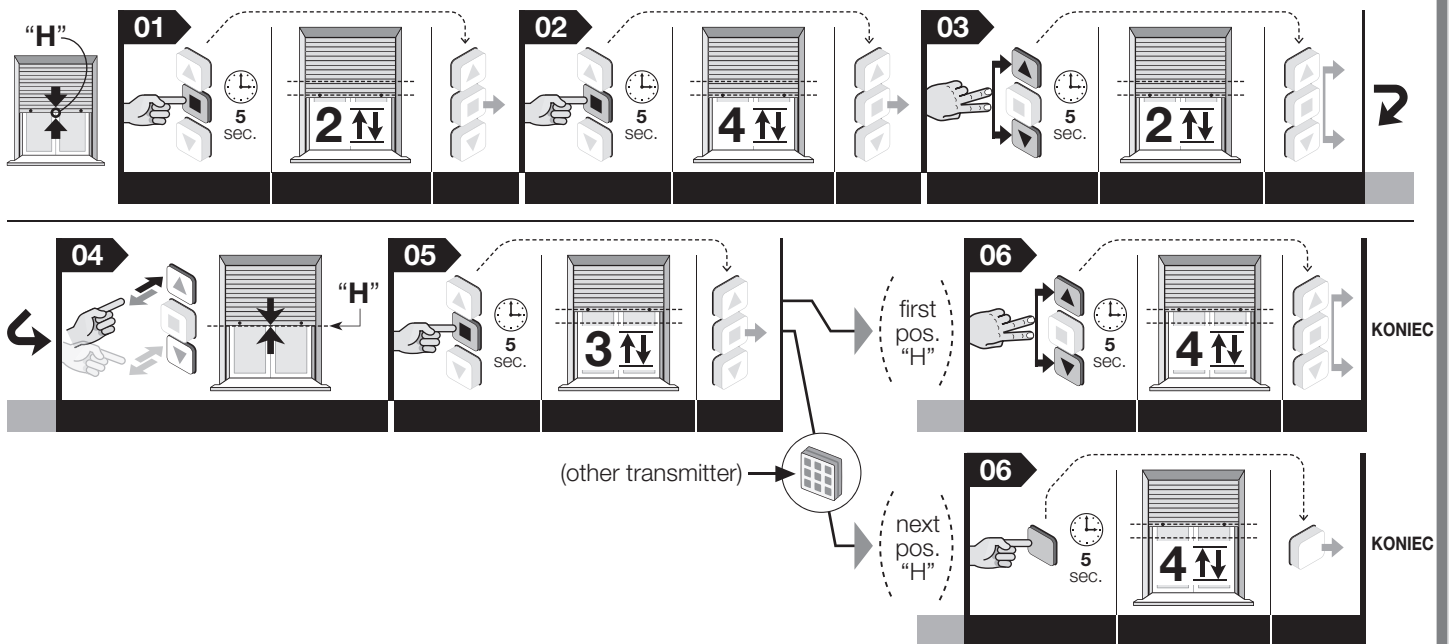
### 5.9 - Regulacja wysokości (H) częściowego otwarcia/zamknięcia

Silnik ma możliwość zapamiętania 30 różnych pozycji częściowego otwarcia/zamknięcia, zwanych „wysokością H”. Wysokości te można regulować tylko po uprzednim wyregulowaniu krańcówek „0” i „1”. Poniższa procedura umożliwia regulację jednej wysokości „H” na raz.

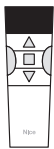
**Ostrzeżenie** – W razie konieczności zmiany pozycji już skonfigurowanej wysokości „H”, należy powtórzyć niniejszą procedurę, wciskając w punkcie 06 przycisk, do którego przypisana jest dana wysokość.

Przed rozpoczęciem wykonywania procedury przesunąć roletę na wysokość „H”, która ma zostać zapamiętana.

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać ponownie przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
04. **Precyzyjna regulacja pozycji:** wcisnąć kilkakrotnie impulsowo przyciski ▲ i ▼, dopóki roleta nie ustawi się na żądanej wysokości częściowej (przy każdym impulsie roleta przesuwa się o kilka milimetrów).
05. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
06. **Aby zapamiętać PIERWSZĄ wysokość „H”:** Na nadajniku, który wykorzystywany będzie do wykonania tej procedury przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
- Aby skonfigurować KOLEJNĄ wysokość „H”:** Na nowym, niewczytanym nadajniku przytrzymać żądany przycisk i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury możliwe jest jej anulowanie w dowolnym momencie, poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.





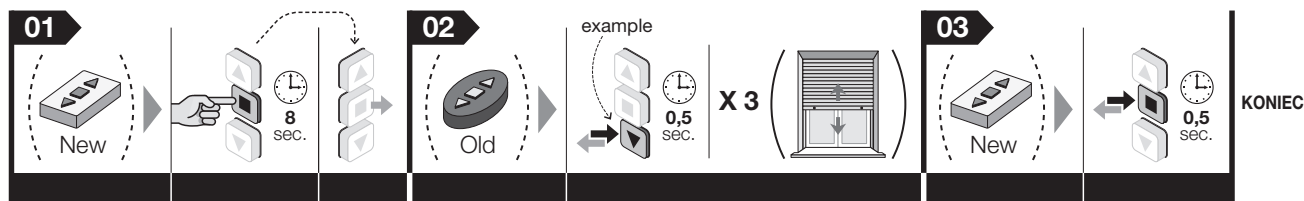
## 5.10 - Konfiguracja **DRUGIEGO** (trzeciego, czwartego itp.) nadajnika



W celu wykonania tych procedur konieczne jest dysponowanie już skonfigurowanym nadajnikiem („starym”).

### 5.10.1 - Konfiguracja drugiego nadajnika w „Trybie I”

**Uwaga!** – Procedura powoduje wczytanie nowego nadajnika w „Trybie I”, niezależnie od trybu, w którym został wczytany stary nadajnik.




01. (na nowym nadajniku) Przytrzymać przez 8 sekund przycisk , a następnie zwolnić go (w tym przypadku silnik nie wykona żadnego manewru).
02. (na starym nadajniku) Wcisnąć 3 razy dowolny przycisk, nawet jeśli został już wczytany (silnik rozpocznie manewr przypisany do tego przycisku).
03. (na nowym nadajniku) Wcisnąć 1 raz przycisk , aby zakończyć procedurę. **Uwaga!** – Jeżeli silnik wykona 6 manewrów, oznacza to, że jego pamięć jest zapełniona.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania tej procedury możliwe jest jej anulowanie w dowolnym momencie, poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków  i . Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

### 5.10.2 - Konfiguracja drugiego nadajnika w „Trybie II”

**Uwaga!** – Procedura powoduje konfigurację jednego z przycisków nowego nadajnika w „Trybie II”, niezależnie od trybu, w którym został skonfigurowany przycisk wciskany na starym nadajniku.

01. (na nowym nadajniku) Przytrzymać przez 8 sekund przycisk, który ma zostać skonfigurowany (na przykład: przycisk , a następnie zwolnić go (w tym przypadku silnik nie wykonuje żadnego manewru).
02. (na starym nadajniku) Przytrzymać przycisk  i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. (na starym nadajniku) Wcisnąć na chwilę kilka razy przycisk , w zależności od polecenia, które ma zostać skonfigurowane:

1 impuls = polecenie „Krok po Kroku”

2 impulsy = polecenie „Otwórz”

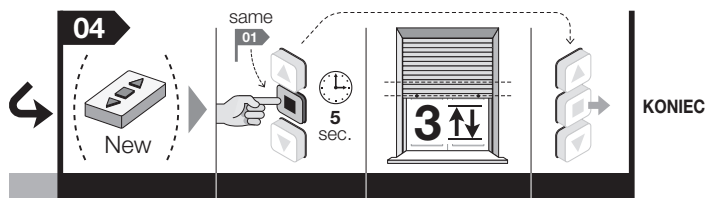
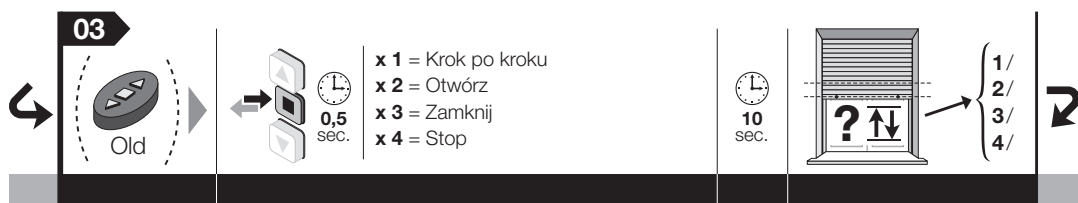
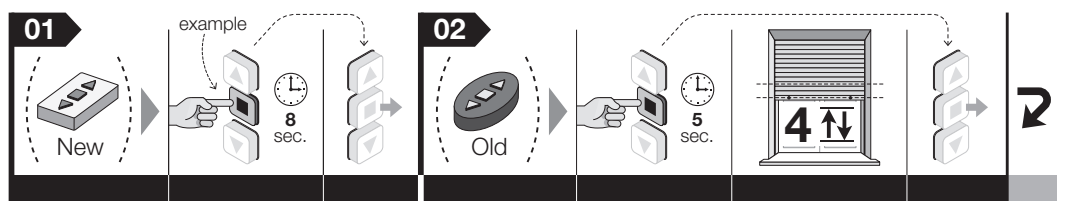
3 impulsy = polecenie „Zamknij”



4 impulsy = polecenie „Stop”

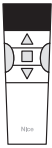
Po około 10 sekundach silnik wykona taką liczbę manewrów, jaka była liczba impulsów nadanych za pomocą nadajnika.

04. (na nowym nadajniku) Przytrzymać ten sam przycisk, który został wciśnięty w punkcie 01 i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

**Uwaga!** – Jeżeli silnik wykona 6 manewrów, oznacza to, że jego pamięć jest zapełniona.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania tej procedury możliwe jest jej anulowanie w dowolnym momencie, poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków  i . Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

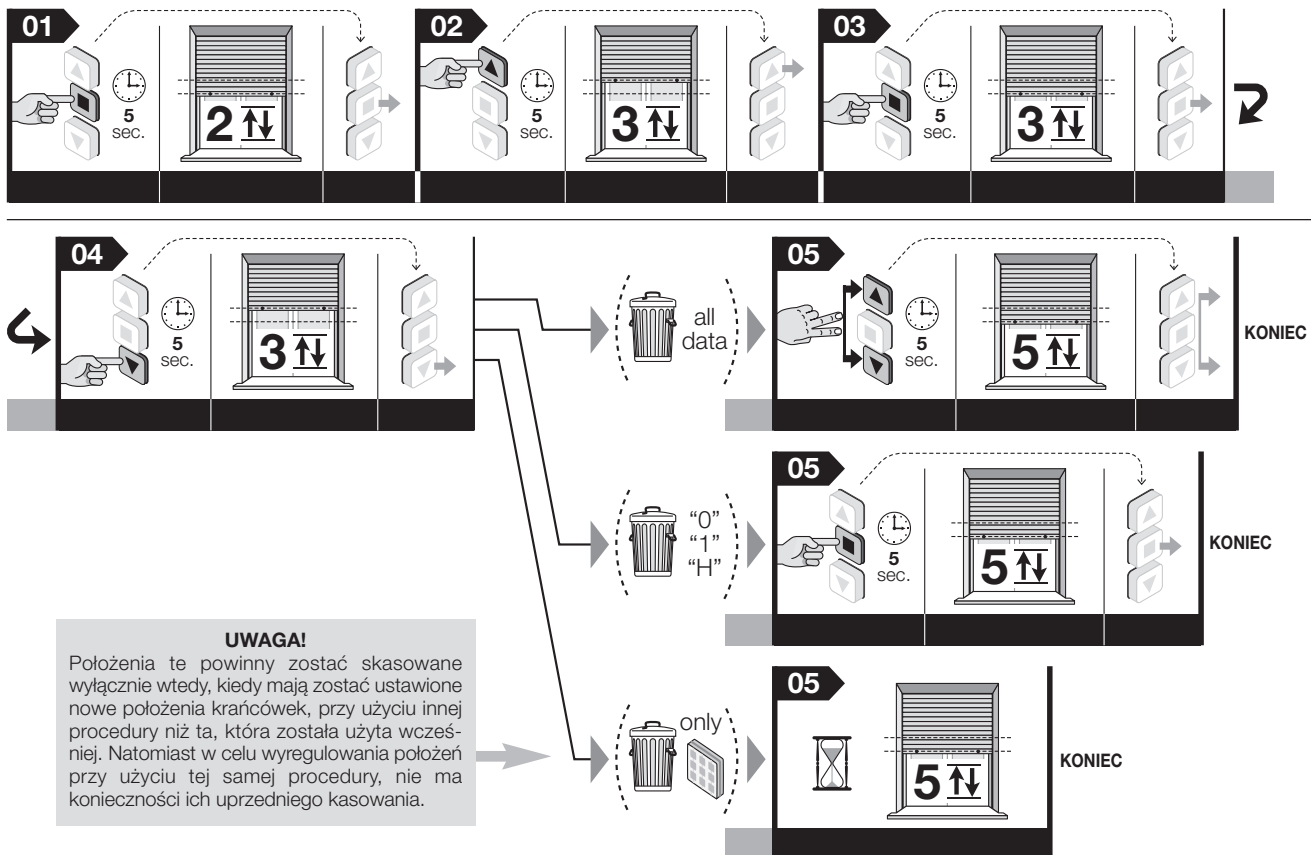


## 5.11 - Całkowite lub częściowe kasowanie pamięci

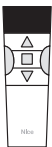
Procedura ta umożliwia wybranie w punkcie 05 danych, które mają zostać skasowane.

### Procedura wykonywana z nadajnikiem wczytanym w „Trybie I”

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać przycisk ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Przytrzymać przycisk ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
05. • **Aby skasować całą pamięć:** przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przyciski.
- **Aby skasować tylko kody wczytanych nadajników:** nie wciskać żadnego przycisku i zaczekać aż silnik wykona 5 manewrów.
- **Aby skasować tylko położenie krańcówek oraz położenia pośrednie:** UWAGA! Położenia te powinny zostać skasowane wyłącznie wtedy, kiedy mają zostać ustawione nowe położenia krańcówek, przy użyciu innej procedury niż ta, która została użyta wcześniej. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przycisk.



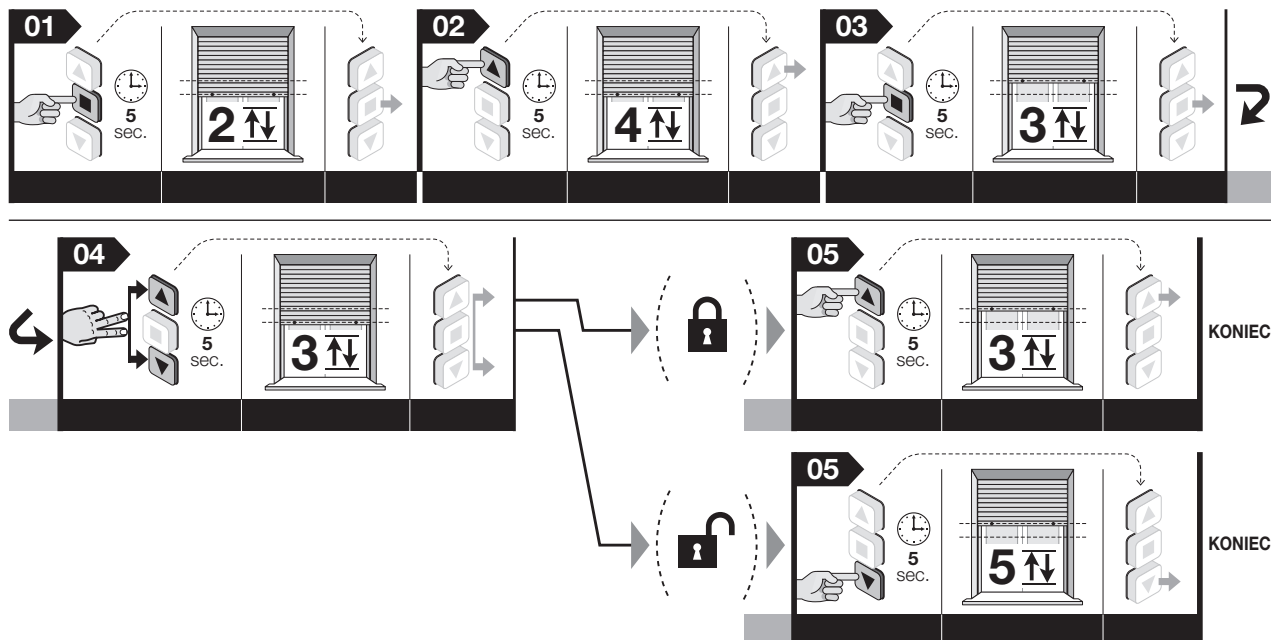
**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury można ją anulować w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.



## 5.12 - Blokowanie i odblokowywanie pamięci

Procedura ta umożliwia zablokowanie i odblokowanie pamięci silownika w celu uniemożliwienia wykonania przypadkowego wczytania innych nadajników występujących w instalacji.

01. Przytrzymać przycisk ■ i czekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać przycisk ▲ i czekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać przycisk ■ i czekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i czekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
05. • **Aby zablokować pamięć:** przytrzymać przycisk ▲ i czekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.  
• **Aby odblokować pamięć:** przytrzymać przycisk ▼ i czekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury można ją anulować w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

## 6 OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE CODZIENNEGO UŻYTKOWANIA AUTOMATU

### 6.1 – Funkcja „Wykrywanie przeszkód”

Funkcja ta aktywowana jest automatycznie w momencie zaprogramowania krańcówki. Interwencja następuje w momencie, gdy podczas podnoszenia lub opuszczania rolety manewr zostanie nagle zatrzymany z powodu wystąpienia przeszkody (przedmiotu, człowieka, itp.), silnego tarcia, spowodowanego nagromadzeniem się lodu, rozszerzalnością materiałów lub innym czynnikiem. W takim przypadku silnik powoduje natychmiastowe zatrzymanie wykonywanego manewru. Mówiąc w skrócie, funkcja ta steruje siłą, jaką silnik musi przyłożyć do przeszkody, aby umożliwić rolecie przesuwanie się. Funkcji tej nie można dezaktywować.

### 6.2 – Maksymalny czas pracy ciągłej

Zasadniczo silniki z linii „Era” przeznaczone są do użytku prywatnego, a co za tym idzie, nieciągłego. Gwarantują one maksymalny czas użytkowania ciągłego do 4 minut, a w przypadku przegrzania (na przykład w wyniku ciągłego i przedłużającego się użytkowania), automatycznie zadziałanie „zabezpieczenia termicznego”, które odcina zasilanie elektryczne i łączy ją ponownie dopiero wtedy, gdy temperatura powróci do normalnych wartości.

### 6.3 – Funkcja „Automatycznego aktualizowania krańcówek”

Funkcja ta służy do sprawdzania położenia krańcówek za każdym razem, kiedy roleta wykonując manewr uderzy w krańcówkę. Uderzenie to umożliwia zmierzenie nowych wartości krańcówek i zaktualizowanie wartości dotychczasowych, korygując w ten sposób ewentualne luzy, jakie mogą pojawić się w trakcie użytkowania automatyki z powodu zużycia i/lub wahań temperatury, na jakie narażone są listwy i sprężyny silnika. Stałe aktualizowanie wysokości zapewnia, że roleta osiąga wysokość krańcówki zawsze z maksymalną precyzją. Funkcja nie jest aktywowana, kiedy suw rolety trwa mniej niż 2,5 sekundy i nie osiąga ona położenia krańcowego.

### 6.4 – Sterowanie częściowym otwarciem/zamknięciem rolety (wysokość „H”)

Zasadniczo, w celu wydania polecenia częściowego otwarcia/zamknięcia rolety należy wcisnąć przycisk (na nadajniku), który został przypisany do tej wysokości częściowej podczas wykonywania ostatniego kroku procedury 5.9.

#### Co zrobić jeśli... (pomoc w rozwiązywaniu problemów)

- Po wysłaniu polecenia silnik nie włącza się:**  
Sytuacja taka może mieć miejsce, jeżeli roleta znajduje się w pobliżu którejś krańcówki lub wykryła w tym punkcie przeszkodę. W tym przypadku należy najpierw wydać polecenie ruchu w przeciwnym kierunku, a następnie ponownie wydać polecenie żądanego manewru.

## Utylizacja urządzenia

Zarówno operacje montażu jak i demontażu po zakończeniu eksploatacji urządzenia powinny być wykonywane przez wykwalifikowany personel. Urządzenie składa się z różnego rodzaju materiałów: niektóre z nich mogą zostać poddane recyklingowi, inne powinny zostać poddane utylizacji. Należy we własnym zakresie zapoznać się z informacjami na temat recyklingu i utylizacji przewidzianych w lokalnie obowiązujących przepisach dla danej kategorii produktu. **Uwaga!** – niektóre części urządzenia mogą zawierać skażające lub niebezpieczne substancje; jeśli trafią one do środowiska, mogą wywołać poważne szkody dla samego środowiska oraz dla zdrowia ludzi. Jak wskazuje symbol zamieszczony obok, zabrania się wyrzucania urządzenia razem z odpadami domowymi. Należy więc przeprowadzić „selektywną zbiórkę odpadów” zgodnie z metodami przewidzianymi przez przepisy obowiązujące na danym terytorium lub oddać urządzenie do sprzedawcy podczas dokonywania zakupu nowego ekwiwalentnego urządzenia. **Uwaga!** – lokalne przepisy mogą przewidywać ciężkie sankcje w przypadku bezprawnej utylizacji niniejszego produktu.



Opakowanie urządzenia należy utylizować zgodnie z lokalnymi przepisami.

## Dane techniczne

**Napięcie zasilania:** patrz dane na tabliczce znamionowej silnika

**Moc pobierana w trybie Stand-by:** 0,5 W

**Rozdzielczość enkodera:** 2,7°

**Czas pracy ciągłej:** 4 minuty

**Minimalna temperatura operacja:** -20 °C

**Stopień ochrony:** IP 44

#### Uwagi:

- Wszystkie podane dane techniczne dotyczą temperatury otoczenia 20 °C (± 5 °C).
- Nice S.p.a. zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian w produkcie w dowolnym momencie. Tym niemniej spółka gwarantuje zachowanie takich samych funkcji i przeznaczenia użytkowego urządzeń.

## Deklaracja zgodności WE

Niniejszym, firma Nice S.p.A. deklaruje, że produkty: **E Fit SP(...)**, **E Fit MP(...)** są zgodne z istotnymi wymogami oraz innymi rozporządzeniami dyrektyw **1999/5/WE**, **2006/95/WE**, **2004/108/WE**. Z deklaracją zgodności można zapoznać się i wydrukować ją ze strony [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com), lub zwracając się bezpośrednio do firmy Nice S.p.A.

 Inż. **Luigi Paro**  
(Dyrektor Generalny)



# Snelgids

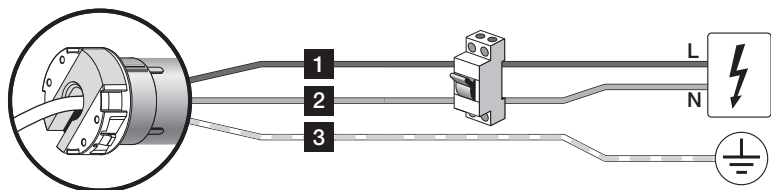
## Era Fit P

buismotor voor rolluiken tapparelle met veiligheidsdoppen en stijve veren tegen inbraak

Opmerking met betrekking tot raadpleging • In deze Snelgids wordt een autonome nummering van de afbeeldingen gehanteerd, die niet overeenkomt met de nummering in de tekst van de volledige handleiding. • Deze gids is geen vervanging van de volledige handleiding.

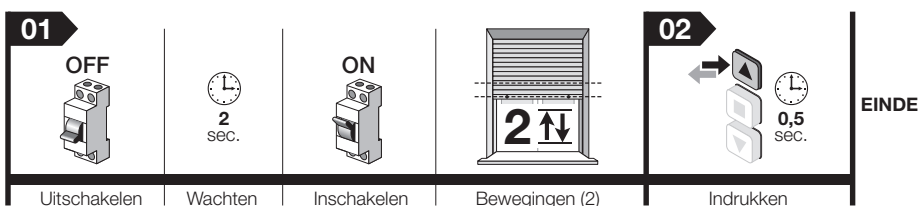
Nice

### 1 - Elektrische aansluitingen - zie hoofdstuk 4

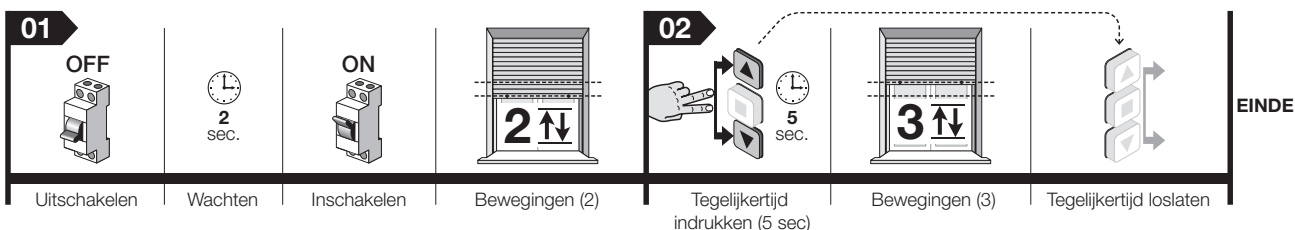


Kabel	kleur	aansluiting
1	Bruin	Voedingsfase
2	Blauw	Neutraal
3	Geel-groen	Aarde

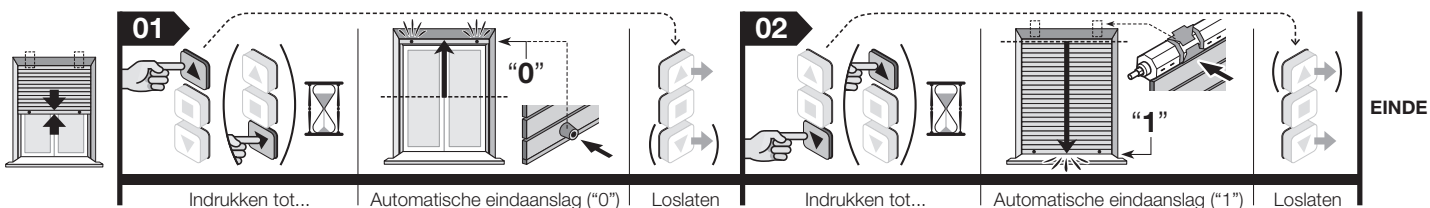
### 2 - (Tijdelijke) opslag van een "service"-zender in het geheugen - zie paragraaf 5.5



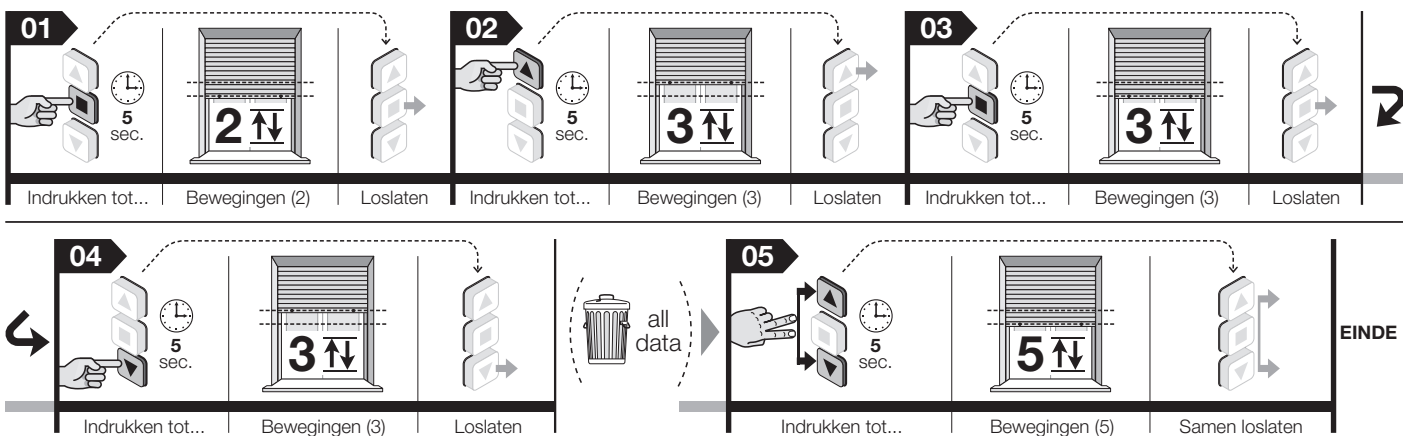
### 3 - Geheugenopslag van de EERSTE zender (permanente geheugenopslag) - zie paragraaf 5.6



### 4 - Geleide geheugenopslag van de eindaanslagen "0" en "1" - zie paragraaf 5.7



### 5 - Volledig wissen van het geheugen - zie paragraaf 5.11



# Volledige handleiding

**Opmerking met betrekking tot raadpleging van de handleiding** – Een aantal in de tekst vermelde afbeeldingen zijn achter in de handleiding terug te vinden.

## 1 WAARSCHUWINGEN EN ALGEMENE VOORZORGSMATREGELEN MET HET OOG OP VEILIGHEID

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

### 1.1 - Waarschuwingen met betrekking tot de installatie

- Alle werkzaamheden met betrekking tot installatie, aansluiting, programmering en onderhoud van het product mogen alleen worden uitgevoerd door een gekwalificeerd en bevoegd technicus, met inachtneming van geldende wetten, normen, plaatselijke verordeningen en de instructies in deze handleiding.
- Voordat u met de installatie begint, dient u paragraaf 3.1 te lezen om te controleren of het product geschikt is voor de automatisering van uw rolluik. Als het product niet geschikt is, dient u NIET verder te gaan met de installatie.
- Tijdens alle werkzaamheden voor installatie en onderhoud van het product moet de automatisering losgekoppeld zijn van de elektrische stroomvoorziening. Voordat er met de werkzaamheden wordt begonnen, moet er een bord met de tekst "LET OP! MACHINE IN ONDERHOUD" op het uitschakelapparaat worden aangebracht.
- Voordat u met de installatie begint, moet u ervoor zorgen dat alle elektriciteitskabels die niet bij de inrichting horen, uit de buurt blijven en moet u alle mechanismen die niet noodzakelijk zijn voor de gemotoriseerde werking van het rolluik, uitschakelen.
- Als het product wordt geïnstalleerd op een hoogte die lager is dan 2,5 m vanaf de vloer of vanaf een ander steunoppervlak, dan moeten de bewegende onderdelen worden beschermd met een afdekking om onbedoelde toegang te verhinderen. Voor de verwezenlijking van de bescherming raadpleegt u de handleiding van het rolluik; zorg er in ieder geval wel voor dat toegang voor onderhoudswerkzaamheden mogelijk blijft.
- Tijdens de installatie moet u het product voorzichtig behandelen: botsen, stoten, vallen en contact met alle soorten vloeistoffen vermijden; geen gaten maken en geen schroeven aan de buitenkant van de motor aanbrengen; het product niet in de buurt van warmtebronnen plaatsen en niet blootstellen aan open vuur (**afb. 1**). Dergelijke acties kunnen namelijk schade aan het product veroorzaken en tot storingen of gevaarlijke situaties leiden. Als zich iets dergelijks voordoet, dient u de installatie onmiddellijk te onderbreken en contact op te nemen met de servicedienst van Nice.
- Geen schroeven aanbrengen op de wikkelrol, in het deel dat intern door de motor wordt overgestoken. Dergelijke schroeven zouden schade aan de motor kunnen toebrengen.
- Het product niet demonteren op wijzen die verdergaan dan in deze handleiding voorzien is.
- Geen aanpassingen van het product uitvoeren, afgezien van de aanpassingen die in deze handleiding worden beschreven. De fabrikant wijst elke aansprakelijkheid voor schade ten gevolge van aanpassingen aan het product van de hand.
- Als het product wordt geïnstalleerd in een buitenomgeving, moet de voedingskabel over de hele lengte beschermd worden, met een buis die geschikt is voor de bescherming van elektriciteitskabels.
- Als de voedingskabel tijdens de installatie beschadigd wordt, kan het product niet worden gebruikt, aangezien de kabel niet vervangen kan worden en de schade een bron van gevaar zou kunnen zijn. In dergelijke gevallen neemt u contact op met de servicedienst van Nice.
- Tijdens de realisering van de inrichting moeten personen op afstand van het rolluik blijven wanneer dit in beweging is.

### 1.2 - Waarschuwingen met betrekking tot het gebruik

- Het product is niet bestemd voor gebruik door personen (inclusief kinderen) met lichamelijke, zintuiglijke of geestelijke beperkingen of met gebrek aan ervaring of kennis, tenzij zij dankzij de tussenkomst van iemand die de verantwoordelijkheid over hun veiligheid draagt, kunnen profiteren van toezicht of instructies met betrekking tot het gebruik van het product.
- Laat kinderen niet met de vaste bedieningselementen spelen. Houd de draagbare bedieningsinrichtingen (afstandsbedieningen) buiten het bereik van kinderen.
- Controleer de automatisering tijdens de uitvoering van een manoeuvre en houd personen op veilige afstand tot de beweging voltooid is.
- Geef de automatisering geen instructies wanneer er in de buurt ervan werkzaamheden plaatsvinden, zoals ramen wassen, onderhoud, enzovoort. Koppel de elektrische voeding los voordat deze werkzaamheden uitgevoerd worden.
- Vergeet niet om de balansveren en de slijtage van de kabels regelmatig te controleren (als deze mechanismen aanwezig zijn). De automatisering niet gebruiken als deze afgesteld of gerepareerd moet worden; het oplossen van dergelijke problemen uitsluitend overlaten aan gespecialiseerd technisch personeel.

## 2 BESCHRIJVING VAN HET PRODUCT EN GBRUIKSBESTEMMING

**Era Fit P** is een serie buismotoren die uitsluitend bedoeld zijn voor de automatisering van rolluiken die voorzien zijn van mechanische blokkeringen voor de eindaanslagen (veiligheidsdoppen en stijve veren tegen inbraak). **Elk ander gebruik is verboden! De fabrikant aanvaardt geen aansprakelijkheid voor schade die het gevolg is van oneigenlijk gebruik van het product, behalve voor zover in deze handleiding voorzien is.**

Technische specificaties van het product:

- wordt gevoed door het elektriciteitsnet;
- wordt geïnstalleerd in de wikkelrol; het vlak dat uitsteekt wordt aan de binnenkant van de behuizing vastgezet met schroeven of daarvoor bestemde draagbeugels (niet opgenomen in de verpakking);
- bevat een radio-ontvanger en een besturingseenheid met coderingstechnologie die garant staat voor de elektronische controle over de beweging en de precisie van de eindaanslagen;
- is compatibel met alle besturingselektronica van Nice (zenders en klimaatsensoren) die gebruikmaakt van het NRC-radiosysteem;
- kan alleen draadloos worden aangestuurd, waarbij voor de handmatige instructies de draagbare Nice-zenders worden gebruikt en voor de automatische instructies bepaalde modellen van de Nice-klimaatsensoren (optionele accessoires, niet aanwezig in de verpakking);
- kan alleen draadloos worden geprogrammeerd, met de draagbare Nice-zenders (accessoire niet aanwezig in de verpakking);
- kan het rolluik omhoog en omlaag bewegen, en kan het vastzetten bij de bovenste of onderste eindaanslag of op diverse tussenliggende standen;
- is voorzien van het veiligheidssysteem "Obstakeldetectie", dat tussenbeide komt wanneer de beweging van het rolluik, in opwaartse of neerwaartse richting onverwachts afgeremd wordt door een obstakel (een voorwerp, een persoon, enzovoort) of door sterke wrijving door ijsvorming, door uitzetting van de materialen of anderszins. In dergelijke gevallen blokkeert de motor de actieve manoeuvre onmiddellijk;
- is voorzien van een thermisch beschermingssysteem dat in geval van oververhitting door gebruik van de automatisering op een wijze waarop de geldende limieten worden overschreden, de elektrische voeding automatisch onderbreekt en weer inschakelt zodra de temperatuur weer acceptabel is;
- is beschikbaar in verschillende versies, elk met een bepaald motorkoppel (*vermogingen*).

## 3 INSTALLATIE VAN HET PRODUCT

### 3.1 - Voorbereidende controles en gebruikslimieten

**Let op! – Voer de volgende controles uit voordat u met de installatie begint:**

- Controleer direct na het uitpakken of het product compleet en intact is.
- Dit product is beschikbaar in diverse versies, elk met een specifiek motorkoppel, en elke versie is bedoeld voor het bewegen van rolluiken met bepaalde afmetingen en een bepaald gewicht. Voorafgaand aan de installatie dient u zich er dus van te verzekeren dat de parameters van de motorkoppel, draaisnelheid en werkingstijd van dit product geschikt zijn voor de automatisering van uw rolluik (zie de "Keuzegids" in de Nice-productcatalogus – [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)). In het bijzonder geldt dat u **het product niet mag installeren als de motorkoppel groter is dan nodig is voor het bewegen van uw rolluik**.
- Controleer de diameter van de wikkelrol. Deze moet worden gekozen op basis van de motorkoppel, en wel op de volgende wijze:
  - voor motoren van maat "S" ( $\varnothing = 35 \text{ mm}$ ) moet de binnendiameter van de wikkelrol minimaal 40 mm zijn;
  - voor motoren van maat "M" ( $\varnothing = 45 \text{ mm}$ ) en koppel tot en met 35 Nm moet de binnendiameter van de wikkelrol minimaal 52 mm zijn;
- In geval van installatie buiten moet u zorgen dat de motor afdoende beschermd is tegen atmosferische invloeden.

Voor verdere gebruikslimieten verwijzen wij u naar de hoofdstukken 1 en 2 en de "Technische specificaties".

### 3.2 - Montage en installatie van de buismotor

**Let op! – Voordat u verdergaat dient u de waarschuwingen in paragraaf 1.1 en 3.1 aandachtig te lezen. Een incorrecte installatie kan ernstig letsel tot gevolg hebben.**

Voor de montage en installatie van de motor raadpleegt u **afb. 4**. Raadpleeg ook de Nice-productcatalogus of de website [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) om de kroon van de eindaanslag (**afb. 4-a**), het sleepwielletje (**afb. 4-b**) en de montagebeugel van de motor (**afb. 4-f**) te kiezen.

### 3.3 - Installatie van de accessoires (optioneel)

Na installatie van de motor moeten ook de accessoires geïnstalleerd worden, als deze voorzien zijn. Het product is compatibel met de Nice-klimaatsensoren die draadloos kunnen worden aangesloten op de motor, zoals bijvoorbeeld een aantal modellen uit de series "Volo" en "Nemo". Ter identificatie van compatibele accessoires en voor de keuze van de gewenste modellen raadpleegt u de Nice-productcatalogus, die ook aanwezig is op de website [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) (de accessoires zijn optioneel en niet aanwezig in de verpakking).

## 4 ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN

De elektrische aansluitingen moeten pas tot stand worden gebracht nadat de motor en de gewenste compatibele accessoires geïnstalleerd zijn.

De elektriciteitskabel van de motor bestaat uit de volgende interne draden (afb. 3):

Kabel	kleur	aansluiting
1	Bruin	Voedingsfase
2	Blauw	Neutraal
3	Geel-groen	Aarde

De motor op het elektriciteitsnet aansluiten, rekening houdend met de volgende **waarschuwingen**:

- een onjuiste aansluiting kan storingen of gevaarlijke situaties veroorzaken;
- houd strikt rekening met de aansluitingen die in deze handleiding worden aangegeven;
- in het voedingsnet van de motor dient een afkoppelinrichting te worden geïnstalleerd met een openingsafstand tussen de contacten die een volledige afkoppeling toelaat bij de condities die worden voorgeschreven door de overspanningscategorie III, zoals voorzien door de installatievoorschriften (de afkoppelinrichting wordt niet bij het product geleverd).

**Accessoires die draadloos kunnen worden aangesloten** (draagbare zenders en een willekeurig model klimaatsensor): sla deze tijdens de programmeerfasen op in het geheugen van de motor, rekening houdend met de procedures die in deze handleiding en in de handleidingen van de inrichtingen worden beschreven.

## 5 PROGRAMMERING EN AFSTELLING

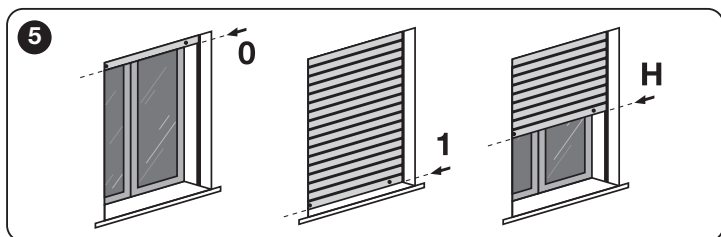
### 5.1 - Algemene waarschuwingen

- De afstelling van de eindaanslagen moet worden uitgevoerd nadat de motor in het rolluik is geïnstalleerd en deze op de voeding is aangesloten.
- Bij installaties waar meerdere motoren en/of ontvangers aanwezig zijn, moet u voordat u met de programmering begint de elektrische voeding naar de motoren en de ontvangers die u niet wilt programmeren, uitschakelen.
- Neem de tijdslijmieten die in de procedures zijn aangegeven, strikt in acht: vanaf het loslaten van een toets hebt u 60 seconden om de volgende toets in te drukken die door de procedure voorzien is,; anders zal de motor bij het verlopen van de tijdslijmiet 6 bewegingen uitvoeren om aan te geven dat de actieve procedure geannuleerd wordt.
- Tijdens de programmering voert de motor een bepaald aantal korte bewegingen uit, als "antwoord" op de instructie die door de installateur wordt verzonden. Het is van belang het aantal bewegingen te tellen en daarbij geen onderscheid te maken voor wat betreft de richting waarin de bewegingen worden uitgevoerd.

### 5.2 - Standen waarin het rolluik automatisch stopt

Het elektronisch systeem dat op elk moment de beweging van het rolluik controleert, kan de beweging op autonome wijze stopzetten wanneer het rolluik een bepaalde, door de installateur geprogrammeerde stand bereikt. De programmeerbare standen zijn (afb. 5):

- stand "0" = eindaanslag boven: rolluik volledig opgerold;
- stand "1" = eindaanslag onder: rolluik volledig afgerold;
- stand "H" = tussenstand: rolluik deels open.



Wanneer de eindaanslagen nog niet geprogrammeerd zijn, kan de beweging van het rolluik alleen plaatsvinden met "Iemand aanwezig" (d.w.z. iemand moet de instructietoets gedurende de gewenste manoeuvre duurt ingedrukt houden); de beweging wordt gestopt zodra de gebruiker de toets loslaat. Na programmering van de eindaanslagen is daarentegen één simpele druk op de gewenste toets voldoende om het rolluik in beweging te brengen; de beweging wordt op autonome wijze beëindigd zodra het rolluik de beoogde stand bereikt.

Bij de programmering van de eindaanslagen worden tegelijkertijd ook de twee draairichtingen van de motor aan de respectievelijke toetsen voor Omhoog (▲) en Omlaag (▼) van de aansturinginrichting gekoppeld (in eerste instantie, wanneer de eindaanslagen nog niet geprogrammeerd zijn, is deze koppeling willekeurig en kan het gebeuren dat het rolluik, wanneer er op de toets ▲ wordt gedrukt, omlaag in plaats van omhoog beweegt, en omgekeerd).

### 5.3 - Overzicht van de zenders

#### 5.3.1 - Compatibele zenders

Raadpleeg de Nice-productcatalogus of de website [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com) voor informatie over de Nice-bedieningsinrichtingen die compatibel zijn met de radio-ontvanger die in de motor is ingebouwd.

#### 5.3.2 - Hiërarchie van de geheugenopslag van de zenders

In het algemeen kan een zender in het geheugen worden opgeslagen: **a)** als SERVICE-zender (tijdelijke geheugenopslag); **b)** als EERSTE zender (permanente geheugenopslag); **c)** als TWEEDE zender (of derde, vierde, enzovoort) (permanente geheugenopslag).

#### A - Service-zender

Een zender kan alleen in het geheugen worden opgeslagen als service-zender als er nog geen andere zender in het geheugen van de motor is opgeslagen. Voor deze geheugenopslag volgt u procedure 5.5 (hiermee wordt de zender in het geheugen opgeslagen in "Modus 1").

#### B - Eerste zender

Een zender kan alleen in het geheugen worden opgeslagen als eerste zender als er geen andere zender in het geheugen van de motor is opgeslagen, of als er alleen een service-zender in het geheugen is opgeslagen. Voor deze geheugenopslag volgt u procedure 5,6 (hiermee wordt de zender in het geheugen opgeslagen in "Modus 1").

#### C - Tweede zender (of derde, vierde, enzovoort)

Een zender kan alleen in het geheugen worden opgeslagen als tweede zender (of derde, vierde, enzovoort) als de Eerste Zender al in het geheugen van de motor is opgeslagen. Voor deze geheugenopslag volgt u een van de procedures uit paragraaf 5.10. **Let op!** – Als er een service-zender in het geheugen is opgeslagen, kan er geen tweede zender (of derde, vierde, enzovoort) in het geheugen worden opgeslagen.

#### 5.3.3 - Twee modi voor geheugenopslag van de toetsen van een zender

Voor de opslag van de toetsen van een zender in het geheugen kunnen twee verschillende modi worden gebruikt, namelijk: "Modus I" en "Modus II".

- **"MODUS I"** – In deze modus worden de diverse beschikbare instructies in de motor automatisch allemaal tegelijk overgebracht naar de diverse toetsen die beschikbaar zijn op de zender, zonder dat de installateur de kans krijgt om de koppeling tussen instructies en toetsen aan te passen. Aan het eind van de procedure is elke toets aan een specifieke instructie gekoppeld, op basis van het volgende schema:

- toets ▲ (of toets 1): wordt gekoppeld aan de instructie voor **Omhoog**
- toets ■ (of toets 2): wordt gekoppeld aan de instructie voor **Stoppen**
- toets ▼ (of toets 3): wordt gekoppeld aan de instructie voor **Omlaag** (als er op de zender een vierde toets aanwezig is.....)
- toets 4: wordt gekoppeld aan de instructie voor **Stoppen**

**Opmerking** – Als de toetsen op uw zender niet voorzien zijn van symbolen en nummers, raadpleegt u **afb. 2** om deze te identificeren.

- **"MODUS II"** – In deze modus kunnen de diverse beschikbare instructies in de motor handmatig worden gekoppeld aan de diverse toetsen van de zender, zodat de installateur de kans krijgt om de gewenste instructie aan de gewenste toets te koppelen. Aan het eind van de procedure dient u de procedure te herhalen als u een andere toets met een andere gewenste instructie in het geheugen wilt opslaan.

**Let op!** - Elke automatisering heeft een eigen lijst instructies die in Modus II in het geheugen kunnen worden opgeslagen; in het geval van deze motor is de lijst met beschikbare instructies opgenomen bij procedure 5.10.2.

#### 5.3.4 - Aantal zenders die in het geheugen kunnen worden opgeslagen

Er kunnen **30 zenders** in het geheugen worden opgeslagen als deze allemaal in "Modus I" in het geheugen worden opgeslagen; er kunnen **30 afzonderlijke instructies (toetsen)** in het geheugen worden opgeslagen als deze allemaal in "Modus II" in het geheugen worden opgeslagen. De twee modi kunnen met elkaar worden gecombineerd tot een maximum van 30 in het geheugen opgeslagen eenheden.

### 5.4 - Te gebruiken zender voor de programmeringsprocedures

- De programmeringsprocedures mogen alleen worden uitgevoerd met een zender die in "Modus I" in het geheugen is opgeslagen (paragraaf 5.5 / 5.6 / 5.10.1).
- De programmeringsprocedures kunnen ook worden uitgevoerd met een "service"-zender (die in de tijdelijke modus in het geheugen is opgeslagen) (paragraaf 5.5).
- Als de zender die voor de programmering is gebruikt, meerdere automatiseringsgroepen aanstuurt, moet tijdens een procedure, voordat er een instructie wordt verzonden, eerst de "groep" worden geselecteerd waartoe de automatisering behoort die geprogrammeerd wordt.





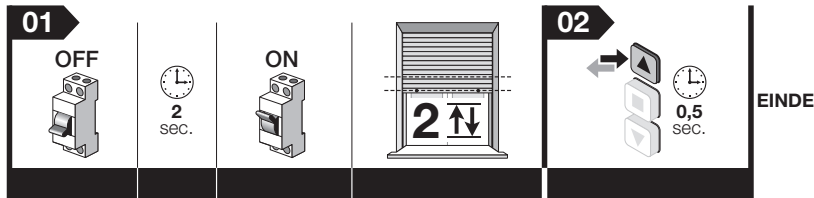
## 5.5 - (Tijdelijke) opslag van een "service"-zender in het geheugen

De "service"-zender wordt in de tijdelijke modus in het geheugen van de motor opgeslagen. Dit is nuttig voor de uitvoering van alle programmerings-, afstelings- en eindtestprocedures van de automatisering. An het eind van de werkzaamheden kan deze zender uit het geheugen worden gewist door de voeding naar de motor te onderbreken; de zender kan ook permanent in het geheugen worden opgeslagen als "Eerste zender", door gebruikmaking van procedure 5.6.

### Waarschuwingen:

- Een zender kan alleen in het geheugen worden opgeslagen als service-zender als er geen andere zender in het geheugen van de motor is opgeslagen.
- Via de procedure wordt de zender in "Modus I" in het geheugen opgeslagen (de modus "Modus I" wordt toegelicht in paragraaf 5.3.3).

01. Schakel de elektrische voeding naar de motor uit; wacht 2 seconden en schakel de voeding weer in: de motor voert 2 bewegingen uit.
02. Druk vervolgens op de toets ▲ (de motor voert geen bewegingen



**Opmerking** – Na deze geheugenopslag zijn de richtingen voor Omhoog en Omlaag van het rolluik nog niet gekoppeld aan de respectievelijke toetsen ▲ en ▼ van de zender. De koppeling komt automatisch tot stand tijdens de afstelling van de eindaanslagen "0" en "1"; bovendien gaat het rolluik naar "Iemand aanwezig" en blijft het in deze stand staan tot de eindaanslagen afgesteld zijn. Vervolgens is één simpele druk op de gewenste toets voldoende om het rolluik in beweging te brengen.



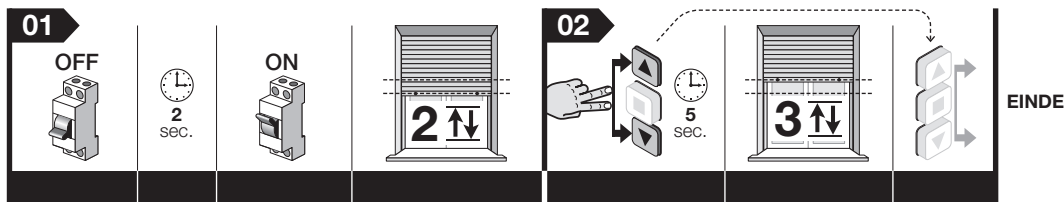
## 5.6 - Geheugenopslag van de EERSTE zender (permanente geheugenopslag)

### Waarschuwingen:

Een zender kan alleen in het geheugen worden opgeslagen als eerste zender als er geen andere zender in het geheugen van de motor is opgeslagen, of als er alleen een service-zender in het geheugen is opgeslagen.

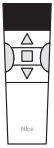
- Voor geheugenopslag van de tweede zender (of derde, vierde, enzovoort) dient u deze procedure NIET te gebruiken, maar in plaats daarvan procedure 5.10.
- Via de procedure wordt de zender in "Modus I" in het geheugen opgeslagen (de modus "Modus I" wordt toegelicht in paragraaf 5.3.3).

01. Schakel de elektrische voeding naar de motor uit; wacht 2 seconden en schakel de voeding weer in: de motor voert 2 bewegingen uit.
02. Houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.



**Opmerking** – Na deze geheugenopslag zijn de richtingen voor Omhoog en Omlaag van het rolluik nog niet gekoppeld aan de respectievelijke toetsen ▲ en ▼ van de zender. De koppeling komt automatisch tot stand tijdens de afstelling van de eindaanslagen "0" en "1"; bovendien gaat het rolluik naar "Iemand aanwezig" en blijft het in deze stand staan tot de eindaanslagen afgesteld zijn. Vervolgens is één simpele druk op de gewenste toets voldoende om het rolluik in beweging te brengen.

## 5.7 - Geleide geheugenopslag van de eindaanslagen Boven ("0") en Onder ("1")



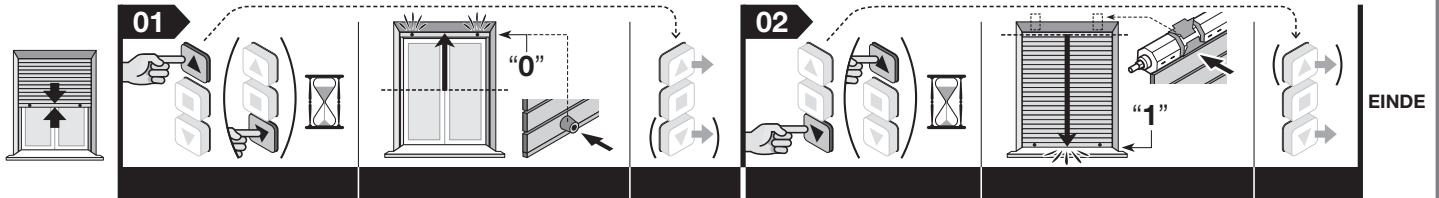
**LET OP!** – Deze programmering is uitsluitend bedoeld voor rolluiken met mechanische blokkeringen voor de eindaanslag.

Via deze procedure worden de draairichtingen van de motor gekoppeld aan de toetsen ▲ en ▼ van de instructie-inrichting, zodat de toets ▲ met de manoeuvre Omhoog en de toets ▼ met de manoeuvre Omlaag van het rolluik correspondeert.

**Opmerking** – Wanneer de eindaanslagen met deze procedure in het geheugen worden opgeslagen, worden de twee hoogten continu gecontroleerd en bijgewerkt door de functie "automatisch bijwerken van de eindaanslagen" (zie paragraaf 6.3).

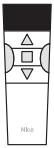
Voordat u met de procedure begint, rolt u het rolluik half af.

01. Geef de instructie voor een manoeuvre **Omhoog** door de toets ▲ (of ▼) ingedrukt te houden en te wachten tot het rolluik automatisch wordt gestopt door de veiligheidsdoppen die tegen de structuur botsen (= eindaanslag Boven "0"). Laat ten slotte de toets los.
02. Geef de instructie voor een manoeuvre **Omlaag** door de toets ▲ (of ▼) ingedrukt te houden en te wachten tot het rolluik automatisch wordt gestopt door de veiligheidsdoppen die tegen de structuur botsen (= eindaanslag Onder "1"). Laat ten slotte de toets los.



**Opmerking** – Na deze programmering wordt met de toets ▲ de manoeuvre Omhoog en met de toets ▼ de manoeuvre Omlaag aangestuurd. Als het resultaat afwijkt van de verwachtingen, wist u de hoogten van de eindaanslagen (procedure 5.11) en herhaalt u de geheugenopslag voor de eindaanslagen.

## 5.8 - Inschakeling van de automatische geheugenopslag van de eindaanslagen Boven ("0") en Onder ("1")



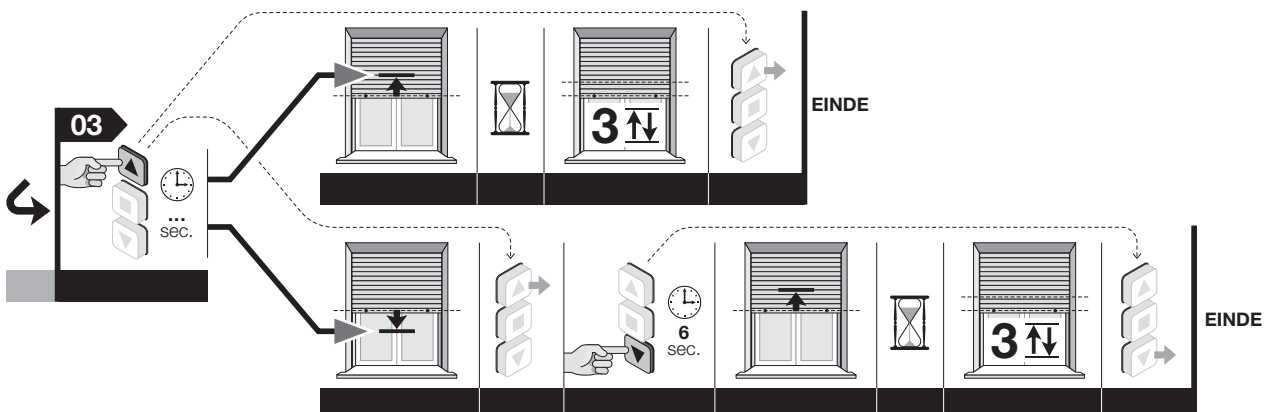
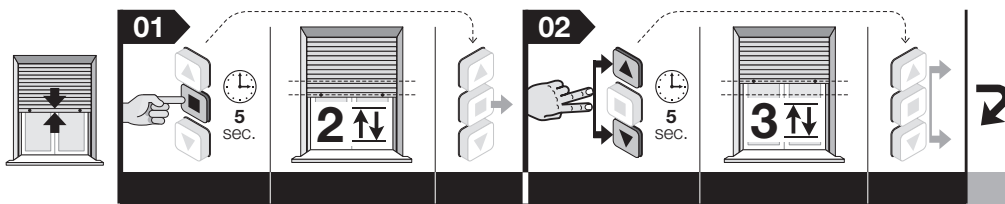
**LET OP!** – Deze programmering is uitsluitend bedoeld voor rolluiken met mechanische blokkeringen voor de eindaanslag.

Via deze procedure worden de draairichtingen van de motor gekoppeld aan de toetsen ▲ en ▼ van de instructie-inrichting, zodat de toets ▲ met de manoeuvre Omhoog en de toets ▼ met de manoeuvre Omlaag van het rolluik correspondeert. **De eindaanslagen worden daarna automatisch geprogrammeerd tijdens de eerste 2-3 openings- en sluitingsmanoeuvres van het rolluik.**

**Waarschuwing** – Wanneer de eindaanslagen met deze procedure in het geheugen worden opgeslagen, worden de twee hoogten continu gecontroleerd en bijgewerkt door de functie "automatisch bijwerken van de eindaanslagen" (zie paragraaf 6.3).

Voordat u met de procedure begint, rolt u het rolluik half af.

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.
03. Houd de toets ▲ ingedrukt en,
  - als het rolluik **omhoog** begint te bewegen, houdt u de toets ▲ ingedrukt en wacht u tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
  - als het rolluik **omlaag** begint te bewegen, laat u de toets ▲ los en houdt u de toets ▼ ingedrukt houden terwijl u wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



**Opmerking** – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

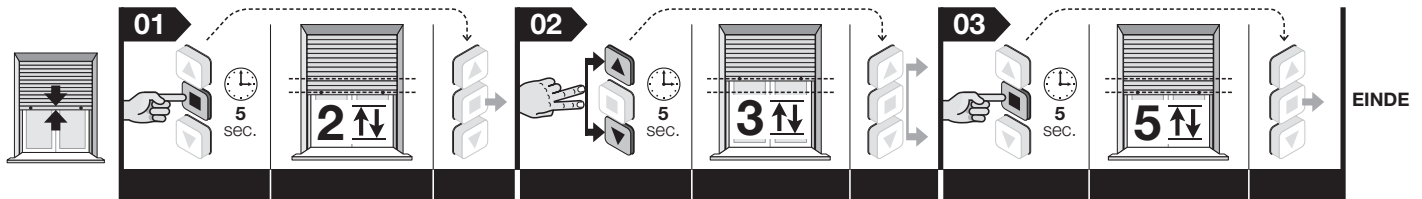
Geef aan het eind van de procedure een instructie voor een manoeuvre om te controleren of de ingedrukte toets met de gewenste bewegingsrichting van het rolleuk correspondeert. Als dit niet het geval is, voert u procedure 5.8.1 uit om de fabrieksinstellingen terug te zetten, waarna u procedure 5.8 herhaalt.

**Opmerking** – Na deze programmering wordt met de toets ▲ de manoeuvre Omhoog en met de toets ▼ de manoeuvre Omlaag aangestuurd. Het rolleuk beweegt binnen de limieten die zijn bepaald door de mechanische blokkeringen voor de eindaanslagen.

### 5.8.1 - Uitschakeling van de automatische geheugenopslag (voor onderhoud of terugzetting van de fabrieksinstelling)

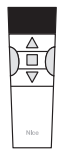
Voordat u met de procedure begint, rolt u het rolleuk half af.

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.
03. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 5 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



**Opmerking** – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de programmering op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

### 5.9 - Afstelling van de hoogte ("H") voor gedeeltelijk openen/sluiten

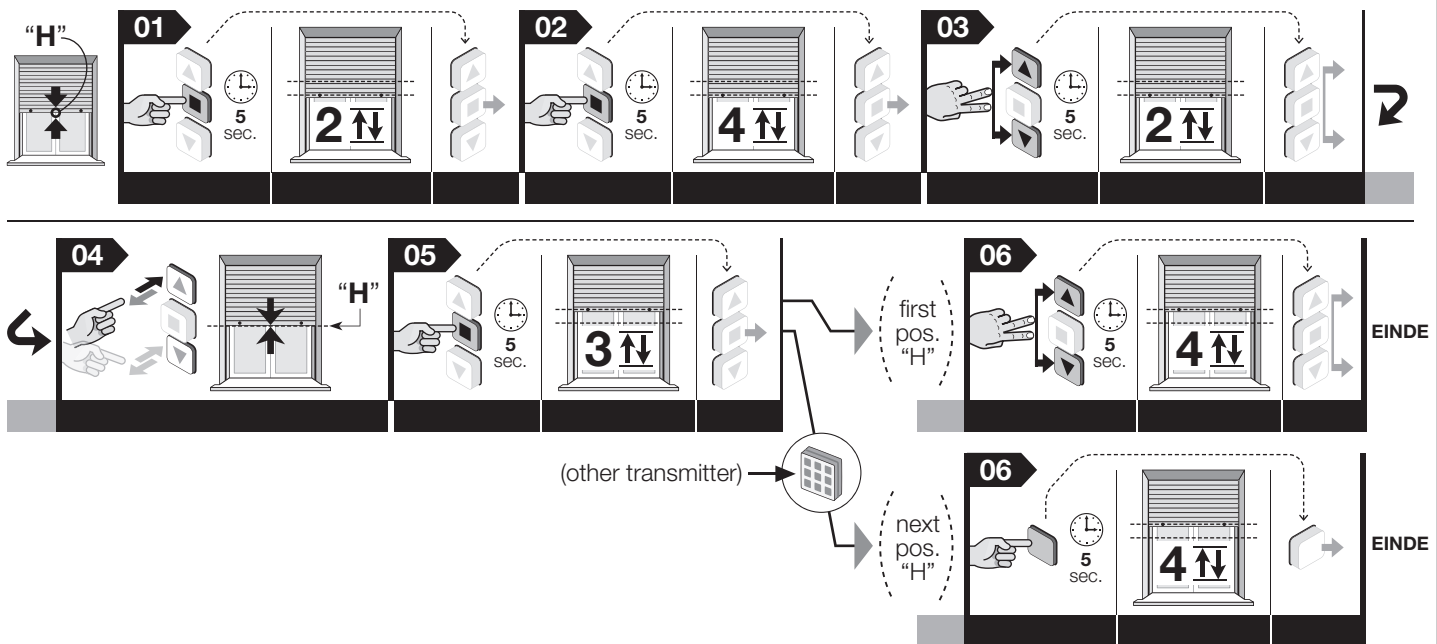


De motor kan maximaal 30 standen voor gedeeltelijk open/sluiten beheren; elk van deze standen wordt "hoogte H" genoemd. Deze hoogten kunnen pas worden afgesteld als de eindaanslagen "0" en "1" afgesteld zijn. Via de volgende procedure kunt u één hoogte "H" tegelijk afstellen.

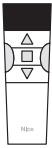
**Waarschuwingen** – Als u de stand van een reeds in het geheugen opgeslagen hoogte "H" wilt wijzigen, herhaalt u deze procedure en drukt u bij punt 06 de toets in waaraan de hoogte gekoppeld is.

Voordat u met de procedure begint, beweegt u het rolleuk naar de hoogte "H" die u in het geheugen wilt opslaan.

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. Houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.
04. **Exacte afstelling van de positie:** druk meerdere malen op de toetsen ▲ en ▼ tot het rolleuk naar de gewenste deelhoogte is gebracht (bij elke druk op de toetsen beweegt het rolleuk enkele millimeters).
05. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
06. • **De EERSTE hoogte "H" in het geheugen opslaan:** Houd op de zender die u voor deze procedure gebruikt de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.  
• **De VOLGENDE hoogte "H" in het geheugen opslaan:** op een nieuwe zender die niet in het geheugen is opgeslagen Houd de gewenste toets ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



**Opmerking** – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de afstelling op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.



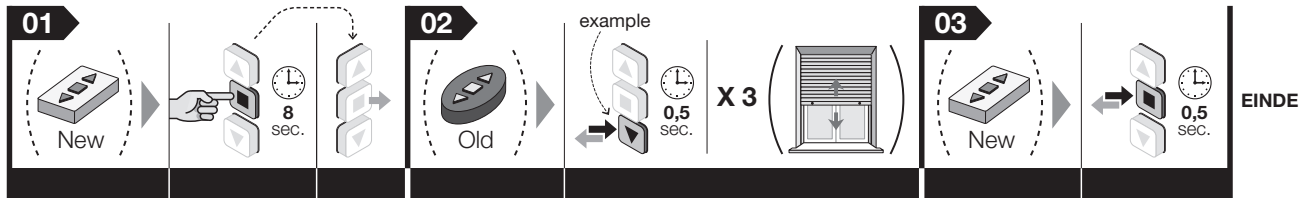
## 5.10 - Geheugenopslag van een TWEEDE (of derde, vierde, enzovoort) zender

Voor de uitvoering van de procedures moet u beschikken over een tweede zender, die al in het geheugen is opgeslagen ("oud").

### 5.10.1 - Geheugenopslag van een tweede zender in "Modus I"

**Let op!** – Via de procedure wordt de nieuwe zender in "Modus I" in het geheugen opgeslagen, onafhankelijk van de Modus waarin de oude zender in het geheugen is opgeslagen.

- (op de nieuwe zender)* Houd toets **■** gedurende 8 seconden ingedrukt en laat deze vervolgens los (in dit geval voert de motor geen beweging uit).
- (op de oude zender)* Druk 3 maal op een willekeurige toets, die overgens wel in het geheugen opgeslagen moet zijn (de motor komt in beweging met de manoeuvre die aan de desbetreffende toets gekoppeld is).
- (op de nieuwe zender)* Druk éénmaal op de toets **■** om de procedure te beëindigen. **Let op!** – Als de motor 6 bewegingen uitvoert, betekent dit dat het geheugen van de motor vol is.



**Opmerking** – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de geheugenopslag op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen **■** en **▼** gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

### 5.10.2 - Geheugenopslag van een tweede zender in "Modus II"

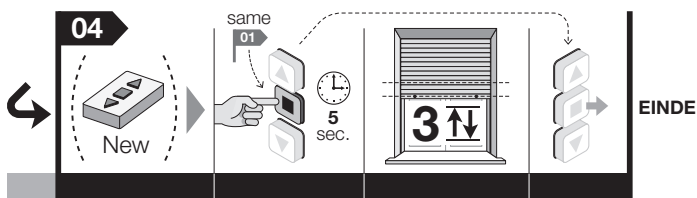
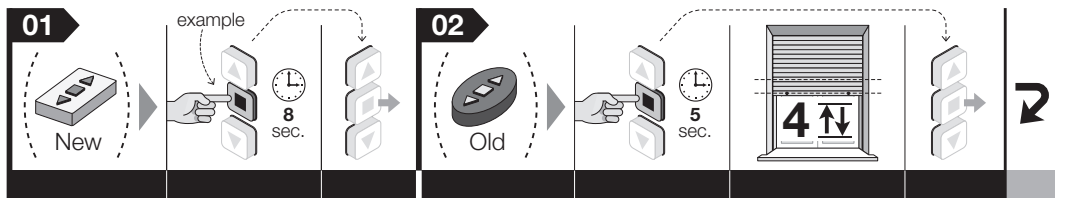
**Let op!** – Via de procedure wordt de nieuwe zender in "Modus II" in het geheugen opgeslagen, onafhankelijk van de Modus waarin de toets waarop men op de oude zender drukte, in het geheugen is opgeslagen.

- (op de nieuwe zender)* Houd de toets die u in het geheugen wilt opslaan, gedurende 8 seconden ingedrukt (voorbeeld: toets **■**) en laat deze vervolgens los (in dit geval voert de motor geen beweging uit).
- (op de oude zender)* Houd de toets **■** ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
- (op de oude zender)* Druk een aantal maal kort op de toets **■**, al naar gelang de instructie die u in het geheugen wilt opslaan:

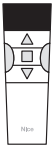
- 1 maal drukken** = instructie Stap-voor-Stap
- 2 maal drukken** = instructie Open > Stop > Open > Stop > ...
- 3 maal drukken** = instructie Sluit > Stop > Sluit > Stop > ...
- 4 maal drukken** = instructie Stop

Na ongeveer 10 seconden voert de motor een aantal bewegingen uit, dat gelijk is aan het aantal maal dat er op de zender op een toets is gedrukt.

- (op de nieuwe zender)* Houd dezelfde toets als bij punt 01 ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los. **Let op!** – Als de motor 6 bewegingen uitvoert, betekent dit dat het geheugen van de motor vol is.



**Opmerking** – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de geheugenopslag op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen **■** en **▼** gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

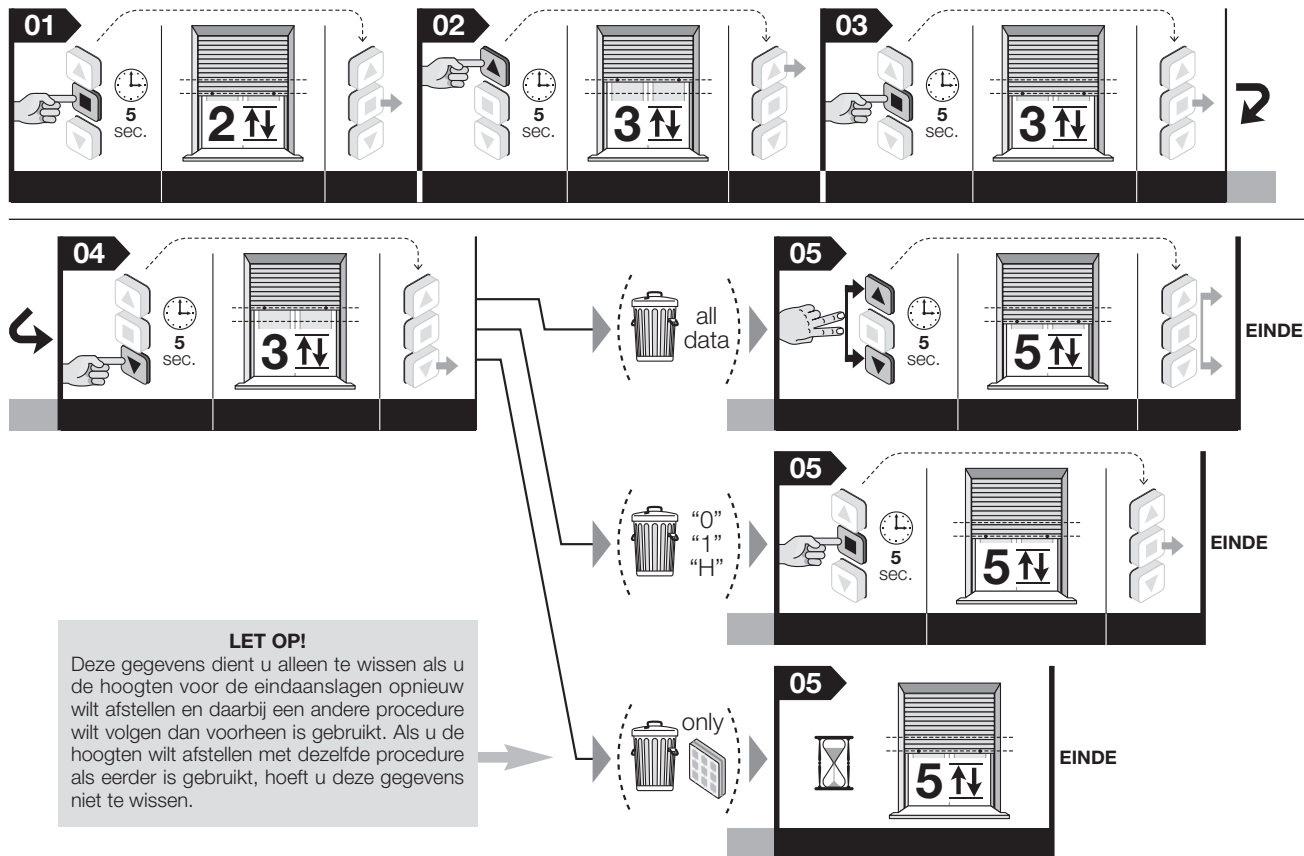


## 5.11 - Het geheugen volledig of gedeeltelijk wissen

Bij deze procedure kunt u bij punt 05 aangeven welke gegevens u wilt wissen.

### Procedure uitgevoerd met een zender die in het geheugen is opgeslagen in "Modus I"

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
04. Houd de toets ■▼ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
05. • **Het volledige geheugen wissen:** houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 5 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.  
• **Alleen de in het geheugen opgeslagen zenders wissen:** p geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 5 bewegingen uitvoert.  
• **Alleen de hoogten voor eindaanslagen en tussenliggende standen wissen:** **LET OP!** - Deze gegevens dient u alleen te wissen als u de hoogten voor de eindaanslagen opnieuw wilt afstellen en daarbij een andere procedure wilt volgen dan voorheen is gebruikt. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 5 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



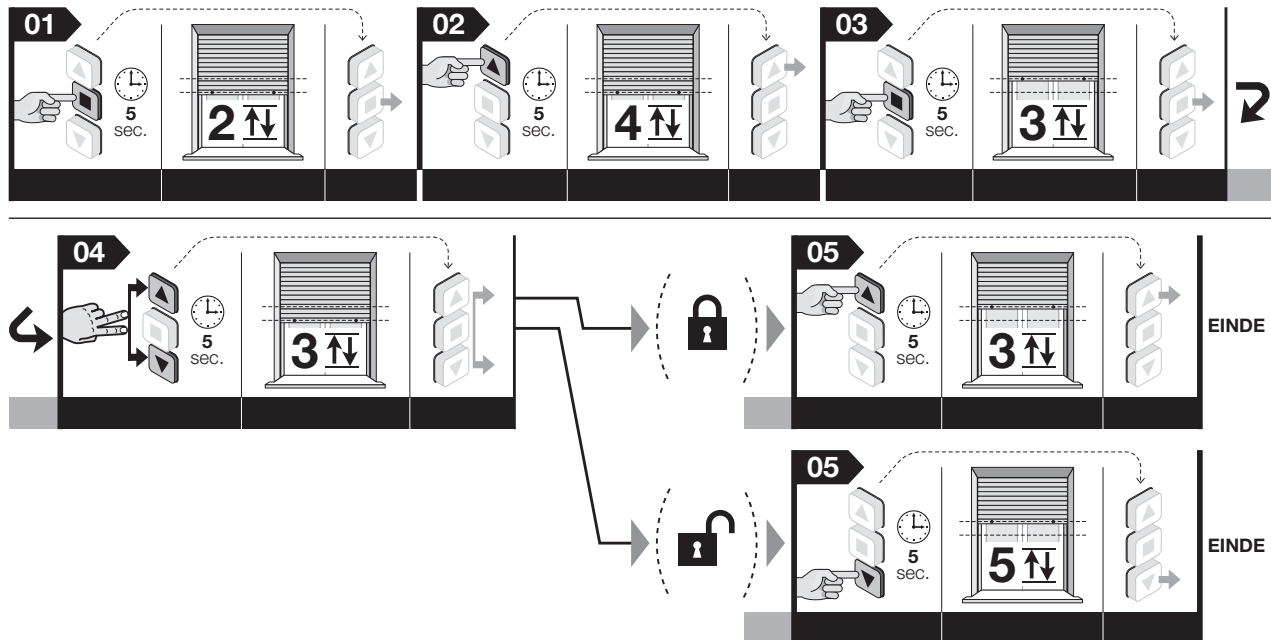
**Opmerking** – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de procedure op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.



## 5.12 - Vergrendeling of ontgrendeling van het geheugen

Via deze procedure kunt u het geheugen van de motor vergrendelen of ontgrendelen, om ervoor te zorgen dat er geen andere zenders, die niet voorzien zijn voor de inrichting, onbedoeld in het geheugen worden opgeslagen.

01. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 2 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
02. Houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 4 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
03. Houd de toets ■ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.
04. Houd de toetsen ▲ en ▼ tegelijkertijd ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toetsen los.
05. • **Het geheugen vergrendelen:** houd de toets ▲ ingedrukt en wacht tot de motor 3 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.  
• **Het geheugen ontgrendelen:** houd de toets ▼ ingedrukt en wacht tot de motor 5 bewegingen heeft uitgevoerd. Laat ten slotte de toets los.



**Opmerking** – Tijdens de uitvoering van de procedure kan de procedure op elk gewenst moment geannuleerd worden door de toetsen ■ en ▼ gedurende 4 seconden tegelijkertijd ingedrukt te houden. Als alternatief kunt u ook op geen enkele toets drukken en 60 seconden wachten tot de motor 6 bewegingen uitvoert.

### 6.1 - Functie "Obstakeldetectie"

Deze functie wordt automatisch ingeschakeld, in overeenstemming met de programmering van de eindaanslagen. De functie komt tussenbeide wanneer de beweging van het rolluik, in opwaartse of neerwaartse richting onverwachts afgeremd wordt door een obstakel (een voorwerp, een persoon, enzovoort) of door sterke wrijving door ijsvorming, door uitzetting van de materialen of anderszins. In dergelijke gevallen blokkeert de motor de actieve manoeuvre onmiddellijk; Kortom: de functie reguleert de intensiteit van de kracht die de motor tegen het obstakel in moet brengen om het rolluik vrij te maken. De functie kan niet worden uitgeschakeld.

### 6.2 - Maximale doorlopende gebruikscyclus

In het algemeen geldt dat de motoren van de serie "Era" ontworpen zijn voor gebruik in woonomgevingen, en dus voor een niet-doorlopend gebruik. Er wordt een doorlopende gebruikstijd van maximaal 4 minuten gegarandeerd en in geval van oververhitting (bijvoorbeeld ten gevolge van doorlopend en langdurig gebruik) wordt er automatisch een "thermische beveiliging" geactiveerd, die de elektrische voeding onderbreekt en deze pas herstelt als de temperatuur weer binnen het acceptabele bereik valt.

### 6.3 - Functie "Automatisch bijwerken van de eindaanslagen"

Via deze functie wordt de hoogte van de eindaanslagen steeds gecontroleerd wanneer het rolluik een manoeuvre uitvoert en tegen de eindaanslag botst. Dankzij deze botsing kan de functie de nieuwe waarden van de eindaanslagen meten en de bestaande waarden bijwerken, ter compensatie van eventuele speling die in de loop der tijd is ontstaan door slijtage en/of warmteschommelingen waaraan de rails en de veren van de motor zijn blootgesteld. Dankzij het feit dat de hoogten continu worden bijgewerkt, kan het rolluik altijd met de grootst mogelijke precisie de eindaanslag bereiken. De functie wordt niet ingeschakeld als de beweging van het rolluik minder dan 2,5 seconden duurt en het rolluik niet de eindaanslag bereikt.

### 6.4 - Instructie voor gedeeltelijk openen/sluiten van het rolluik (hoogte "H")

In het algemeen geldt dat u voor het geven van een instructie voor het gedeeltelijk openen/sluiten van het rolluik op de toets (van de zender) moet drukken die tijdens uitvoering van de laatste stap van procedure 5.9 is gekoppeld aan de deelhoogte.

#### Wat te doen als â... (probleemoplossingsgids)

**Bij verzending van een instructie komt de motor niet in beweging:**

Dit kan gebeuren als het rolluik zich in de nabijheid van een eindaanslag bevindt of als het op dat punt een obstakel detecteert. In dat geval moet u het rolluik eerst een stukje in de tegenovergestelde richting bewegen en vervolgens opnieuw de gewenste instructie geven.

#### Afdanking van het product

Zoals ook voor de installatiehandelingen geldt, moeten ook de handelingen voor afdanking aan het einde van de bruikbaarheidsperiode van dit product door gekwalificeerd personeel worden uitgevoerd.

Dit product is vervaardigd van verschillende typen materialen: sommige materialen kunnen gerecycled worden, terwijl anderen afgedankt moeten worden. Informeer u over de systemen voor recycling of afdanking die voorzien zijn in de voorschriften die in uw omgeving voor deze productcategorie gelden. **Let op!** – bepaalde onderdelen van het product kunnen verontreinigende of gevaarlijke stoffen bevatten die bij aanraking met het milieu schadelijke gevolgen voor het milieu of de volksgezondheid kunnen hebben. Zoals door het hiernaast weergegeven symbool wordt aangegeven, is het verboden om dit product bij het huishoudelijk afval af te voeren. Pas dus "gescheiden afvalinzameling" voor afdanking toe, op basis van de methoden die zijn opgenomen in de voorschriften voor uw omgeving, of draag het product over aan de leverancier op het moment van aanschaf van een nieuw, equivalent product. **Let op!** – plaatselijk geldende voorschriften kunnen voorzien in zware sancties voor gevallen van illegale afdanking van dit product.



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

#### Technische specificaties

**Voedingsspanning:** raadpleeg de gegevens op het plaatje op de motor

**In stand-by opgenomen vermogen:** 0,5 W

**Resolutie van de encoder:** 2,7°

**Doorlopende gebruiksduur:** 4 minuten

**Gebruikstemperatuur minimale:** -20 °C

**Beschermingsgraad:** IP 44

**Opmerkingen:**

– Alle weergegeven technische specificaties zijn gebaseerd op een omgevingstemperatuur van 20°C (± 5°C).

– Nice behoudt zich het recht voor om op elk willekeurig moment wijzigingen in het product door te voeren die het bedrijf noodzakelijk acht, waarbij echter hetzelfde beoogde gebruik en dezelfde functionaliteit gehandhaafd blijven.

#### CE-verklaring van overeenstemming

Bij deze verklaart Nice S.p.A. dat de producten: **E Fit SP(...)**, **E Fit MP(...)** voldoen aan de essentiële vereisten en andere toepasselijke bepalingen die zijn vastgelegd middels de richtlijnen **1999/5/CE**, **2006/95/CE**, **2004/108/CE**. De CE-verklaring van overeenstemming kan geraadpleegd en afgedrukt worden via de website [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com) of worden aangevraagd bij Nice S.p.A.

 Ing. **Luigi Paro**  
(Gedelegeerd Directeur)

**EN - Appendix**

**IT - Appendice**

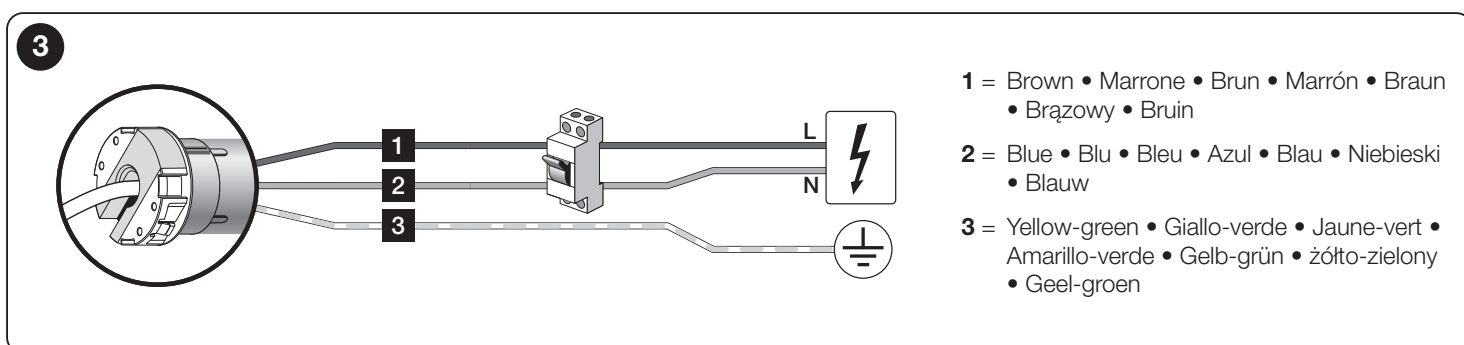
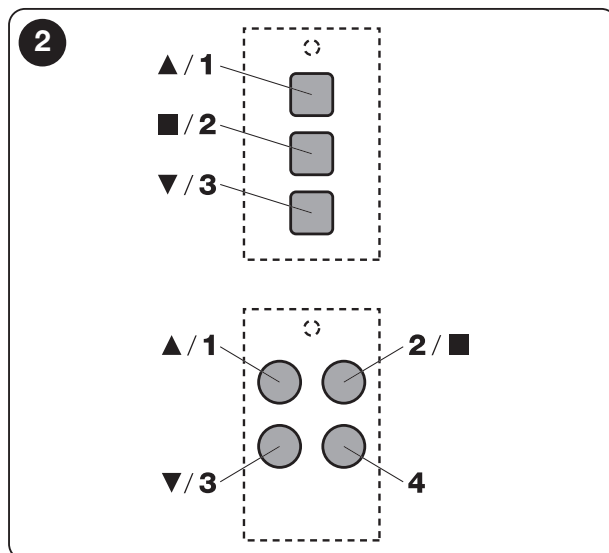
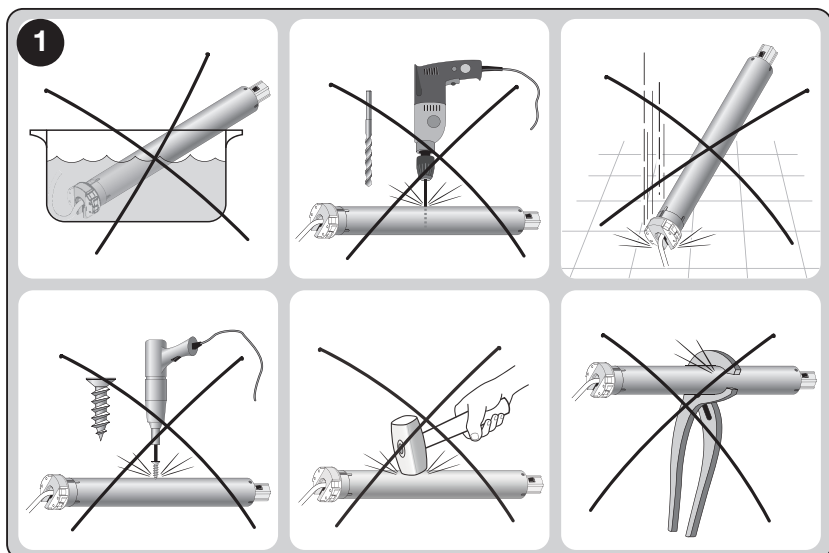
**FR - Appendice**

**ES - Apéndice**

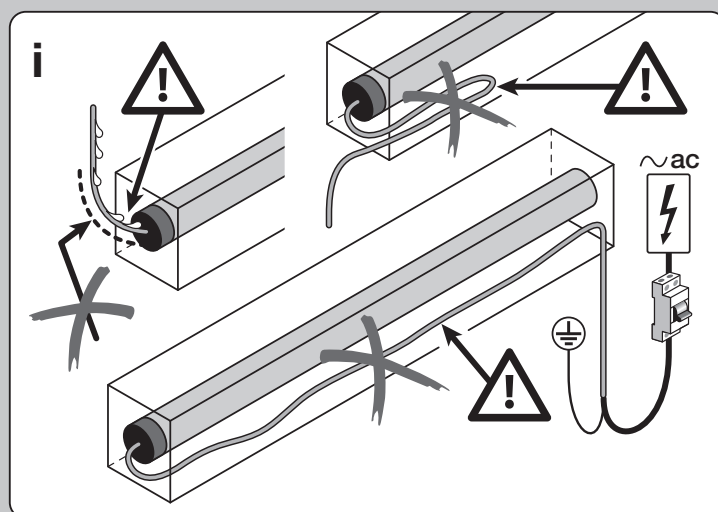
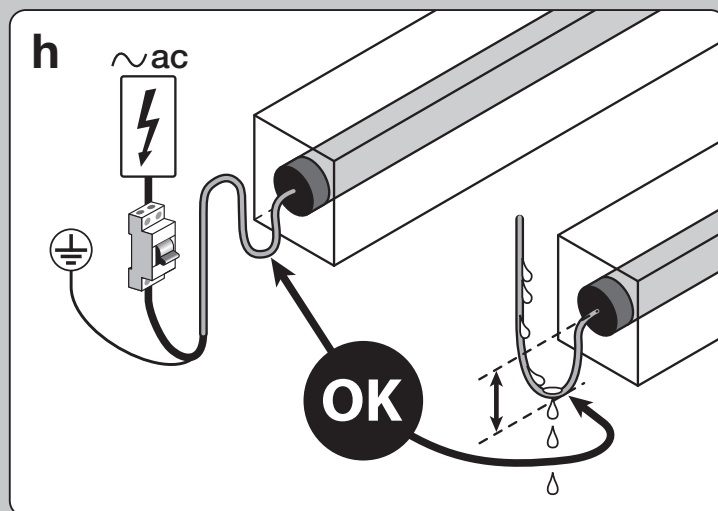
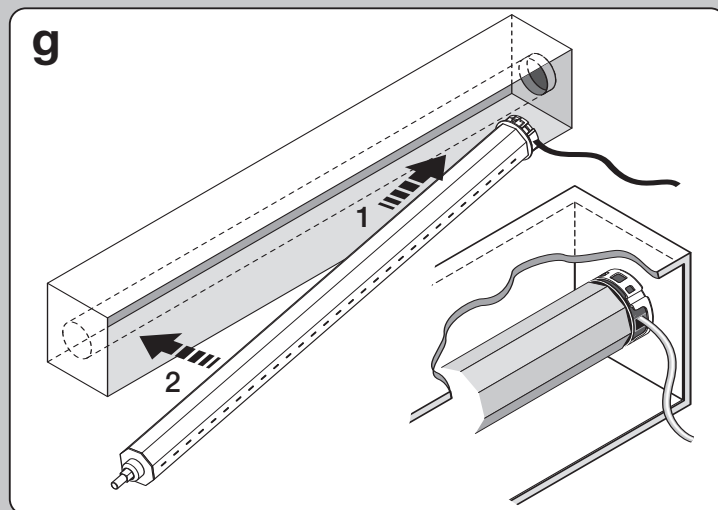
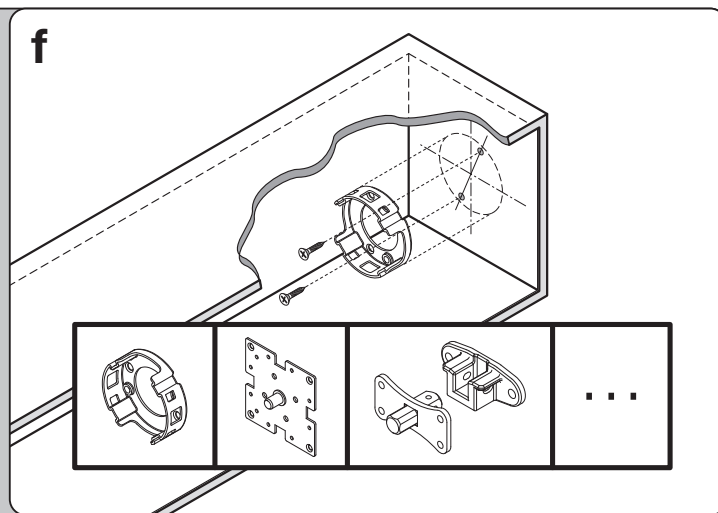
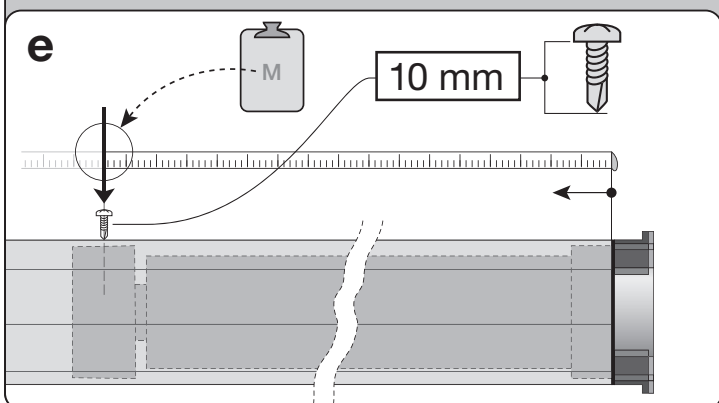
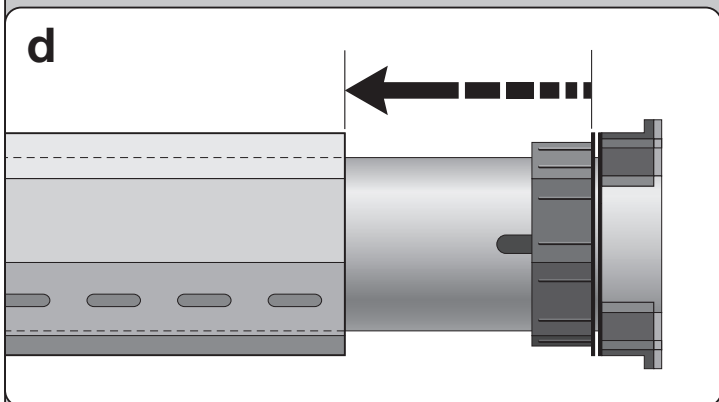
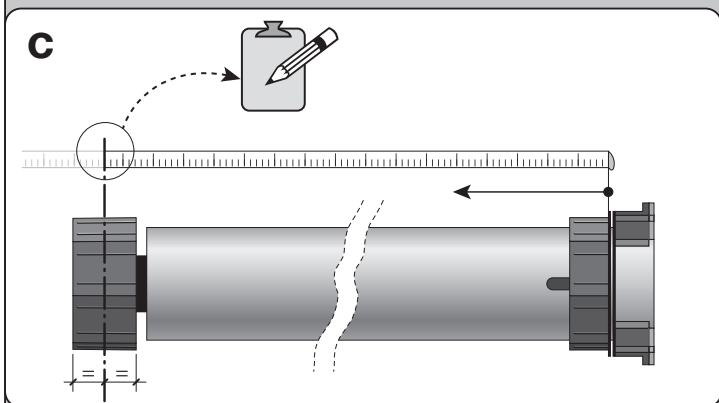
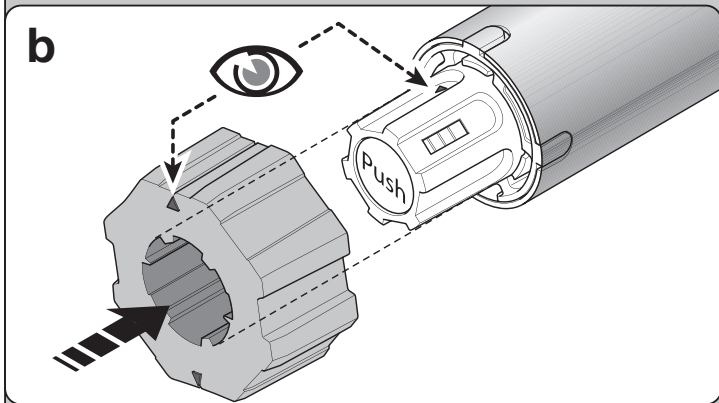
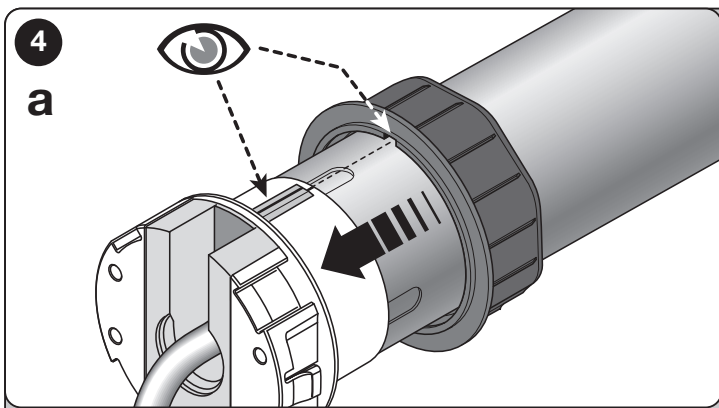
**DE - Anhang**

**PL - Załącznik**

**NL - Bijlage**













**Nice SpA**  
Oderzo TV Italia  
info@niceforyou.com

[www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)