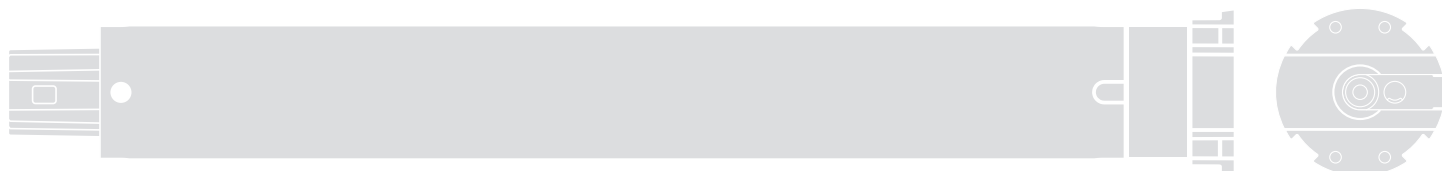


E FIT M 817 BD  
E FIT M 1517 BD  
E FIT M 3017 BD

E FIT M 4012 BD  
E FIT M 5012 BD



## Motor tubular

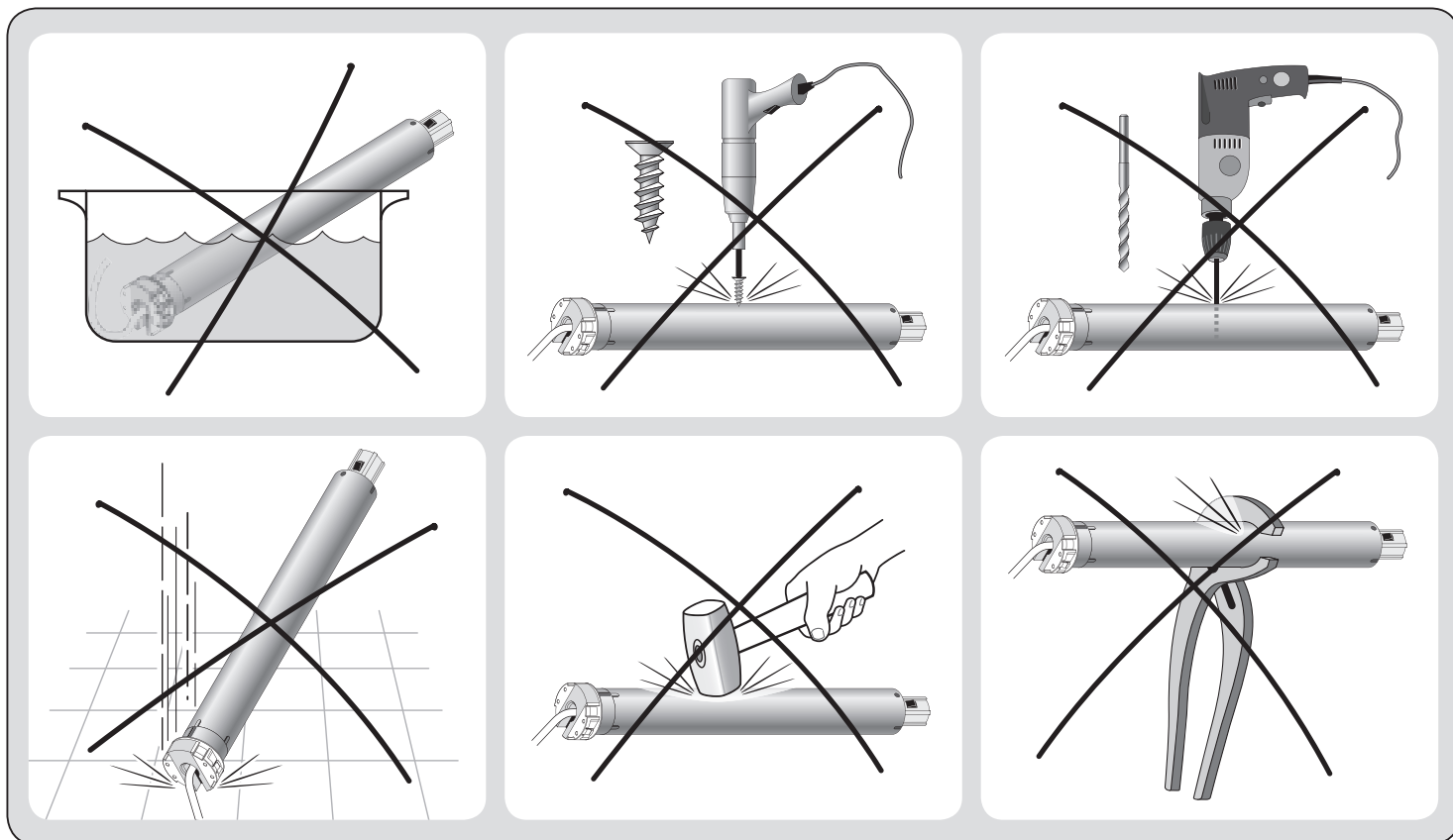
**ES** - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

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

- ATENCIÓN** Instrucciones importantes para la seguridad. Seguir todas las instrucciones: una instalación incorrecta puede provocar daños graves
- ATENCIÓN** Instrucciones importantes para la seguridad. Para la seguridad de las personas es importante seguir estas instrucciones. Conservar estas instrucciones
- Antes de comenzar la instalación, verificar las “Características técnicas del producto” (en este manual) y asegurarse de que el producto sea adecuado para la automatización en cuestión. NO proceder con la instalación si el producto no es adecuado
  - El producto no se puede utilizar sin haber llevado a cabo las operaciones de puesta en servicio especificadas en el apartado “Ensayo y puesta en servicio”
- ATENCIÓN** Según la legislación europea más reciente, la realización de una automatización debe respetar las normas armonizadas previstas por la Directiva Máquinas vigente, que permiten declarar la presunción de conformidad de la automatización. Considerando todo esto, las operaciones de conexión a la red eléctrica, ensayo, puesta en servicio y mantenimiento del producto deberán ser llevadas a cabo exclusivamente por un técnico cualificado y competente
- Antes de proceder a la instalación del producto, comprobar que todo el material que se vaya a utilizar esté en perfectas condiciones y sea apto para el uso
  - El producto no puede ser utilizado por los niños ni por personas con discapacidades físicas, sensoriales o mentales, o bien carentes de experiencia o conocimiento
  - Los niños no deben jugar con el aparato
  - No permitir que los niños jueguen con los dispositivos de mando del producto. Mantener los mandos a distancia fuera del alcance de los niños
- ATENCIÓN** Para evitar cualquier peligro debido al restablecimiento accidental del interruptor térmico, el aparato no debe alimentarse mediante un dispositivo de maniobra externo, como un temporizador, ni debe conectarse a un circuito que regularmente se conecte y desconecte de la alimentación
- En la red de alimentación de la instalación, colocar un dispositivo de desconexión (no suministrado) con una distancia de apertura de los contactos que permita la desconexión completa en las condiciones dictadas por la categoría de sobretensión III
  - Durante la instalación, tratar el producto con cuidado evitando aplastamientos, caídas o contactos con cualquier tipo de líquido. No colocar el producto cerca de fuentes de calor y no exponerlo a llamas libres. Todas estas acciones pueden dañarlo y provocar defectos de funcionamiento o situaciones de peligro. En tal caso, suspender inmediatamente la instalación y acudir al Servicio de Asistencia
  - El fabricante no asume ninguna responsabilidad ante daños patrimoniales, de bienes o de personas, derivados del incumplimiento de las instrucciones de montaje. En estos casos, la garantía por defectos de material queda sin efecto
  - El nivel de presión acústica de la emisión ponderada A es inferior a 70 dB(A)
  - La limpieza y el mantenimiento del aparato deben ser efectuados por el usuario y no por niños sin vigilancia
  - Antes de realizar cualquier operación en la instalación (limpieza, mantenimiento) hay que desconectar el aparato de la red de alimentación
  - Inspeccionar la instalación con frecuencia, especialmente los cables, muelles y soportes, a fin de detectar posibles desequilibrios y marcas de desgaste o daños. No utilizar la instalación si es necesaria una reparación o una regulación: una avería en la instalación o un equilibrio incorrecto de la automatización puede provocar lesiones
  - El material del embalaje del producto debe desecharse en plena conformidad con la normativa local
  - Entre las partes accionadas y los objetos fijos debe haber una distancia de al menos 0,4 m
  - La inscripción en los motores tubulares puede quedar cubierta después del montaje
  - Motor con cable de alimentación **fijo**: el cable de alimentación **no se puede sustituir**. Si el cable está dañado, el aparato se debe desechar.
  - Motor con cable de alimentación **amovible** con conector dedicado: si el cable de alimentación está dañado, **debe ser sustituido** por el fabricante o por el servicio de asistencia técnica o por una persona con una calificación similar, para prevenir cualquier riesgo.
  - Prestar atención a la persiana en movimiento y mantenerse lejos hasta que la persiana no esté del todo baja
  - Prestar atención al accionar el dispositivo de retorno manual, ya que una persiana levantada puede caer rápidamente si los muelles están debilitados o averiados
  - No accionar el toldo mientras se estén realizando trabajos de mantenimiento o limpieza de las ventanas
  - Dejar el toldo desconectado de la alimentación mientras se estén realizando trabajos de mantenimiento o limpieza de las ventanas. Advertencia para “toldo con mando automático”

### ADVERTENCIAS DE INSTALACIÓN

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



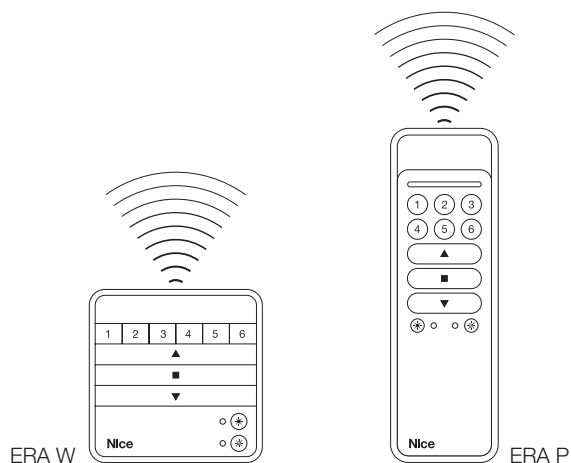
## 1 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO Y USO ESTABLECIDO

Este producto es un motor tubular que permite automatizar toldos enrollables, pantallas solares y persianas. **¡Queda prohibido cualquier otro uso! El fabricante no responde por los daños derivados de un uso impropio del producto, con respecto a cuanto se describe en este manual.**

El producto posee las siguientes características funcionales:

- se alimenta mediante la red eléctrica (consultar los datos en la placa del motor);
- se instala dentro del rodillo enrollador; la parte del motor que sobresale del rodillo (cabezal electrónico) se fija al cielorraso o a la pared con los específicos estribos de soporte (no en dotación);
- forma un receptor de radio y una central de mando con tecnología de encoder que garantiza el control electrónico del movimiento y la precisión de los finales de carrera;
- puede ser configurado y puede funcionar con lógica de transmisión MONODIRECCIONAL o BIDIRECCIONAL. El nuevo protocolo radio bidireccional de Nice permite una comunicación en ambas direcciones entre el transmisor y el receptor, así como la funcionalidad de la red mesh, que permite alcanzar cualquier automatización Nice a alcance de radio. La señal de los transmisores confirma si el mando ha sido correctamente recibido y permite controlar en cualquier momento la posición de la automatización. Utilizando la tecnología wireless, también la fase de programación inicial resulta sencilla e intuitiva;
- Es compatible con toda la electrónica de mando de Nice que adopta el sistema radio NRC (transmisores y sensores climáticos, éstos se pueden utilizar sólo si el motor se configura para el funcionamiento en modo MONODIRECCIONAL);
- se puede manejar vía radio utilizando varios accesorios opcionales, no incluidos en el envase (véase la **fig. 1**);
- puede programarse con un transmisor de radio compatible, de la serie "ERA P" / "ERA W". Éstos tienen dos botones en la parte posterior, dedicados exclusivamente a la programación, y protegidos por una cobertura para evitar la desprogramación accidental del motor;
- puede mover el toldo, la pantalla solar o la persiana en subida o en bajada, puede detenerlo en el tope alto, en el tope bajo o en otras posiciones intermedias (hasta 30 si el motor se configura para el funcionamiento en modo MONODIRECCIONAL o hasta 6 si el motor se configura para el funcionamiento en modo BIDIRECCIONAL);
- está dotado de un "protector térmico" que, en caso de sobrecalentamiento debido a un uso continuo de la automatización, al superar el límite (consultar el capítulo "Características técnicas"), interrumpe automáticamente la alimentación eléctrica y la restablece cuando la temperatura se encuentra dentro de la norma;
- se encuentra disponible en diferentes versiones, cada una con un determinado par del motor (consultar los datos de la placa del motor).

1

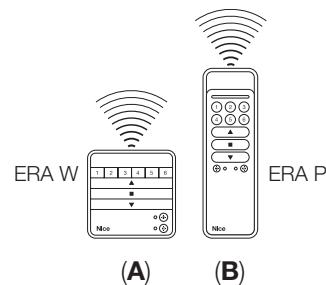
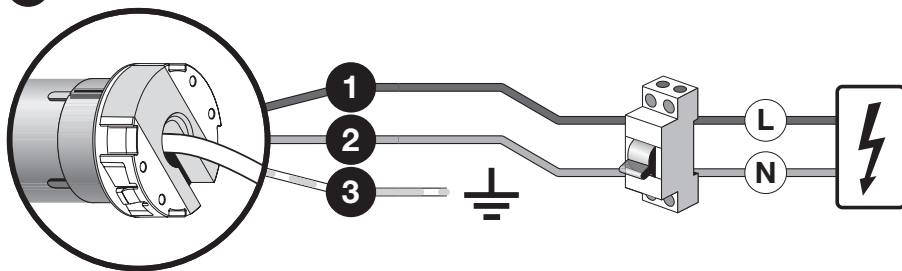


## 2 INSTALACIÓN DEL MOTOR Y DE LOS ACCESORIOS

### 2.1 - Verificaciones previas a la instalación y límites de uso

- Comprobar el estado del producto inmediatamente después de extraerlo del embalaje.
- Este producto está disponible en varias versiones y cada una de ellas incorpora un par motor específico. Cada versión está diseñada para el mando de toldos enrollables, pantallas solares o persianas de un determinado tamaño y peso; por tanto, antes de la instalación, asegurarse de que los parámetros de par motor, velocidad de rotación y tiempo de funcionamiento del producto sean adecuados para automatizar el toldo o la persiana en cuestión (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 instalar el producto si el par motor es mayor que el necesario para mover el toldo enrollable, la pantalla solar o la persiana.**
- Comprobar el diámetro del rodillo enrollador. Éste debe elegirse en base al par del motor del siguiente modo:
  - para motores con tamaño "S" ( $\varnothing = 35$  mm), el diámetro interno mínimo del rodillo enrollador debe ser de 40 mm;
  - para motores con tamaño "M" ( $\varnothing = 45$  mm) y con par motor de hasta 35 Nm (inclusive), el diámetro interno mínimo del rodillo enrollador debe ser de 52 mm;
  - para motores con tamaño "M" ( $\varnothing = 45$  mm) y con par motor superior a 35 Nm, el diámetro interno mínimo del rodillo enrollador debe ser de 60 mm;
  - para motores con tamaño "L" ( $\varnothing = 58$  mm), el diámetro interno mínimo del rodillo enrollador debe ser de 70 mm.

2



### LEYENDA

1	Conductor de color <b>Marrón</b>	A	Transmisor portátil de la serie "ERA W"
2	Conductor de color <b>Azul</b>	B	Transmisor portátil de la serie "ERA P"
3	Conductor de color <b>Amarillo-verde</b>		

- Antes de automatizar un toldo enrollable, una pantalla solar o una persiana, comprobar que haya suficiente espacio delante para la apertura total prevista.
- En caso de realizar la instalación del motor en exteriores, asegúrese de garantizar una protección adecuada del motor frente a condiciones atmosféricas adversas.

Otros límites de uso se incluyen en el capítulo 1 y en las características técnicas presentes en la placa del motor.

## 2.2 - Montaje e instalación del motor tubular

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

Para montar e instalar el motor tomar como referencia la **fig. 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**).

## 2.3 - Instalación de los accesorios (opcionales)

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

## 3 CONEXIONES ELÉCTRICAS Y PRIMER ENCENDIDO

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. 2**):

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

### 3.1 - Conexión del motor de la red eléctrica

Utilice los cables 1, 2, 3 (**fig. 2**) para conectar el motor a la red eléctrica, pero ha de respetar 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).

### 3.2 - Conexión de los accesorios al motor

- **Accesorios de conexión por radio** (transmisores radio portátiles y sensores climáticos con transmisión radio de los datos): memorícelos en el motor durante las fases de programación; para ello, consulte los procedimientos descritos en este manual y en los manuales de los dispositivos.

## 4 PROGRAMACIONES Y REGULACIONES

### 4.1 - Lógica de funcionamiento BIDIRECCIONAL y MONODIRECCIONAL.

El motor puede funcionar con lógica de transmisión MONODIRECCIONAL o BIDIRECCIONAL. El factor que determina la lógica a adoptar es el tipo de transmisor (MONO o BIDI) que se asocia primero al motor.

Si el motor es nuevo (no tiene ningún mando a distancia memorizado), al encendido estará en modo MONODIRECCIONAL, es decir que podrá aceptar todos los transmisores monodireccionales. Si en un plazo de 15 segundos después del encendido no se asocia ningún transmisor de tipo monodireccional, el motor se pone en modo BIDIRECCIONAL, señalándolo con un breve movimiento, y desde ese momento podrá dialogar sólo con transmisores bidireccionales.

**ATENCIÓN:** Si el motor es nuevo (no tiene ningún mando a distancia memorizado), al encendido estará en modo MONODIRECCIONAL, es decir que podrá aceptar todos los transmisores monodireccionales. Si en un plazo de 15 segundos después del encendido no se asocia ningún transmisor de tipo monodireccional, el motor hará un breve movimiento para indicar que desde ese momento estará en modo BIDIRECCIONAL y podrá dialogar sólo con transmisores bidireccionales.

### 4.2 - Reagrupaciones homogéneas de los procedimientos de programación y de regulación

Los procedimientos de programación y de regulación se subdividen en 3 grupos:

**Grupo A** – procedimientos COMUNES válidos para motores configurados en modo de comunicación MONODIRECCIONAL o BIDIRECCIONAL



Estos procedimientos pueden ejecutarse con el motor configurado en modo de comunicación MONODIRECCIONAL o BIDIRECCIONAL.

**Grupo B** – para motores configurados en modo de comunicación BIDIRECCIONAL.



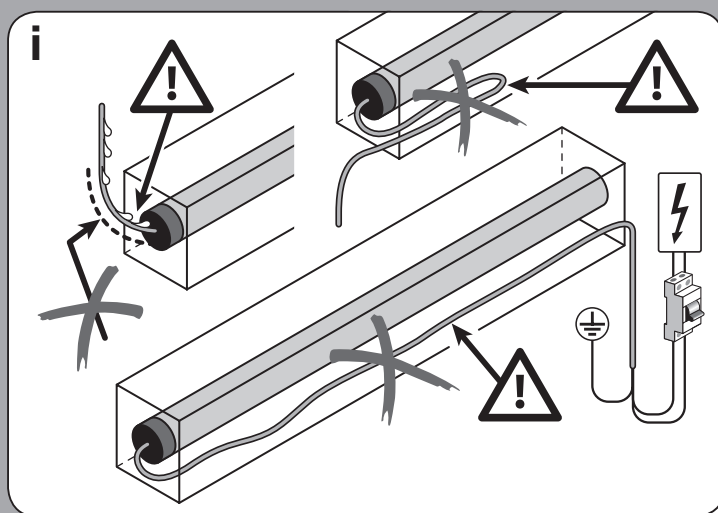
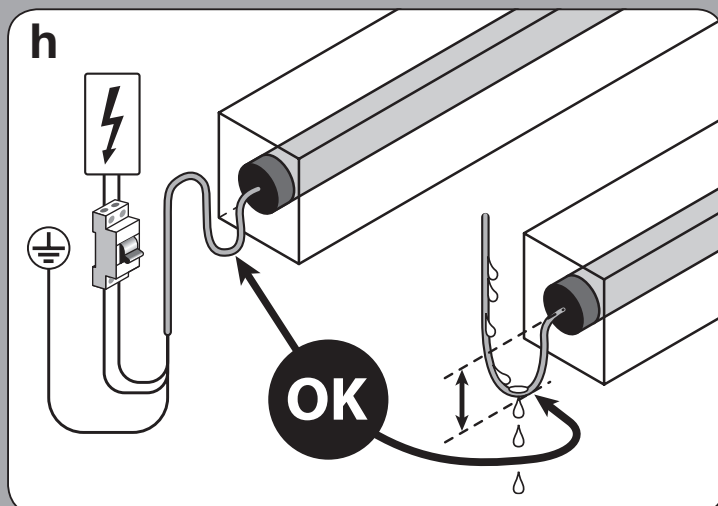
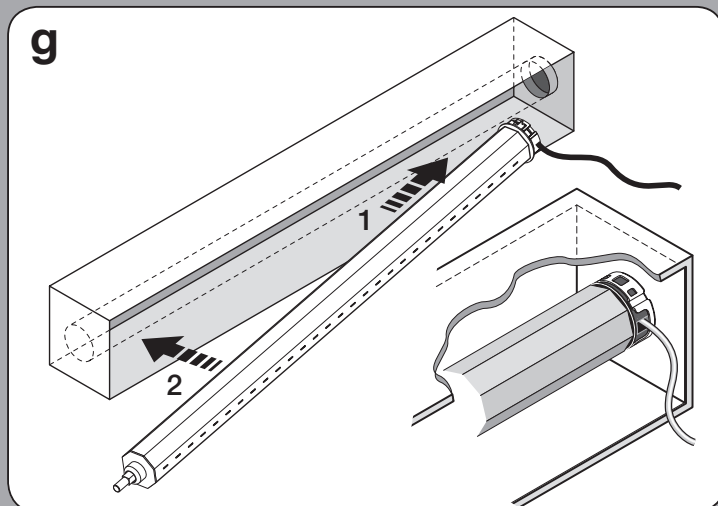
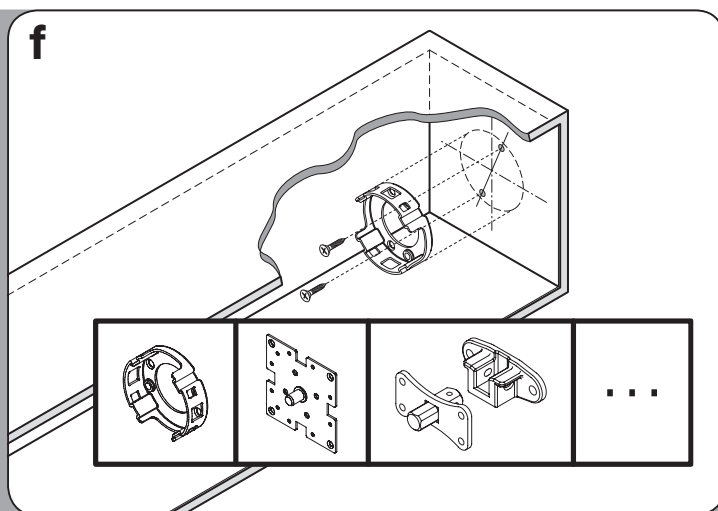
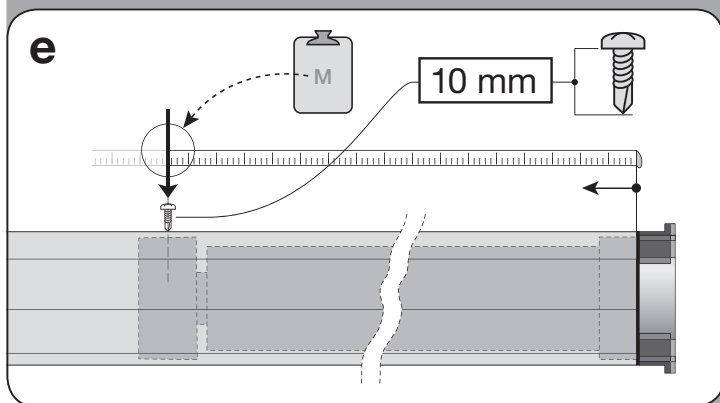
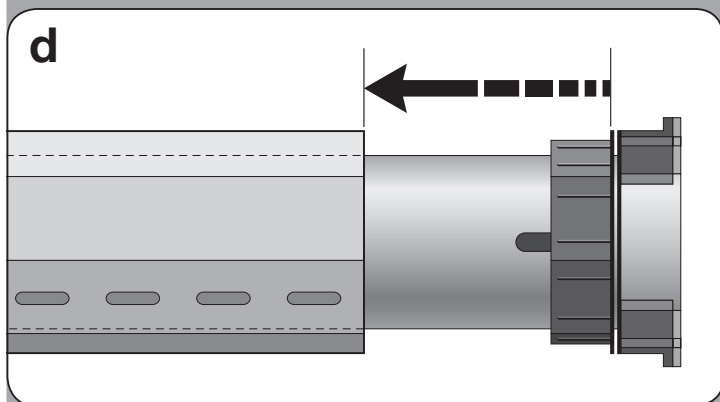
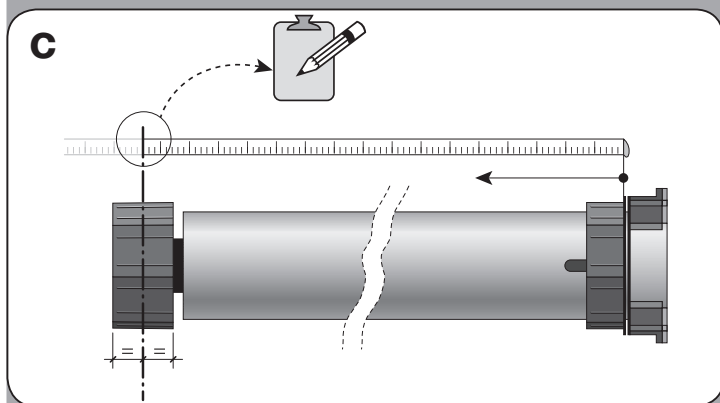
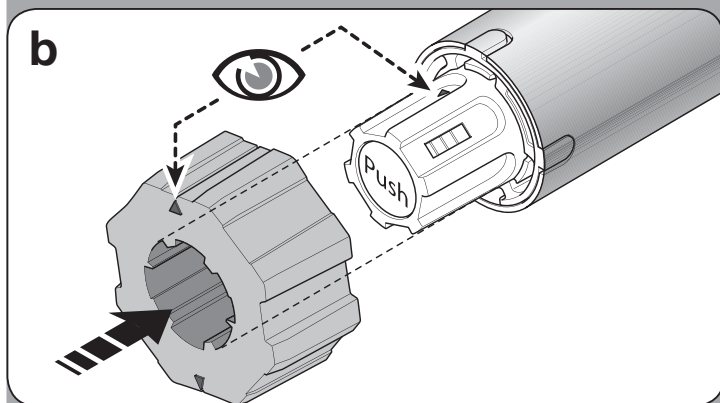
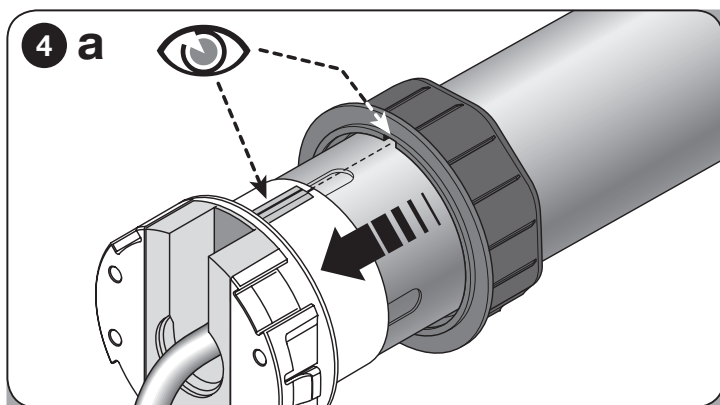
Estos procedimientos pueden ejecutarse con el motor configurado en modo de comunicación BIDIRECCIONAL.

**Grupo C** – para motores configurados en modo de comunicación MONODIRECCIONAL.



Estos procedimientos pueden ejecutarse con el motor configurado en modo de comunicación MONODIRECCIONAL.





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

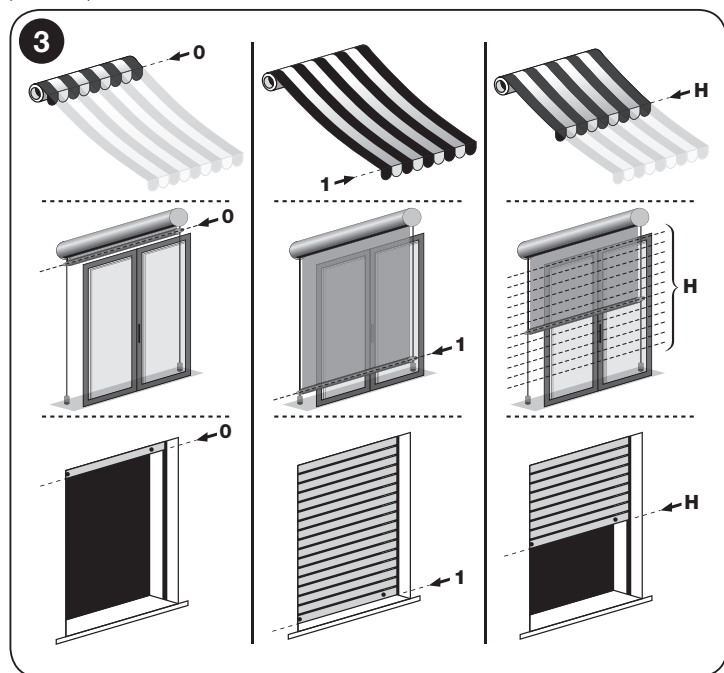
- **Procedimientos realizables exclusivamente con un radiotransmisor Nice de la serie "ERA P" o "ERA W", dotado de botones ▲, ■, ▼, PRG, ESC.**
- **Todos los procedimientos de programación se efectúan seleccionando un solo canal en el transmisor.**
- Los procedimientos de programación deben realizarse exclusivamente con un transmisor memorizado en "Modo I" (ver procedimientos A.1 - B.1 - C.2.1).
- Si el transmisor utilizado para la programación controla varios grupos de sistemas de automatización, durante el procedimiento, antes de enviar un comando, es preciso seleccionar el "grupo" al que pertenece el sistema de automatización que se está programando.

### 4.4 - Posiciones en las que el toldo enrollable, la pantalla solar o la persiana se detiene automáticamente

El sistema electrónico que controla a cada instante el movimiento del toldo enrollable, la pantalla solar o la persiana está en condiciones de detener autónomamente el movimiento cuando el toldo enrollable, la pantalla solar o la persiana alcanza una determinada posición programada por el instalador. Las posiciones se ilustran en el fig. 3 y son:

- posición "0" = final de carrera **ALTO** (toldo completamente enrollado);
- posición "1" = final de carrera **BAJO** (toldo completamente desenrollado);
- posición "H" = posición **INTERMEDIA** (toldo parcialmente abierto).

Cuando los topes aún no están programados, el movimiento del toldo (o de la persiana) puede producirse sólo en modo manual, es decir, manteniendo pulsado el botón de mando durante toda la maniobra; el movimiento se detiene en cuanto el usuario suelta el botón. En cambio, después de programar los topes bastará un simple impulso en el botón correspondiente para activar el toldo (o la persiana) y el movimiento terminará autónomamente en cuanto el toldo (o la persiana) alcance la posición prevista.



Para regular las cotas "0" y "1" existen varios procedimientos; para la elección del procedimiento adecuado se debe tener en cuenta la estructura portante del toldo (o de la persiana) (véase la tabla de resumen).

**¡ATENCIÓN!** – Si desea volver a ajustar las cotas de los topes que ya se han regulado previamente, debe tener en cuenta que:

- si desea realizar los ajustes con un procedimiento alternativo al utilizado anteriormente, PRIMERO debe borrar las cotas siguiendo el procedimiento B.2 o C.4.
- si desea realizar los ajustes con el mismo procedimiento que ha utilizado anteriormente, no es necesario borrar nada.

La programación de los topes asocia simultáneamente las dos direcciones de rotación del motor con sendos botones de subida (▲) y bajada (▼) en el dispositivo de mando (inicialmente, cuando los topes aún no están programados, la asociación es casual y puede ocurrir que al pulsar el botón ▲ el toldo enrollable, la pantalla solar o la persiana baje en lugar de subir, y viceversa).

### 4.5 - Advertencias generales

- Los topes se deben regular después de instalar el motor en el toldo enrollable, la pantalla solar o la persiana y de conectarlos a la alimentación.
- Respetar rigurosamente los límites de tiempo indicados en los procedimientos: desde que se suelta el botón se dispone de 60 segundos para presionar el botón siguiente previsto en el procedimiento, de lo contrario al finalizar el plazo, el motor ejecuta 6 movimientos para comunicar la anulación del procedimiento en curso.
- Durante la programación el motor ejecuta un determinado número de **movimientos breves**, en "respuesta" al mando enviado por el instalador. Es importante contar estos movimientos, sin considerar la dirección en la cual se realizan. Los movimientos se indican en los procedimientos con un número seguido del símbolo  $\updownarrow$ .

### 4.6 - Advertencias importantes para la memorización de los transmisores de radio

- Para elegir los transmisores compatibles con el receptor de radio integrado en el motor, consultar el catálogo de productos "Nice Screen", presente también en la página web [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com).
- Cuando en la memoria del motor no hay ningún transmisor, para memorizar el **PRIMER transmisor** usar exclusivamente el procedimiento A.1. Si por el contrario ya se han memorizado uno o más transmisores, para memorizar **OTROS transmisores** usar exclusivamente uno de los procedimientos B.1 (motor configurado BIDIRECCIONAL) C.2 (motor configurado como MONODIRECCIONAL).

#### 4.6.1 - Dos modos para memorizar los botones de los transmisores

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

##### A - Procedimientos que memorizan los botones en "Modo I" (llamado también "Modo estándar")

Son los procedimientos A.1 - B.1 (motor configurado BIDIRECCIONAL) A.1 - C.2.1 (motor configurado como MONODIRECCIONAL). Durante su ejecución, éstos permiten memorizar simultáneamente todos los botones del transmisor, combinando automáticamente a cada botón con un mando de base del motor.

##### B - Procedimientos que memorizan los botones en "Modo II" (llamado también "Modo personal", válido sólo si el motor está configurado en modo de comunicación MONODIRECCIONAL)

Son los procedimientos C.2.2. Durante su ejecución, éstos permiten memorizar un sólo botón del transmisor, combinándolo con uno de los mandos disponibles en la «lista de mandos» del motor (la lista se encuentra dentro de cada procedimiento). El botón y el mando son elegidos por el instalador en función de las necesidades de la instalación.

#### 4.6.2 - Número máximo de transmisores que se pueden memorizar (válido sólo si el motor está configurado en modo de comunicación MONODIRECCIONAL)

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.

**COMUNES** válidos para motores configurados en modo de comunicación **MONODIRECCIONAL** o **BIDIRECCIONAL** que se realizan exclusivamente con un transmisor Nice con botones ▲, ■, ▼, PRG, ESC (por ejemplo, “ERA P”, “ERA P BD”, “ERA W”, “ERA W BD”)

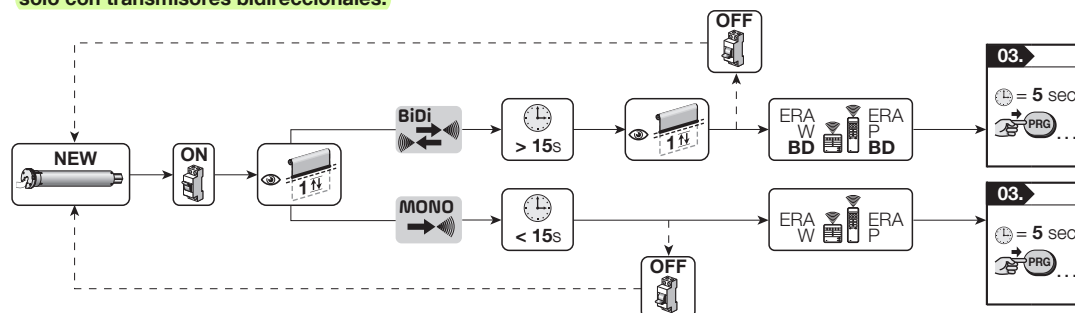
## ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA REALIZACIÓN DE LOS PROCEDIMIENTOS

- Antes de comenzar cualquier procedimiento de programación se aconseja llevar el toldo a aprox. a la mitad de la carrera y, en cualquier caso, alejado del final de carrera Alto y Bajo.
- Todos los procedimientos de programación se efectúan seleccionando un solo canal en el transmisor.
- Si el transmisor elegido para las programaciones gestiona **varios grupos de motores screen**, antes de enviar un mando requerido por el procedimiento, es necesario elegir el «grupo» al cual pertenece el motor que interviene en la memorización.
- En el momento en el cual el motor es alimentado, se ejecutan **2 movimientos** es decir: por lo menos un transmisor ya memorizado y ningún final de carrera programado; o bien se ejecuta **1 movimiento** es decir: ningún transmisor memorizado.
- Durante la ejecución de un procedimiento, en cualquier momento posible anular el mismo procedimiento presionando y soltando el botón **ESC** (en la parte posterior del transmisor).
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo no se programan el toldo puede ponerse en funcionamiento solamente con el «pulsador de interrupción automática/hombre muerto», es decir manteniendo presionado el botón de mando, hasta que el toldo alcance la posición deseada. La maniobra es detenida por el usuario cuando suelta el botón en cualquier momento.
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo se programan para gestionar el toldo es suficiente dar un impulso al botón del mando. Dicho impulso comienza la maniobra que luego será automáticamente detenida por el sistema, cuando el toldo alcance la posición programada.
- Para realizar todos los procedimientos es necesario un transmisor memorizado en “Modo I” (por ejemplo, aquel memorizado con el procedimiento A.1 o bien aquellos memorizados con los procedimientos B.1 (motor configurado BIDIRECCIONAL) C.2.1.A - C.2.1.B (motor configurado como MONODIRECCIONAL)).
- Para cambiar la configuración del motor (de MONODIRECCIONAL a BIDIRECCIONAL y viceversa) es necesario ejecutar el procedimiento “Borrado TOTAL de la memoria” (B.2 motor configurado BIDIRECCIONAL o C.4 motor configurado MONODIRECCIONAL), apagar y volver a encender el motor.

### A A.1 - Memorización del PRIMER TRANSMISOR (en “Modo I”) MONO BiDi

#### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- **ATENCIÓN:** Si el motor es nuevo (no tiene ningún mando a distancia memorizado), al encendido estará en modo **MONODIRECCIONAL**, es decir que **podrá aceptar todos los transmisores monodireccionales**. Si en un plazo de 15 segundos después del encendido no se asocia ningún transmisor de tipo monodireccional, el motor hará un breve movimiento para indicar que desde ese momento estará en modo **BIDIRECCIONAL** y podrá dialogar sólo con transmisores bidireccionales.



- Este procedimiento debe emplearse **sólo para memorizar el PRIMER TRANSMISOR**. Si el motor no lo ejecuta significa que ya se han memorizado uno o más transmisores; por lo tanto, para memorizar otros, emplear los procedimientos descritos en la sección B.1 (motor configurado BIDIRECCIONAL) o C.2 (motor configurado como MONODIRECCIONAL)
- Si se borran los transmisores memorizados en el motor, para memorizar nuevamente el primer transmisor usar taxativamente el presente procedimiento.
- Si en la aplicación están presentes varios motores, repetir el procedimiento para cada motor presente.
- Después de ejecutar este procedimiento, la tecla ▲ del transmisor accionará el movimiento de Subida del toldo; la tecla ▼ accionará el movimiento de Bajada y la tecla ■ accionará la Parada de la maniobra.
- Si en el radio de acción del transmisor a memorizar hay varios motores alimentados, para memorizar el primer transmisor en uno de éstos **no es necesario desconectar la acción de todos los otros motores**; será suficiente proceder del modo siguiente:

1	2	3		
Toldo a mitad de la carrera.	Conectar la alimentación eléctrica de la red;	contar 1 movimiento.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;
				<b>en los 2 minutos siguientes</b> , todos los motores al alcance de la radio, que no tengan ningún transmisor memorizado, comienzan a ejecutar movimientos de subida y bajada, cada uno con una duración aleatoria.

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

5

final

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

## A A.2 - Programación MANUAL del final de carrera ALTO ("0") y BAJO ("1")



### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento es obligatorio sólo si los toldos carecen de bloqueo mecánico en el final de carrera Alto.
- Si anteriormente, los finales de carrera se programan con la programación «semiautomática (A.3)» el presente procedimiento no puede ejecutarse.
- Después de la programación de los finales de carrera, el toldo podrá ponerse en funcionamiento dando un simple impulso en los botones del dispositivo de mando. El toldo se moverá dentro de los límites fijados con los procedimientos A.2.1 y A.2.2.

### A.2.1 - Para programar el final de carrera ALTO ("0")

1	2	3	continúa →	
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 2 movimientos.
→ 3		Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA →		
... soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "0" deseada (final de carrera ALTO).		Mantener presionado el botón y esperar...		
4	5	final		
Regular con precisión la cota del final de carrera «0» →	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.	
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada. Como alternativa, para una regulación más precisa ejecutar el procedimiento B.1.				

### A.2.2 - Para programar el final de carrera BAJO ("1")


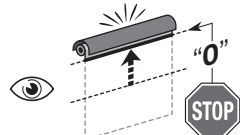
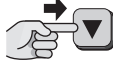
1	2	3	continúa →	
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 2 movimientos.
→ 3		Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA →		
...soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).		Mantener presionado el botón y esperar...		
4	5	final		
Regular con precisión la cota del final de carrera «1» →	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.	
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada. Como alternativa, para una regulación más precisa ejecutar el procedimiento B.1.				

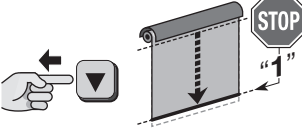
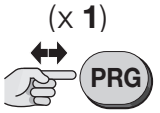

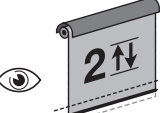
## A A.3 - Programación SEMIAUTOMÁTICA del final de carrera ALTO ("0") y BAJO ("1")

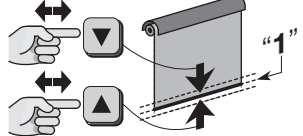
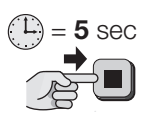
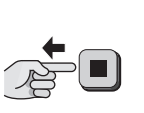



### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento solamente para los toldos con bloqueo mecánico en el final de carrera Alto "0".
- Si antes, los finales de carrera se han programado con la programación "Manual (A.2)", para ejecutar este procedimiento es necesario primero realizar el "Borrado total o parcial B.2.1 (motor configurado BIDIRECCIONAL) C.4.1 (motor configurado como MONODIRECCIONAL) (opción 'A' o 'D')".
- Después de la programación de los finales de carrera, el toldo podrá ponerse en funcionamiento pulsando simplemente los botones del dispositivo de mando. El movimiento en Subida quedará limitado por el impacto del toldo contra el bloqueo mecánico (cajón) presente en el final de carrera Alto "0". Con cada impacto la cota de este final de carrera será actualizada automáticamente por la función «auto-actualización de los finales de carrera» (párrafo 5.4). Por el contrario, el movimiento de Bajada será limitado por el final de carrera Bajo "1" (final de carrera fijado por el instalador en un punto deseado).

1			2	continúa →
<b>Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA →</b> 			<b>Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA →</b> 	
Mantener presionado el botón y...	...esperar que el toldo se detenga por <u>el impacto contra el cajón</u> (= final de carrera <b>ALTO</b> = cota "0");		soltar el botón.	Mantener presionado el botón y esperar...

→ 2	3	4	→ 5
			
...soltar el botón apenas el toldo alcanza la <b>cota "1" deseada</b> (final de carrera <b>BAJO</b> ).	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;
		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;
			contar 2 movimientos.

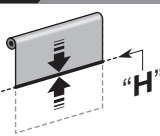
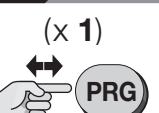
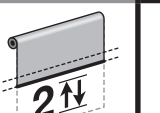
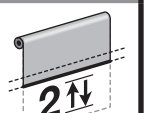
5	6	final	
<b>Regular con precisión la cota del final de carrera «1» →</b> 			
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;	contar 3 movimientos.

## A A.4 - Programación de una POSICIÓN INTERMEDIA del toldo (cota "H")



### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Este procedimiento memoriza una cota intermedia (llamada cota "H") con respecto a la cota Alta ("0") y Baja ("1") de los finales de carrera. Cuando se usa la automatización, después de dar el mando de **posición intermedia**, el sistema detendrá automáticamente el toldo en correspondencia con la cota "H" programada.
- Es posible memorizar hasta 30 cotas "H" si el motor se configura para el funcionamiento en modo MONODIRECCIONAL o hasta 6 cotas "H" si el motor se configura para el funcionamiento en modo BIDIRECCIONAL, situadas donde se desee, siempre que sea dentro del espacio delimitado por los dos topes. Las cotas pueden programarse solamente si los final de carrera ya se han programado. Repetir el presente procedimiento para cada cota que se desea memorizar.
- La programación de la primera cota "H" debe combinarse con el par de botones ▲+▼, presente **en el transmisor usado para el procedimiento**. Por el contrario, la programación de otras cotas "H" prevé la combinación de cada una con un botón deseado presente **en otro transmisor no memorizado**.
- Para modificar una cota "H" ya existente, posicionar el toldo a la altura deseada y realizar el presente procedimiento; en el **paso 06**, sin embargo, presionar el botón al cual está asociada la cota "H" existente (aquella que se está modificando).

1	2	3	→ 4
			
Posicionar el toldo en la cota "H" deseada.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;
		Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;
			contar 2 movimientos.

4	5	6 ...
<b>Regular con precisión la cota «H» →</b> 		
Presionar los botones hasta alcanzar la cota deseada.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;
		contar 3 movimientos.

Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:

- **Opción A** – para memorizar la PRIMERA cota "H".
- **Opción B** – para memorizar OTRA cota "H".

6	final	
		
Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;	contar 4 movimientos.

6	final	
		
<b>En OTRO transmisor NO memorizado:</b> mantener presionado un <u>botón deseado</u> ;	soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;	contar 4 movimientos.



## A A.5 - Función "RDC": ajuste de la fuerza de tracción del motor al cerrar MONO BiDi

### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Esta función permite evitar que la lona produzca una fuerza de tracción excesiva al final de la maniobra de cierre. Durante la fase final de esta maniobra, esta función reduce automáticamente el par de tracción del motor, en función del valor configurado de fábrica o conforme al ajuste definido por el instalador mediante el siguiente procedimiento.
- ¡Atención!** – Esta función viene activada de fábrica, pero no se aplica si los topes se programan con el procedimiento manual (A.2.).

1	2	3	→ 4
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos.
		contar 2 movimientos.	
		Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	
		soltarlos pasados 5 segundos;	
			contar 2 movimientos.

4	continúa →
Elegir la opción deseada y programada de la siguiente manera →	<p>(X ...)</p> <p></p> <p><b>5 OPCIONES:</b></p> <p>x 1 = sensibilidad estándar (*)</p> <p>x 2 = sensibilidad mínima</p> <p>x 3 = sensibilidad media</p> <p>x 4 = sensibilidad máxima</p> <p>x 5 = función desactivada</p>
	Pulsar y soltar el botón el número de veces indicado en la opción elegida;

→ 4	5	final
después de 10 segundos aproximadamente, el motor ejecuta una serie de movimientos que coinciden con el número de impulsos digitales.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;
		contar 3 movimientos.

(\*) = Configuración de fábrica.

## A A.6 - Función "FRT": tensado automático del toldo en apertura, para toldos sin mecanismo de bloqueo en apertura MONO BiDi

### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- La función "FRT" puede programarse únicamente después de haber programado las cotas de los topes "0" y "1".
- La posición "2" debe ser un punto comprendido entre el tope "1" y el "0".

1	2	3	4	→ 5
Toldo a mitad de la carrera.	Mantener presionado el botón;	Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;
				contar 2 movimientos.

5	6	7	→ 8
Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;
			contar 4 movimientos.

8	final
Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;
	contar 3 movimientos.



## ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA REALIZACIÓN DE LOS PROCEDIMIENTOS

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

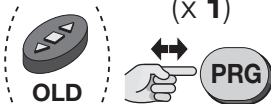
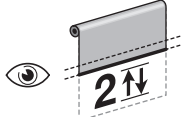
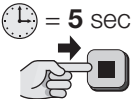

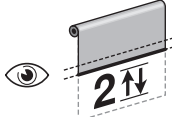
## B B.1 - Memorización de OTRO TRANSMISOR (el segundo, el tercero, etc.)

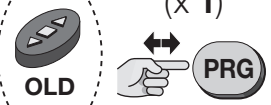
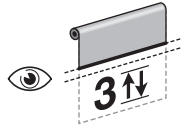
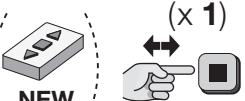
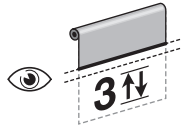


### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- El motor configurado para el funcionamiento en modo BIDIRECCIONAL puede memorizar hasta 16 transmisores.
- Para realizar los procedimientos B.1 es necesario tener a disposición un nuevo transmisor para memorizar y un viejo transmisor ya memorizado. Los dos transmisores deben tener los botones “PRG” y “ESC” (como, por ejemplo, los modelos de la serie “ERA P” y “ERA W”).
- Lo procedimiento B.1 memoriza todos los botones del nuevo transmisor, en “Modo I”, proponiendo la misma configuración del viejo transmisor (para mayor información sobre el “Modo I” léase el párrafo 4.6.1).

Procedimiento para los transmisores que tienen los botones “PRG” y “ESC” (serie “ERA P” o “ERA W”)

1		2		→ 3	
	(x 1)				
<b>En el VIEJO transmisor:</b> presionar y soltar el botón (1 vez);		<b>En el NUEVO transmisor:</b> mantener presionado el botón;		<b>soltarlos pasados 5 segundos.</b>	
				<b>contar 2 movimientos.</b>	

3		4		final	
	(x 1)				
<b>En el VIEJO transmisor:</b> presionar y soltar el botón (1 vez);		<b>En el NUEVO transmisor:</b> presionar y soltar el botón (1 vez);		<b>contar 3 movimientos (= transmisor memorizado).</b>	

## B B.2 - Borrado TOTAL o PARCIAL de la memoria



### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para ejecutar los procedimientos de cancelación siguientes, el transmisor debe estar memorizado en modo I.
- Para cambiar la configuración del motor (de BIDIRECCIONAL a MONODIRECCIONAL) es necesario ejecutar el procedimiento "Borrado TOTAL de la memoria", apagar y volver a encender el motor.
- **Una vez borrado el transmisor de la memoria del motor, es necesario borrar de la memoria del transmisor el motor que ya no está asociado, para evitar la aparición de señales de error en el transmisor por "ausencia de motor" (consultar el manual del transmisor).**

### B.2.1 - Procedimiento ejecutado con un transmisor memorizado

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

4
Presionar y soltar el botón (1 vez);

5 ...
Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:
<ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>opción A (*)</b> – para borrar TODA la memoria del motor.</li> <li>• <b>opción B (*)</b> – para borrar TODOS los transmisores memorizados en el motor.</li> <li>• <b>opción C (*)</b> – para borrar UNO de los transmisores memorizados en el motor.</li> <li>• <b>opción D (*)</b> – para borrar TODAS las cotas memorizadas en el memorizar ("0", "1", "H", etc.). <b>¡Atención!</b> – Este borrado debe efectuarse solamente cuando se desea programar de nuevo las cotas, pero utilizando un procedimiento diferente de aquel empleado anteriormente (por ej.: se utilizó el procedimiento de programación manual de las cotas (A.2) y se desea utilizar el procedimiento semiautomático (A.3)).</li> </ul>
(*) <b>¡Atención!</b> – Concluido el procedimiento de selección (A, B, C o D), desasociar el radiomando bidireccional (consultar las instrucciones del radiomando bidireccional).

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

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

5	6	final
Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.
		contar 5 movimientos.

5	final
Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados 5 segundos;
	contar 5 movimientos.

## ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA REALIZACIÓN DE LOS PROCEDIMIENTOS

- Antes de comenzar cualquier procedimiento de programación se aconseja llevar el toldo a aprox. a la mitad de la carrera y, en cualquier caso, alejado del final de carrera Alto y Bajo.
- Todos los procedimientos de programación se efectúan seleccionando un solo canal en el transmisor.
- Si el transmisor elegido para las programaciones gestiona **varios grupos de motores screen**, antes de enviar un mando requerido por el procedimiento, es necesario elegir el «grupo» al cual pertenece el motor que interviene en la memorización.
- En el momento en el cual el motor es alimentado, se ejecutan **2 movimientos** es decir: por lo menos un transmisor ya memorizado y ningún final de carrera programado; o bien se ejecuta **1 movimiento** es decir: ningún transmisor memorizado.
- Durante la ejecución de un procedimiento, en cualquier momento posible anular el mismo procedimiento presionando y soltando el botón **ESC** (en la parte posterior del transmisor).
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo no se programan el toldo puede ponerse en funcionamiento solamente con el «pulsador de interrupción automática/hombre muerto», es decir manteniendo presionado el botón de mando, hasta que el toldo alcance la posición deseada. La maniobra es detenida por el usuario cuando suelta el botón en cualquier momento.
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo se programan para gestionar el toldo es suficiente dar un impulso al botón del mando. Dicho impulso comienza la maniobra que luego será automáticamente detenida por el sistema, cuando el toldo alcance la posición programada.
- Para realizar todos los procedimientos es necesario un transmisor memorizado en "Modo I" (por ejemplo, aquel memorizado con el procedimiento A.1 o bien aquel memorizado con el procedimientos C.2.1.A - C.2.1.B).

### C C.1 - Bloqueo temporal (y desbloqueo) del funcionamiento de los motores que no intervienen en las programaciones



#### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Este procedimiento bloquea temporalmente (por 5 minutos) solamente los motores que tienen las cotas de final de carrera (alta y baja) ya programadas.

#### C.1.1 - Para bloquear temporalmente los motores que no intervienen en las programaciones

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

#### C.1.2 - Para desbloquear los motores temporalmente

Es posible desbloquear los motores de dos modos:

opción - A	1	final
	<p><b>Al finalizar los 5 minutos</b> los motores bloqueados son <u>desbloqueados automáticamente por el sistema</u>.</p>	
	Esperar <b>5 minutos</b> ...	... al final el sistema lleva el toldo a la mitad de la carrera.

opción - B	1			final
	<p><b>Durante los 5 minutos</b> el usuario puede <u>desbloquear los motores en cualquier momento</u>.</p>	<p>⌚ = 10 sec</p> <p>ESC</p>	<p>ESC</p>	
	Durante los <b>5 minutos</b> , en cualquier momento ...	...mantener presionado el botón;	soltarlos pasados <b>10 segundos</b> ;	el sistema lleva el toldo a la mitad de la carrera.

## C.2 - Memorización de OTRO TRANSMISOR (el segundo, el tercero, etc.) MONO

### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- El motor configurado para el funcionamiento en modo MONODIRECCIONAL puede memorizar hasta 30 transmisores.
- Para realizar los procedimientos C.2.1.A y C.2.2.A es necesario tener a disposición un **nuevo transmisor para memorizar** y un **viejo transmisor ya memorizado**. Los dos transmisores deben tener los botones "PRG" y "ESC" (como, por ejemplo, los modelos de la serie "ERA P" y "ERA W").
- Para ejecutar los procedimientos C.2.1.B y C.2.2.B es necesario tener a disposición un **nuevo transmisor para memorizar**, elegido de entre los modelos disponibles en el catálogo de productos "Nice Screen" y un **transmisor viejo ya memorizado**.

### C.2.1 - Para memorizar los botones del transmisor en el "Modo I" (o "Modo estándar")

- Los procedimientos C.2.1.A y C.2.1.B memorizan todos los botones del nuevo transmisor, en "Modo I", proponiendo la misma configuración del **viejo transmisor** (para mayor información sobre el "Modo I" léase el párrafo 4.6.1).

#### C.2.1.A - Procedimiento para los transmisores que tienen los botones "PRG" y "ESC" (serie "ERA P" o "ERA W")

1	→ 2				
En el <b>VIEJO</b> transmisor: mantener presionado el botón;		esperar...	contar 2 movimientos;	esperar...	contar otros 2 movimientos;

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

#### C.2.1.B - Procedimiento para los transmisores que no han sido "PRG" y "ESC"

1	2	→ 3
En el <b>NUEVO</b> transmisor: mantener presionado el botón;		En el <b>VIEJO</b> transmisor: Presionar y soltar el botón ( <b>3 veces</b> ), siempre que esté memorizado.

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

### C.2.2 - Para memorizar los botones del transmisor en el "Modo II" (o "Modo personal")

- Los procedimientos C.2.2.A y C.2.2.B memorizan un botón del nuevo transmisor, en Modo II; es decir el botón (elegido por el instalador) uno de los mandos (elegido por el instalador) disponibles en la «lista de mandos» del motor (para mayor información sobre el «Modo II» léase el párrafo 4.6.1).
- Durante la ejecución de los procedimientos C.2.2.A y C.2.2.B se puede memorizar solamente un botón. Para memorizar otro botón repetir los procedimientos desde el comienzo.

#### C.2.2.A - Procedimiento para los transmisores que tienen los botones "PRG" y "ESC" (serie "ERA P" o "ERA W")

1					2	
<b>En el VIEJO transmisor:</b> mantener presionado el botón y esperar...		contar 2 movimientos;	esperar...	contar otros 2 movimientos;	soltar el botón.	<b>En el NUEVO transmisor:</b> mantener presionado el botón;

→ 2		3			continúa →	
			Elegir la opción deseada y programarla como sigue →			<b>4 OPCIONES:</b> <b>1 presión</b> = Abre > Stop > Cierra > Stop > ... <b>2 presiones</b> = Abre <b>3 presiones</b> = Cierra <b>4 presiones</b> = Stop
soltarlos pasados 5 segundos;		contar 2 movimientos.			<b>En el VIEJO transmisor:</b> presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida;	

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

#### C.2.2.B - Procedimiento para los transmisores que no tienen los botones “PRG” y “ESC”

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

1		2			→ 3	
<b>En el NUEVO transmisor:</b> mantener presionado el botón que se desea memorizar;		soltarlos pasados 8 segundos.		<b>En el VIEJO transmisor:</b> mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 4 movimientos.

3		continúa →		
Elegir la opción deseada y programarla como sigue →				<b>4 OPCIONES:</b> <b>1 presión</b> = Abre > Stop > Cierra > Stop > ... <b>2 presiones</b> = Abre <b>3 presiones</b> = Cierra <b>4 presiones</b> = Stop
		<b>En el VIEJO transmisor:</b> presionar y soltar el botón un determinado número de veces como el número indicado en la opción elegida;		

→ 3		4			final	
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de <b>movimientos</b> igual al número de impulsos digitados.		<b>En el NUEVO transmisor:</b> Mantener presionado el mismo botón presionado en el Paso 1;		soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos (= transmisor memorizado). Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena, por lo tanto el transmisor no ha sido memorizado).	

## C C.3 - Memorización de un sensor climático conectado vía radio al motor MONO

### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para realizar este procedimiento es necesario tener a disposición el **sensor climático a memorizar**, elegido de entre los modelos disponibles en el catálogo productos "Nice Screen" y un **viejo transmisor** memorizado en Modo I (leer el párrafo 4.6.1).
- Durante la ejecución del procedimiento, en cualquier momento es posible anular la programación manteniendo presionados simultáneamente los botones ■ y ▼ durante **4 segundos**. Como alternativa, no presionar ningún botón y esperar (60 segundos) para que el motor ejecute **6 movimientos**.

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

## C C.4 - Borrado TOTAL o PARCIAL de la memoria MONO

### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para ejecutar los procedimientos de cancelación siguientes, el transmisor debe estar memorizado en modo I.
- Para cambiar la configuración del motor (de BIDIRECCIONAL a MONODIRECCIONAL) es necesario ejecutar el procedimiento "Borrado TOTAL de la memoria", apagar y volver a encender el motor.

#### C.4.1 - Procedimiento ejecutado con un transmisor memorizado

1	2	3	→ 4
<p><b>PRG</b></p>	<p><b>PRG</b></p>	<p><b>PRG</b></p>	<p><b>PRG</b></p>
<p>Presionar y soltar el botón (<b>1 vez</b>);</p>	<p>contar 2 movimientos.</p>	<p>Presionar y soltar el botón (<b>1 vez</b>);</p>	<p>contar 2 movimientos.</p>
<p>Presionar y soltar el botón (<b>1 vez</b>);</p>	<p>contar 2 movimientos.</p>	<p>Presionar y soltar el botón (<b>1 vez</b>);</p>	<p>contar 3 movimientos.</p>

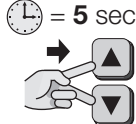
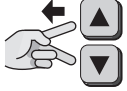
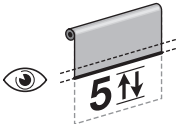
4	5 ...
<p><b>PRG</b></p>	<p>Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>opción A</b> – para borrar <b>TODA</b> la memoria del motor.</li> <li><b>opción B</b> – para borrar <b>TODOS</b> los transmisores memorizados en el motor.</li> <li><b>opción C</b> – para borrar <b>UNO</b> de los transmisores memorizados en el motor.</li> <li><b>opción D</b> – para borrar <b>TODAS</b> las cotas memorizadas en el memorizar ("0", "1", "H", etc.). <b>¡Atención!</b> – Este borrado debe efectuarse solamente cuando se desea programar de nuevo las cotas, pero utilizando un <b>procedimiento diferente de aquel empleado anteriormente</b> (por ej.: se utilizó el procedimiento de programación manual de las cotas (A.2) y se desea utilizar el procedimiento semiautomático (A.3).</li> </ul>
<p>Presionar y soltar el botón (<b>1 vez</b>);</p>	<p>contar 4 movimientos.</p>

5	final
<p><b>PRG</b></p>	<p><b>PRG</b></p>
<p>Presionar y soltar el botón (<b>1 vez</b>);</p>	<p>contar 5 movimientos.</p>

5	final
<p><b>PRG</b></p>	<p><b>PRG</b></p>
<p>Mantener presionado el botón;</p>	<p>soltarlos pasados <b>5 segundos</b>;</p>
	<p>contar 5 movimientos.</p>

5	6	final
<p><b>PRG</b></p>	<p><b>PRG</b></p>	<p><b>PRG</b></p>
<p>Mantener presionado el botón;</p>	<p>soltarlos pasados <b>5 segundos</b>;</p>	<p>contar 3 movimientos.</p>
	<p><b>En el transmisor a borrar:</b> mantener pulsada cualquier tecla o la tecla memorizada en modo 2 o la tecla del sensor climático;</p>	<p>contar 5 movimientos.</p>






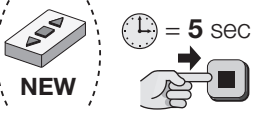

opción – D	5	final	
			
	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;	contar 5 movimientos.




## C.4.2 - Procedimiento ejecutado con un transmisor no memorizado

### NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

1	2	3 → 4
		
Desconectar la alimentación eléctrica del motor.		Conectar nuevamente la alimentación eléctrica al motor.

4	5	6 → 7
		
Mantener presionado el botón;		soltarlos pasados <b>5 segundos</b> ;
<div> <div>←</div> <div>En un lapso de 10 segundos</div> <div>→</div> </div>		

7	8	9	10 ...
			Continuar el procedimiento ejecutando totalmente el procedimiento C.4.1.
Desconectar la alimentación eléctrica del motor.		Conectar nuevamente la alimentación eléctrica al motor.	

## C C.5 - Bloqueo y desbloqueo de la memoria del motor MONO

### NOTAS Y ADVERTENCIAS

- La activación del bloqueo de la memoria impide la memorización accidental y casual de otros transmisores no previstos o no autorizados.

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

4	5	...
Mantener simultáneamente presionados los dos botones;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 4 movimientos.

- Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:
- opción A** – para BLOQUEAR la memoria del motor.
  - opción B** – para DESBLOQUEAR la memoria del motor.

5	final
Mantener presionado el botón.	contar 3 movimientos.

5	final
Mantener presionado el botón.	contar 5 movimientos.

## 5 ADVERTENCIAS PARA EL USO COTIDIANO DE LA AUTOMATIZACIÓN

### 5.1 - Ciclo máximo de trabajo constante

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

### 5.2 - Activar la apertura/el cierre parcial del toldo o de la persiana

En la tabla siguiente se indican los botones que hay que pulsar en el transmisor para enviar los principales mandos de apertura/cierre del toldo o de la persiana. Las funciones se describen más detalladamente en los apartados siguientes.

Botón que hay que pulsar para enviar el mando	Acción del motor
▲ (UP)	Posicionamiento a la cota correspondiente al tope ALTO
▼ (DOWN)	Posicionamiento a la cota correspondiente al tope BAJO
■ (STOP)	Detiene el movimiento
i	Proporciona información sobre la posición
SLIDER	Variación de la posición
▲ (UP) + ▼ (DOWN)	Posicionamiento a la cota parcial (si durante la instalación no se ha programado la cota "H", ésta asumirá el valor de fábrica, igual al punto intermedio entre el tope ALTO y el tope BAJO).
▲ (UP) + ■ (STOP)	Posicionamiento al 90% del recorrido antes de alcanzar el tope ALTO (toldo enrollado al 90%).
■ (STOP) + ▼ (DOWN)	Posicionamiento al 10% del recorrido antes de alcanzar el tope ALTO (toldo enrollado al 10%).

### 5.2.1 - Seleccionar la cota "H"

En general, para activar una apertura o un cierre parcial del toldo (o de la persiana) hay que pulsar el botón que se ha asociado a la cota parcial durante la programación (para más información leer el procedimiento A.4). Si el transmisor solo tiene tres botones y solo hay una cota "H" memorizada, pulse simultáneamente los botones s y t para accionar esta cota. Si durante la instalación no se ha programado la cota "H", ésta asumirá el valor de fábrica, igual al punto intermedio entre el tope ALTO y el tope BAJO.

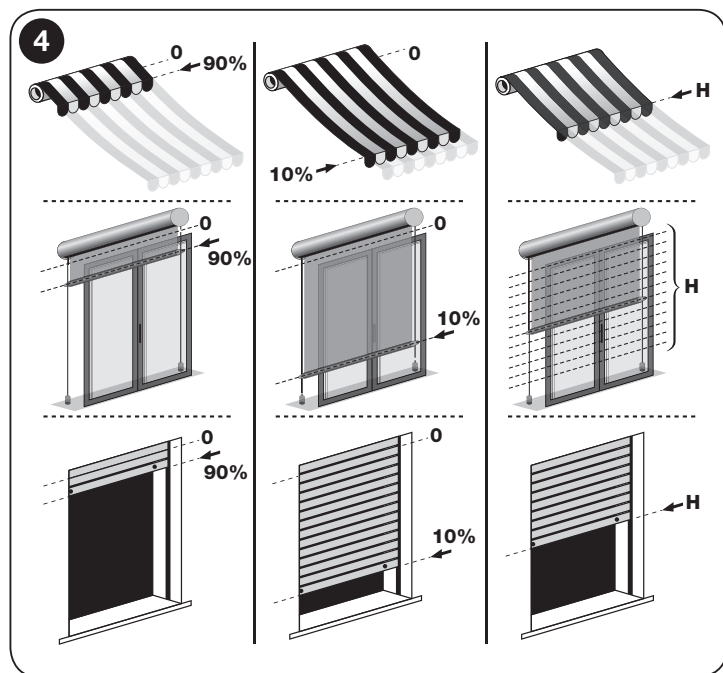
### 5.2.2 - Seleccionar las cotas "90%" y "10%"

Hay otras dos cotas parciales disponibles (fig. 4) configuradas de fábrica en los siguientes valores:

- posición "90%" = 90% del recorrido antes de alcanzar el tope 0-ALTO (toldo enrollado al 90%);
- posición "10%" = 10% del recorrido antes de alcanzar el tope 0-ALTO (toldo enrollado al 10%).

Para recuperar la cota "90%" pulsar los botones ▲+■ (ARRIBA + STOP).

Para recuperar la cota "10%" pulsar los botones ▼+■ (ABAJO + STOP).



### 5.3 - Posibilidad para el usuario de variar la posición del toldo utilizando un transmisor con superficie "slider"

Asume una gran importancia la posibilidad de elegir la posición de parada de la automatización según las necesidades del momento (sol, lluvia, etc.).

Si el mando de la automatización se efectúa con un transmisor Nice dotado de superficie "slider" (es. P1V, etc.), será posible variar la posición de parada de la automatización de la siguiente manera: la zona superior del "slider" variará la posición de la automatización hacia arriba (hasta alcanzar al máximo la posición del tope superior); la zona inferior del "slider" variará la posición de la automatización hacia abajo (hasta alcanzar al máximo la posición del tope inferior).

### 5.4 - Función "Auto-actualización de los finales de carrera"

**¡Atención!** - La función se encuentra disponible solamente si los finales de carrera han sido programados con el procedimiento Semiautomático (párrafo A.3). La función no se puede desactivar.

Con el uso diario de la automatización, la función se activa automáticamente durante una maniobra de subida, en el impacto del toldo o contra el cajón u otro bloqueo mecánico (final de carrera Alto "0"). Con cada impacto la función mide nuevamente la posición del final de carrera Alto y memoriza el nuevo valor reemplazando el anterior. Mientras tanto, esta acción permite compensar los alargamientos o acortamientos de la estructura debidos al desgaste y a las oscilaciones térmicas, permitiendo que el toldo finalice la maniobra de subida en el final de carrera Alto, siempre de modo preciso.

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

#### ❑ Al alimentar la fase eléctrica, el motor no se activa:

Excluyendo la posibilidad de que la protección térmica esté activada, para lo que basta con esperar a que el motor se enfríe, compruebe que la tensión de red se corresponda con los datos indicados en las características técnicas de este manual, midiendo la energía entre el conductor "común" y el de la fase eléctrica alimentada.

#### ❑ Enviando un comando de Subida, el motor no se acciona:

Esto puede suceder si el toldo (o la persiana) está cerca del tope alto ("0"). En este caso, primero hay que bajar el toldo (o la persiana) un poco y, a continuación, enviar un nuevo comando de subida.

#### ❑ El sistema funciona en la condición de emergencia de hombre presente:

- Compruebe si el motor ha sufrido algún choque eléctrico o mecánico de intensidad fuerte.
- Compruebe la integridad de todas las partes del motor.
- Aplique el procedimiento de borrado (procedimiento B.2 o C.4) y vuelva a ajustar los topes.

### Eliminación del producto

Al igual que para las operaciones de instalación, también al final de la vida útil de este producto, las operaciones de desguace deben ser efectuadas por personal experto.

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



El material del embalaje del producto debe desecharse en plena conformidad con la normativa local.

### Características técnicas

■ Frecuencia: 433.92 MHz ■ Potencia irradiada: 0 dBm ■ Codificación radio: "BD".

Tomar como referencia los datos de la placa del motor.

**Notas:** • Todas las características técnicas indicadas, se refieren a una temperatura ambiental de 20°C (± 5°C). • Nice S.p.A. se reserva el derecho de aportar modificaciones al producto, en cualquier momento que lo considere necesario, manteniendo las mismas funciones y destino de uso.

### Declaración UE de conformidad simplificada

Por la presente, NICE S.p.A., declara que el tipo de equipo radioeléctrico E FIT M 817 BD, E FIT M 1517 BD, E FIT M 3017 BD, E FIT M 4012 BD, E FIT M 5012 BD, es conforme con la Directiva 2014/53/UE.

El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en la dirección Internet siguiente:

<https://www.niceforyou.com/es/soporte>.



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

[www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)