

E ACTION SI 332 AC
E ACTION SI 620 AC
E ACTION SI 1012 AC

E ACTION MI 332 AC
E ACTION MI 632 AC
E ACTION MI 1020 AC



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

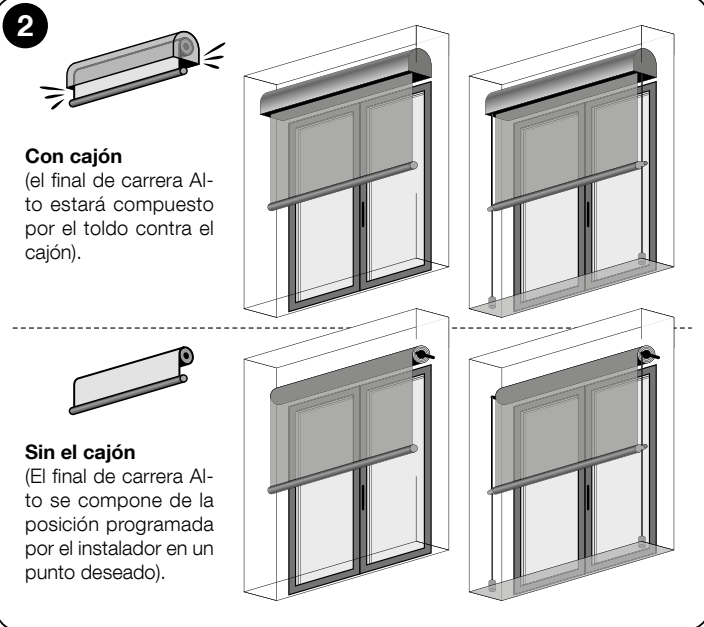
- Antes de instalar el motor de accionamiento, quitar todos los cables superfluos y desactivar todos los aparatos no necesarios para el funcionamiento motorizado
- Instalar el órgano de maniobra para el retorno manual a una altura inferior a 1,8 m
NOTA: si es amovible, el órgano de maniobra debería permanecer 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

El presente producto es un motor tubular que permite automatizar un toldo de rodillo de interior o una pantalla solar de interior o un equipo de enrollado similar (fig. 2). **¡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 parte de una central de mando con tecnología de encoder que garantiza el control electrónico del movimiento y la precisión de los finales de carrera.
- Puede programarse con un tablero de pulsadores de pared o bien con el programador TTU (fig. 5). Estos accesorios no están presentes en el embalaje.
- Puede gestionarse con un tablero de pulsadores de pared conectado vía cable (véase la fig. 4). **Se aconseja utilizar un interruptor estable o bien inestable con pulsadores interbloqueados** (accesorio no presente en el embalaje);
- Puede mover el toldo en subida o en bajada, puede detenerlo en el final de carrera Alto "0", en el final de carrera Bajo "1" o en otras posiciones intermedias (posiciones "H");
- Garantiza la misma velocidad con toldos de pesos diferentes;
- Garantiza la misma velocidad en subida que en bajada;
- Está dotado de aceleración o desaceleración del movimiento, respectivamente al comienzo y al final de la maniobra;
- Está dotado de sistema de sistema que detecta la presencia de un obstáculo a lo largo de la carrera del toldo, bloqueando en el acto la maniobra y realizando una breve inversión de movimiento. El mismo sistema interviene automáticamente incluso al final de la maniobra de Subida (sólo si el final de carrera Alto «0» se compone del cajón o de otro tope mecánico), para atenuar el impacto del toldo contra el cajón y para aflojar la tracción ejercida por el motor en el toldo, cuando ésta está parada en el final de carrera Alto «0».
- Permite la regulación fina y precisa de los finales de carrera mediante los pulsadores presentes en el cabezal del motor;
- Incluye un Led que indica el estado del sistema y si hay un malfuncionamiento;
- Está dotado de un "protector térmico" que, en caso de sobrecalentamiento debido a un uso continuo de la automatización, al superar el límite (consultar el capítulo "Características técnicas"), interrumpe automáticamente la alimentación eléctrica y la restablece cuando la temperatura se encuentra dentro de la norma;
- Se encuentra disponible en diferentes versiones, cada una con un determinado par del motor (consultar los datos de la placa del motor).



- Para el uso normal de la automatización es necesario instalar un **tablero de pulsadores con 2 pulsadores**: uno para la Subida y otro para la Bajada;
- para el uso de la automatización una vez concluida la instalación, es posible emplear una botonera con cualquier funcionamiento mecánico de las teclas, **excluido el funcionamiento que permite pulsar simultáneamente dos teclas**;
- Para el mando de un motor simple puede instalarse solamente un sólo tablero de pulsadores.
- Para el mando de varios motores conectados en paralelo (máximo 8 motores) se puede instalar un sólo tablero de pulsadores.
- Para la protección de la automatización se aconseja instalar el tablero de pulsadores en un lugar no accesible a personas no autorizadas
- Instalar el tablero de pulsadores en un lugar desde el cual se vea el toldo.
- Instalar el tablero de pulsadores alejado de partes en movimiento del toldo
- Instalar el tablero de pulsadores sobre el lado del toldo en el cual estén presentes el cable eléctrico que llega desde el motor y el cable de alimentación que llega desde la red eléctrica (fig. 3-i)
- Instalar el tablero de pulsadores por lo menos a una altura de 1,5 m del suelo.

2 INSTALACIÓN DEL MOTOR Y DE LOS ACCESORIOS

2.1 - Verificaciones previas a la instalación y límites de uso

- Comprobar el estado del producto inmediatamente después de extraerlo del embalaje.
- Asegurarse que el par, la velocidad de rotación y el tiempo de funcionamiento del presente motor sean idóneos para la automatización de vuestro toldo. En particular, **no instalar el motor si el par es mayor del que se necesita mover vuestro toldo**. Para elegir el motor adecuado a las características técnicas de vuestro toldo, tomar como referencia la «Guía para elegir el motor» presente en el catálogo de productos "Nice Screen", que se puede consultar en la página web www.niceforyou.com.
- Comprobar el diámetro del rodillo enrollador. Éste debe elegirse en base al par del motor del siguiente modo:
 - Para motores con tamaño "S" (Ø = 35 mm), el diámetro interno mínimo del rodillo enrollador debe ser de 40 mm;
 - Para motores con tamaño "M" (Ø = 45 mm), el diámetro interno mínimo del rodillo enrollador debe ser de 52 mm;
- Otros límites de uso se incluyen en los capítulos 1, 2 y en las características técnicas presentes en la placa del motor.

2.2 - Montaje e instalación del motor tubular

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

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

2.3 - Instalación de un tablero de pulsadores de pared

Instalar en la pared un tablero de pulsadores de mando cumpliendo con las siguientes advertencias:

3 CONEXIONES ELÉCTRICAS Y PRIMER ENCENDIDO

3.1 - Conexión del motor a la red eléctrica y a un tablero de pulsadores de mando

Para conectar el motor a la alimentación y a un tablero de pulsadores de mando (*), tomar como referencia la fig. 4. El cable de conexión en dotación tiene cuatro conductores:

CABLE "A" (referencia la fig. 4)		
Conductor	Color	Conexión
A1	Marrón	Fase eléctrica de subida/bajada.
A2	Negro	Fase eléctrica de subida/bajada.
A3	Azul	Común (en general conectado al Neutro).
A4	Amarillo-verde	Tierra (conexión equipotencial de protección).

(* Nota - Dado que las siguientes operaciones de instalación y programación del motor deben ser realizadas con el programador "TTU" (fig. 5), se aconseja realizar la conexión definitiva del tablero de pulsadores sólo al finalizar estas operaciones.

ADVERTENCIAS:

- Una conexión errónea puede provocar averías o situaciones de peligro: por lo tanto, respetar escrupulosamente las instrucciones de este párrafo.
- Las conexiones eléctricas deben realizarse solamente después de instalar el motor y los accesorios compatibles previstos.
- El motor debe alimentarse mediante una conexión permanente a la red eléctrica.
- El cable de alimentación se conecta al motor por medio de un conector; éste es extraíble (fig. 3-h) y permite cambiar el cable (tomar como referencia el catálogo de productos "Nice Screen", presente también en la página web www.niceforyou.com).

3.2 - Instalación de los dispositivos de protección dentro de la red de alimentación eléctrica

En conformidad con las reglas de instalación eléctrica, en la red que alimenta el motor es necesario prever un **dispositivo de protección contra el corto circuito** y un **dispositivo de desconexión de la red eléctrica** (los dos dispositivos no están presen-

tes en el embalaje). **¡Atención!** – El dispositivo de desconexión debe conservar una distancia de apertura entre los contactos que permita la desconexión completa de la abertura, a las condiciones establecidas para la categoría de sobretensión III.

El dispositivo de desconexión debe colocarse de modo que se vea desde automatización y, si no es visible, debe preverse un sistema que bloquee la conexión accidental o no autorizada de la alimentación, con el objetivo de evitar cualquier tipo de peligro.

3.3 - Combinación del movimiento de Subida y Bajada a los respectivos pulsadores de mando (▲ y ▼)

Al finalizar las conexiones, alimentar el motor y poner en funcionamiento cualquier maniobra(*) a fin de comprobar si los movimientos de Subida y Bajada del toldo se combinan correctamente con los respectivos símbolos ▲ y ▼ presentes en los pulsadores de mando. De no ser así, modificar la conexión del tablero de pulsadores Marrón y Negro.

(*) **Nota** – Cuando los finales de carrera Alto y Bajo aún no han sido programados el toldo puede ponerse en funcionamiento solamente con el pulsador de interrupción automática/hombre muerto, es decir el usuario debe mantener alimentado el motor con el pulsador de mando, hasta que el toldo alcance la posición deseada. Para detener la maniobra hay que desconectar la alimentación del motor en el momento deseado, soltando la tecla de mando.

4 PROGRAMACIONES Y REGULACIONES

4.1 - Advertencias generales sobre la ejecución de los procedimientos

- Todas las operaciones de programación y regulación se deben realizar con el programador TTU de Nice (fig. 5). Como alternativa, es posible utilizar también el tablero de pulsadores de dos pulsadores, siempre que éste permita apretar simultáneamente los dos pulsadores y que permita a los pulsadores volver a la posición anterior, cuando son soltados.
- La regulación de los finales de carrera debe realizarse después de instalar el motor en el toldo y de haberlo conectado a la alimentación.
- Antes de comenzar cualquier procedimiento de programación se aconseja llevar el toldo a aprox. la mitad de la carrera y en cualquier caso, alejado del final de carrera Alto y Bajo.
- Respetar rigurosamente los límites de tiempo indicados en los procedimientos.
- 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 ↑↓.
- El sistema electrónico que controla el movimiento del toldo en todo momento, es capaz de detener de forma autónoma el motor cuando el toldo alcanza una determinada posición (o «en cuota») programada por el instalador. Las posiciones se ilustran en la fig. 6 y son:

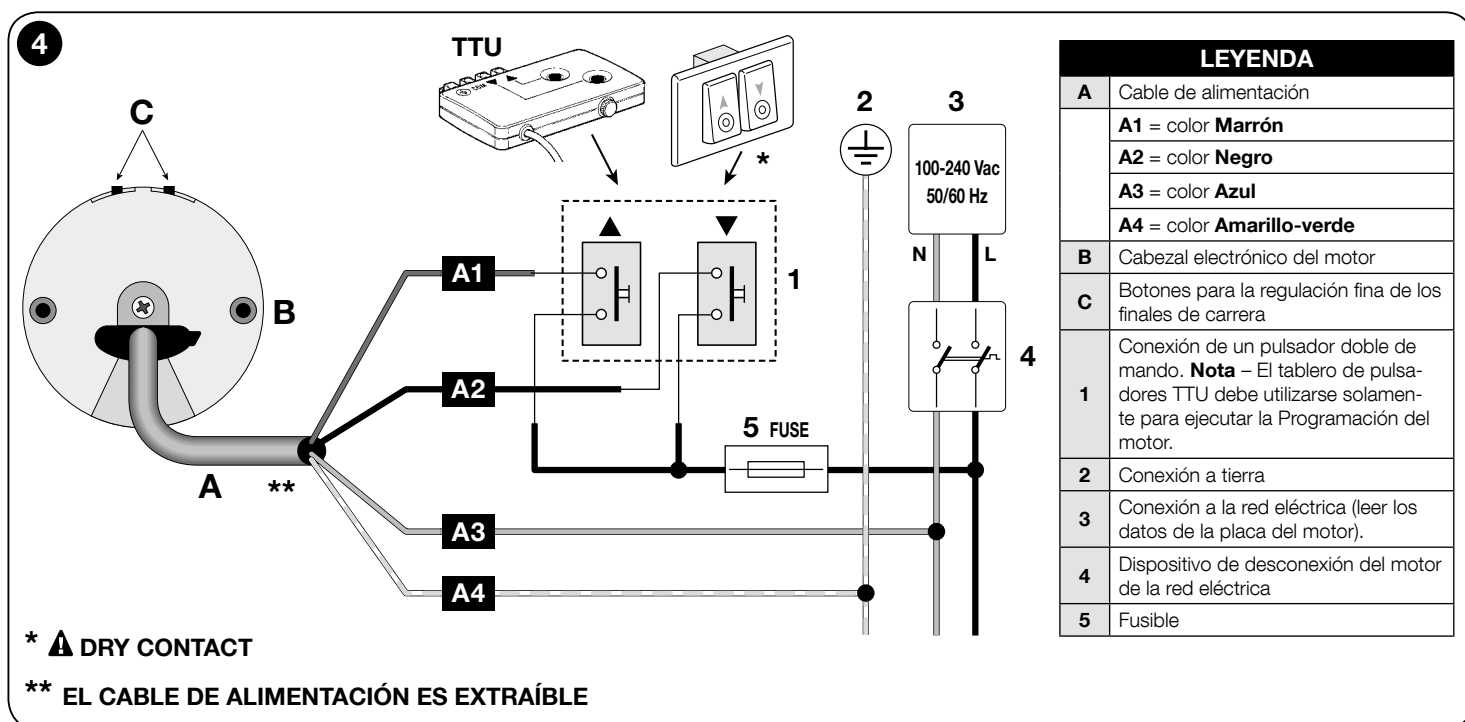
posición “0” = final de carrera ALTO (toldo completamente enrollado);

posición “1” = final de carrera BAJO (toldo completamente desenrollado).

La **posición “H”** (llamada también «posición intermedia») es un punto cualquiera comprendido entre la posición “0” y la posición “1”, en la cual el usuario puede detener el toldo manualmente, soltando el pulsador que está usando en ese momento para poner en funcionamiento la maniobra en curso (Subida o Bajada).

4.1.1 - Señalizaciones que ejecuta el motor


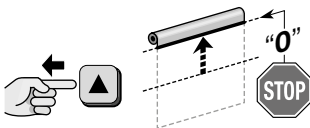
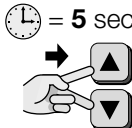
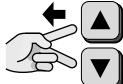
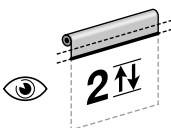
- ☐ **Al comienzo de una maniobra el motor realiza 1 interrupción del movimiento muy breve y luego lo retoma concluyendo la maniobra** = se ha memorizado solamente 1 final de carrera.
- ☐ **Al comienzo de una maniobra el motor realiza 2 interrupciones del movimiento muy breves y luego lo retoma concluyendo la maniobra** = no se ha memorizado ningún final de carrera.
- ☐ **Manteniendo presionado el pulsador de mando (modo “pulsador de interrupción automática / hombre muerto”) el movimiento inicia pero después se interrumpe, sin concluir la maniobra** = borrar toda la memoria del motor (procedimiento A.5) y programar nuevamente los finales de carrera “0” y “1”.

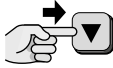

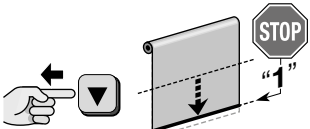
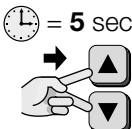
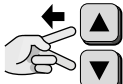
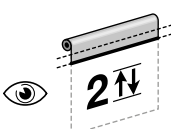


A.1 - Programación MANUAL del final de carrera ALTO ("0") y BAJO ("1")

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento es obligatorio sólo si los taldos carecen de bloqueo mecánico en el final de carrera Alto.
- Si los finales de carrera ya están programados y se desea modificarlos con el presente procedimiento es necesario saber que: es necesario borrar antes los finales de carrera anteriores (uno o ambos), usando el procedimiento A.5.
- Después de la programación de los finales de carrera el botón ▲ conducirá la maniobra de Subida y el botón ▼ la maniobra de Bajada. El movimiento del toldo quedará limitado por los finales de carrera (Alto "0" y Bajo "1") programados por instalador.


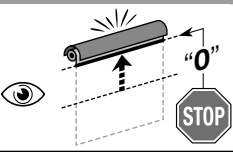

1			2 → 3		
Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA → 	 ...?...		 = 5 sec		
Mantener presionado el botón... (Nota - durante el movimiento, 2 breves interrupciones señalan que no ha sido memorizado ningún final de carrera).	esperar...	... soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "0" deseada (final de carrera ALTO).	Mantener simultáneamente presionados los dos botones;	Soltarlos pasados 5 segundos;	contar 2 movimientos.

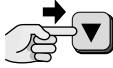

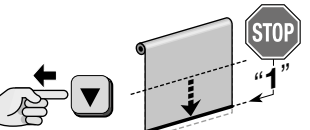
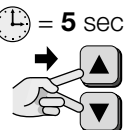
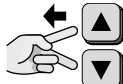
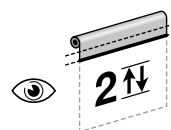
3			4 final		
Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA → 	 ...?...		 = 5 sec		
Mantener presionado el botón... (Nota - durante el movimiento, 1 breve interrupción advierte que no ha sido memorizado ningún final de carrera).	esperar...	soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).	Mantener simultáneamente presionados los dos botones;	Soltarlos pasados 5 segundos;	Contar 2 movimientos.

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

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento solamente para los taldos con bloqueo mecánico en el final de carrera Alto "0".
- Si los finales de carrera ya están programados y se desea modificarlos con el presente procedimiento, es necesario saber que: es necesario borrar antes los finales de carrera anteriores (uno o ambos) usando el procedimiento A.5.
- 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 5.3). 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		
Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA → 		
Mantener presionado el botón... (Nota - durante el movimiento, 2 breves interrupciones señalan que no ha sido memorizado ningún final de carrera).	Esperar que el toldo se detenga por el impacto contra el cajón (= final de carrera ALTO = cota "0");	soltar el botón.

2			3 final		
Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA → 	 ...?...		 = 5 sec		
Mantener presionado el botón... (Nota - durante el movimiento, 1 breve interrupción señala que ha sido memorizado un final de carrera).	esperar...	soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados 5 segundos;	Contar 2 movimientos.

Nota - Las programaciones deben ser realizadas mediante programador NICE cod. TTU o tablero de pulsadores genérico de doble pulsador sin interbloqueo.

A.3 - Regulación de la sensibilidad del motor a un obstáculo

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Este procedimiento permite activar, regular o desactivar el sistema de seguridad que: **a) detecta la presencia de un obstáculo a lo largo de la carrera del toldo ; b) afloja la tracción del motor en el toldo cuando se detiene** en el final de carrera Alto "0" (solamente si en este final de carrera está presente el cajón u otro tope mecánico).
- La programación regula **el límite de la fuerza de arrastre** que el motor puede ejercer sobre el toldo, intentando separarlo, cuando es frenado de forma imprevista por un obstáculo o debido al rozamiento. Al mismo tiempo, si el final de carrera Alto "0" se compone del cajón y de otro tope mecánico, el sistema utiliza el mismo valor programado con este procedimiento, para atenuar el impacto del toldo contra el cajón y para aflojar la tracción ejercida por el motor sobre el mismo, cuando el toldo está parado en el final de carrera Alto "0".
- Se encuentran disponibles las siguientes opciones:
 - sensibilidad MÍNIMA** – esta programación está activa solamente durante la subida del toldo. El motor produce mucha fuerza y a menudo puede separarse del toldo, incluso si hay una variación de carga debida a rozamientos mínimos o a obstáculos de peso reducido.
 - sensibilidad ULTRA** – esta programación está activa solamente durante la subida del toldo. Después de su programación es necesario realizar enseguida una maniobra de subida y bajada para volver completamente activa la función. Durante estas maniobras, el motor realiza un mapeado de la carga instantánea presente en cada punto de la carrera del toldo y programa automáticamente la sensibilidad máxima que es posible alcanzar con las características del toldo instalado.
 - sensibilidad ULTRA con breve inversión** – esta programación funciona como la sensibilidad ULTRA. Además, si se detecta un obstáculo durante la maniobra de bajada, el motor realiza una breve inversión para poder liberar el obstáculo.
 - sensibilidad DESACTIVADA** – esta programación desactiva el sistema de seguridad (programación de fábrica).

1					2 continúa →		
					Elegir la opción deseada y programarla como sigue →		
Mantener presionado simultáneamente los dos botones	contar 2 movimientos.	esperar sin soltar los dos botones	contar 3 movimientos;	soltar enseguida sólo el pulsador ▲; el botón ▼ debe seguir presionado.			
→ 2					3 final		
4 OPCIONES: (X ...) 1 presión = programa la sensibilidad MÍNIMA 2 presiones = programa la sensibilidad ULTRA 3 presiones = programa la sensibilidad ULTRA, con una breve inversión 5 presiones = programa la sensibilidad DESACTIVADA (Default)							
Presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida.					Pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de movimientos igual al número de impulsos digitados;		soltar también el botón ▼.

A.4 - Regulación precisa de las cotas para el final de carrera ALTO ("0") y BAJO ("1")

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- La regulación puede realizarse en **cualquier momento**, siempre que los finales de carrera estén ya programados.
- El procedimiento que sigue describe la regulación del **final de carrera Alto "0"**. **Para regular el final de carrera Bajo "1": (en el paso 1) poner en marcha una maniobra de BAJADA** (en lugar de Subida); **(en el paso 2) regular la cota del final de carrera "1"** en lugar de la cota del final de carrera "0"; **(en el paso 3) como en la figura de abajo.**
- Si se usa un **tablero de pulsadores con pulsadores inestables**, en el Paso 1 es necesario mantener presionado el pulsador hasta el final del procedimiento (esto sirve para mantener alimentado el motor durante la regulación).

1		2		3 → 3	
Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA →					
Mantener presionado el botón.	Esperar que la maniobra finalice en el final de carrera "0" y soltar el botón.	Regular la cota del final de carrera «0» →		Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada. Nota – Cada salto del motor equivale a una rotación de aprox. 2°.	
3				final	
Mantener presionado uno de los dos botones;	soltarlos pasados 5 segundos ;			contar 3 movimientos.	

A.5 - Borrado TOTAL o PARCIAL de la memoria

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Si en la ejecución del procedimiento se elige la opción "5 presiones= borra TODA LA MEMORIA", el sistema restablece los valores de fábrica borrando las cotas de final de carrera "0" y "1" y todos los otros datos presentes en la memoria del motor.
- Si en la ejecución del procedimiento se elige la opción "5 presiones= borra TODA LA MEMORIA", posteriormente, durante una maniobra de Subida o de Bajada el toldo ejecuta primero **2 breves movimientos** (= ningún final de carrera programado) y luego la maniobra ordenada.
- Si en la ejecución del procedimiento se elige la opción "3 presiones", posteriormente, durante el uso de la automatización, cuando se ordena la maniobra de Subida o de Bajada el toldo ejecuta primero **1 breve movimiento** (= un final de carrera programado) y luego la maniobra ordenada.

1	2	3
<ul style="list-style-type: none"> • Si se desea borrar un final de carrera, llevar el toldo al final de carrera a borrar. • Si se desea borrar toda la memoria del motor, llevar el toldo a aprox. la mitad de la carrera. 	Mantener presionado simultáneamente los dos botones	contar 2 movimientos;
		soltar enseguida sólo el pulsador ▼; el botón ▲ debe seguir presionado.

3		<p>Opción A: 3 presiones = borra UN FINAL DE CARRERA elegido en el punto 1</p> <p>Opción B: 5 presiones = borra TODA LA MEMORIA</p>
Elegir la opción deseada y borrar como sigue →	(X ...)	
	Presionar y soltar el botón como indicado en la opción elegida.	



3	4 final
opción - A	opción - B
(X 3) Presionar y soltar el botón	7 seg. pasados alrededor de 7 segundos el motor ejecuta 2 brevísimas interrupciones
soltar también el botón ▲.	soltar también el botón ▲.

A.6 - PROGRAMACIÓN ALTERNATIVA realizada con un smartphone dotado de la tecnología "NFC" (Near Field Communication)

NOTAS Y ADVERTENCIAS • La programación con la tecnología "NFC" aún no está disponible en el presente motor. Para mayor información dirigirse al Centro de Asistencia técnica de Nice.

Empleando un smartphone dotado con la tecnología NFC y una aplicación software producida por Nice (para instalar en el smartphone) será posible configurar los motores antes de instalarlos, incluso sin necesidad de alimentarlos. Además, será posible realizar un diagnóstico hardware y software del motor, incluso si éste estuviese averiado.

5.1 - Función "Detección obstáculo"

Si esta función está activa (procedimiento A.3) interviene automáticamente cuando el movimiento del toldo (en subida o en bajada) es frenado de forma imprevista por un obstáculo (un objeto, una persona). En estos casos el motor bloquea inmediatamente la maniobra y ejecuta una breve inversión del movimiento.

5.2 - Posibilidad de volver a optimizar los finales de carrera

En muchos casos puede suceder que en los días posteriores a la instalación, las cotas de los finales de carrera se desplacen algunos milímetros o centímetros. La causa de esto puede deberse al asentamiento de los materiales de los que se compone el toldo o la estructura; esto genera a menudo que el toldo se afloje o se quede estáticamente desalineado con respecto a los toldos que están cerca. En estos casos, si el cabezal del motor está accesible, se puede volver a optimizar de modo simple uno o ambos finales de carrera, siguiendo el procedimiento A.4.

5.3 - 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.2) 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.

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

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

5.5 - Función de diagnóstico y alarma

En el cabezal del motor hay un Led que indica los estados de alarma (con luz roja) y los estados de instalación (con luz verde). Si deben indicarse simultáneamente un estado de alarma y uno de instalación, el sistema da siempre la prioridad al estado de alarma. Para comprender el significado de las señalizaciones luminosas leer la **Tabla A**. **¡Atención!** – Si se están realizando las programaciones con el programador TTU (fig. 5) o bien si se está usando un **tablero de pulsadores con pulsadores inestables**, para observar el parpadeo de los Led es necesario mantener presionado un pulsador hasta que finalice el procedimiento (esto permite mantener alimentado el motor durante la observación).

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

LED VERDE	Significado
0 parpadeos	= 2 finales de carrera programados.
1 parpadeo	= 1 final de carrera programado.
2 parpadeos	= ningún final de carrera programado.
LED ROJO	Significado
0 parpadeos	= ningún error.
encendido fijo	= error grave - 1 (motor dañado: consultar con el Servicio de asistencia técnica).
1 parpadeos	= protección térmica en curso.
2 parpadeos	= la última maniobra ha sido interrumpida por la intervención de la función "Detección obstáculo".
3 parpadeos	= carga demasiado elevada con respecto a los valores etiquetados en el motor.
4 parpadeos	= error grave - 2 .
5 parpadeos	= error grave - 3 .
6 parpadeos	= error grave - 4 (temperatura de los circuitos de control superado el límite).
7 parpadeos	= error grave - 5 (malfuncionamiento del freno).
8 parpadeos	= error grave - 6 (malfuncionamiento del freno).

9 parpadeos	= error grave - 7 .
10 parpadeos	= error grave - 8 .
11 parpadeos	= error grave - 9 .

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

TABLA B – Señalización con los movimientos

Nº MOVIMIENTOS	Significado
0 movimientos	= 2 finales de carrera programados
1 movimiento	= 1 final de carrera programado
2 movimientos	= ningún final de carrera programado.
3 movimientos	= error grave en la memoria del motor.

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

En general, para identificar con mayor precisión el tipo de problema, leer la **Tabla A** (y **B**), en el párrafo 5.5.

- ❑ **Conectando la alimentación a una fase eléctrica, el motor no se mueve:**
Excluyendo la posibilidad que esté actuando la protección térmica, por la cual es suficiente esperar que el motor se enfríe, comprobar que la tensión de la red corresponda a los datos incluido en el capítulo «Características técnicas», midiendo la tensión eléctrica entre el conductor «común» y el de la fase eléctrica alimentada. Si el problema persiste, desconectar el cable de alimentación del motor (fig. 4-i) y volver a conectarlo.
- ❑ **Enviando un mando de subida, el motor no parte:**
Esto puede suceder si el toldo se encuentra cerca del final de carrera Alto ("0"). En este caso es necesario primero hacer descender el toldo por un tramo corto y luego dar nuevamente el mando de subida.
- ❑ **El sistema opera en la condición de emergencia con el «pulsador de interrupción automática / hombre muerto»:**
 - Comprobar si el motor ha sufrido un shock eléctrico o mecánico, de fuerte intensidad.
 - Comprobar si cada parte del motor sigue en buen estado.
 - Borrar el final de carrera alto ("0") y bajo ("1") y programarlos de nuevo.
- ❑ **Parada involuntaria del movimiento del toldo (falso obstáculo):**
Una vez enviado el mando al toldo, si durante la carrera éste queda parado sin un motivo aparente (debido a un falso obstáculo), se aconseja:
 - Regular el nivel de sensibilidad al obstáculo (procedimiento A.3), aumentando la fuerza. Si esto no fuese suficiente,
 - Borrar los finales de carrera (procedimiento A.5) y programar de nuevo los finales de carrera.

Eliminación del producto

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

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

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



Características técnicas

Tomar como referencia los datos de la placa del motor.

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

Declaración de conformidad UE

Nota: el contenido de esta declaración corresponde a cuanto declarado en el documento oficial depositado en la sede de Nice S.p.a., y en particular, a su última revisión disponible antes de la impresión de este manual. El presente texto ha sido readaptado por motivos de impresión. La copia de la declaración original puede ser solicitada a Nice S.p.a. (TV) I.

Número e declaración: **541/Era INN Action S_M**

Revisión: **2**

Idioma: **ES**

Nombre del fabricante: NICE S.p.A.

Dirección: Via Pezza Alta N°13, 31046 Rustignè di Oderzo (TV) Italy

Persona autorizada a preparar la documentación técnica: NICE S.p.A.

Tipo de producto: Motor tubular para toldos de rodillo, pantallas solares y enrollables similares de interior

Modelo / Tipo: E ACTION SI 332 AC, E ACTION SI 620 AC, E ACTION SI 1012 AC, E ACTION MI 332 AC, E ACTION MI 632 AC,
E ACTION MI 1012 AC

Accesorios: -

El abajo firmante Roberto Griffa en su calidad de Chief Executive Officer, declara bajo su propia responsabilidad que el producto arriba indicado resulta en conformidad con las disposiciones exigidas por las siguientes directivas:

- DIRECTIVA 2014/35/UE (LVD) EN 60335-1:2012+A11:2014
EN 62233:2008
EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010+A12:2015
- DIRECTIVA 2014/30/UE (EMC) EN 55014-1:2006+A1:2009+A2:2011
EN 55014-2:2015
EN 61000-3-2:2014
EN 61000-3-3:2013

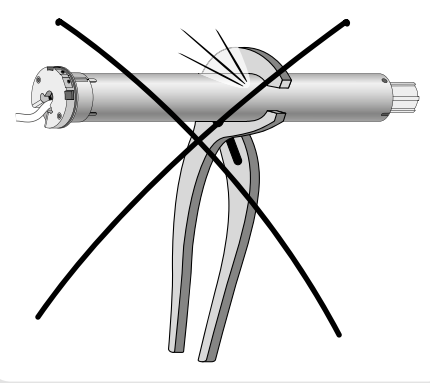
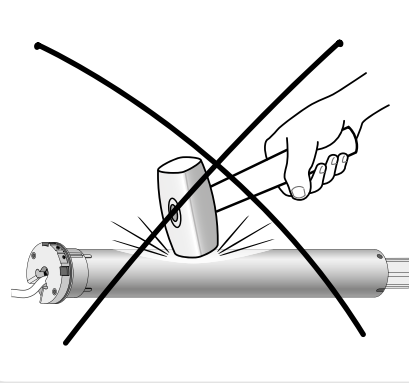
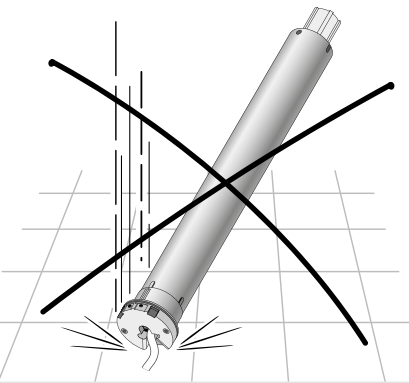
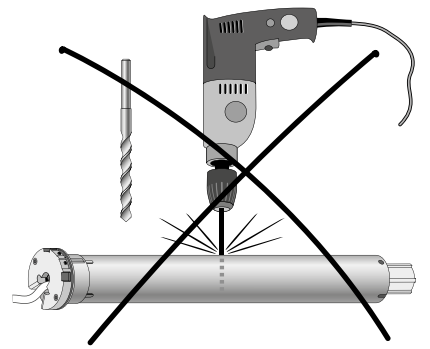
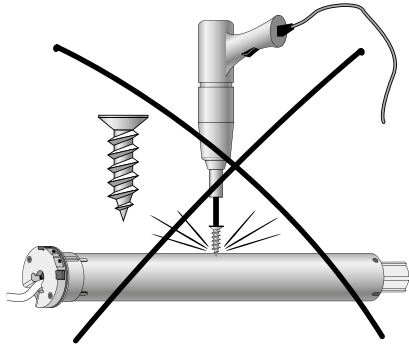
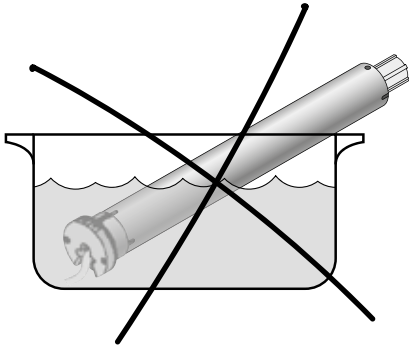
Oderzo, 12/07/2017

Ing. **Roberto Griffa**
(Chief Executive Officer)

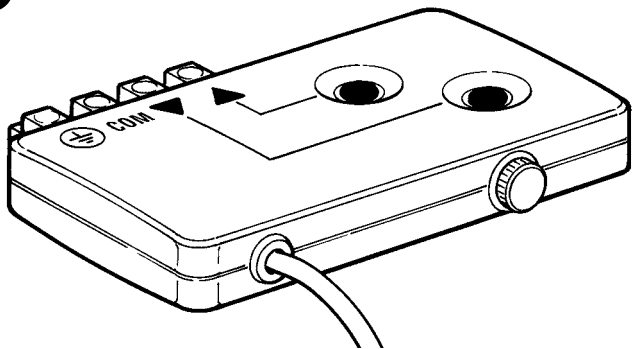


Apéndice

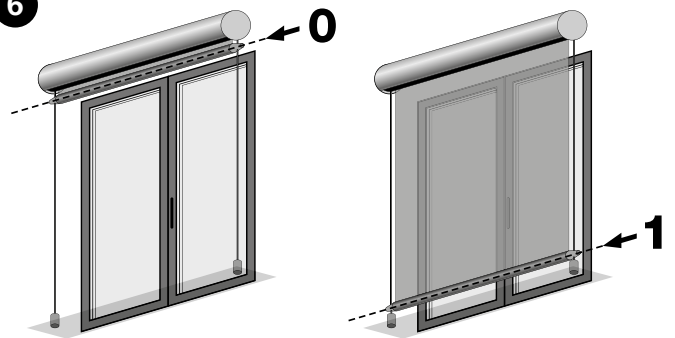
1



5

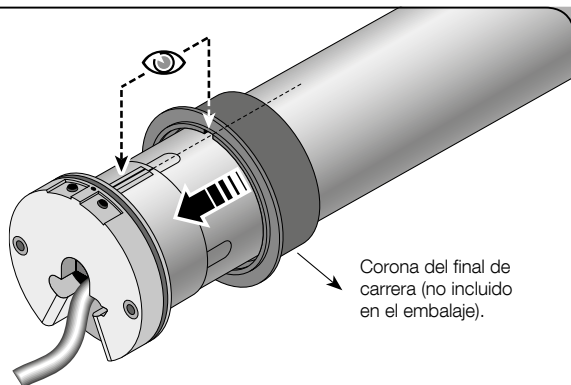


6

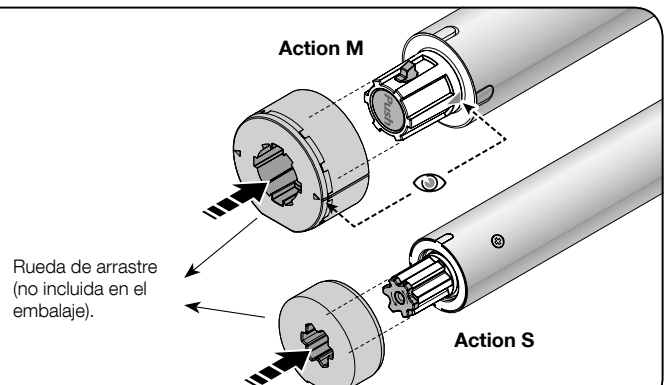


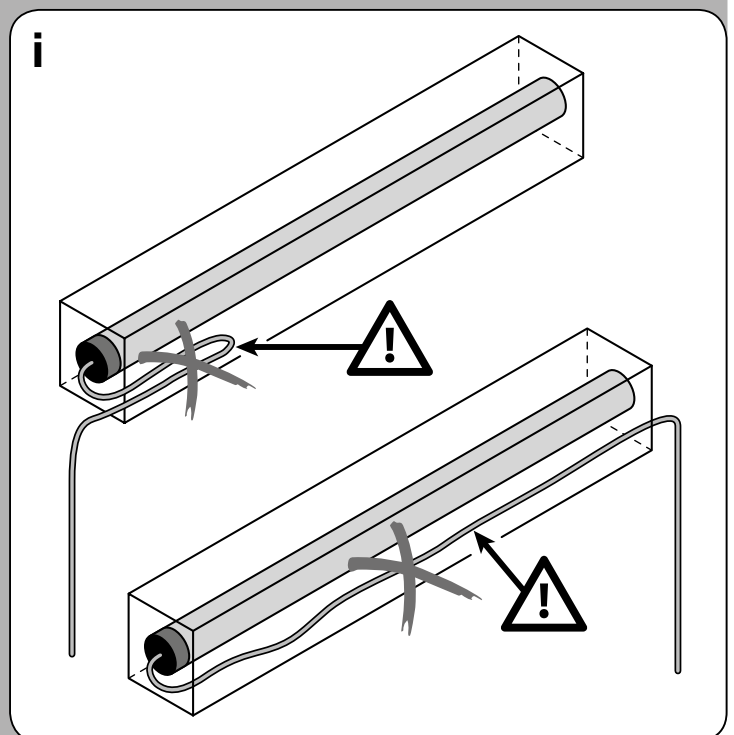
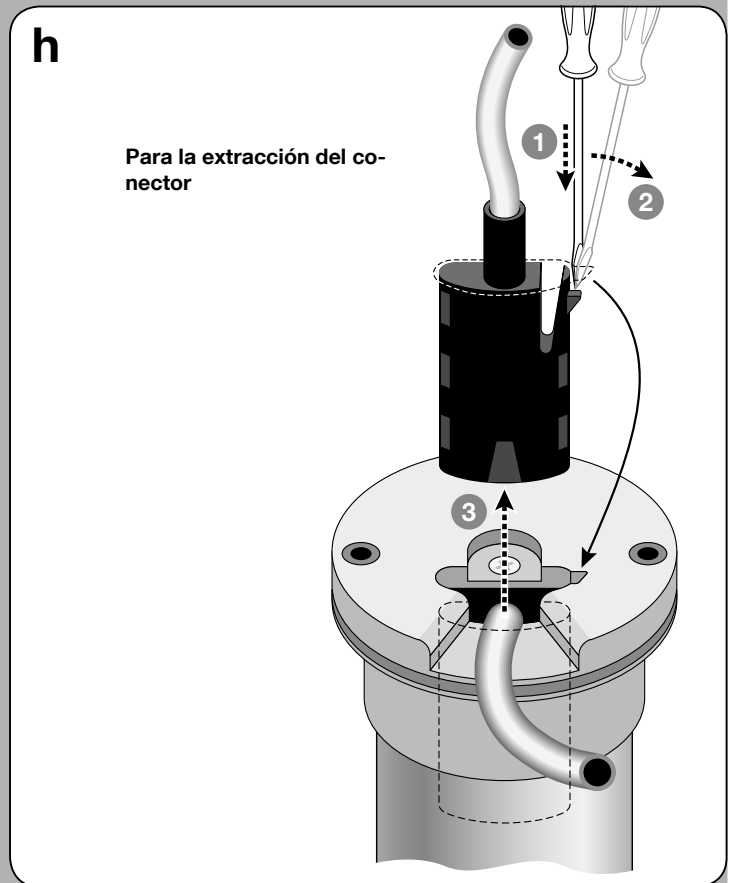
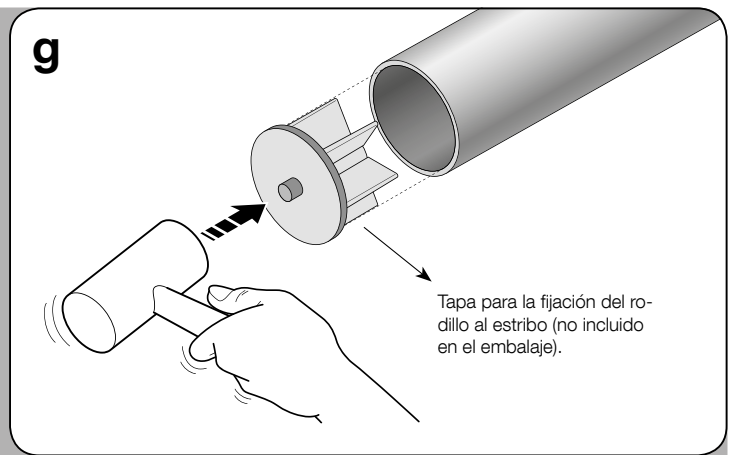
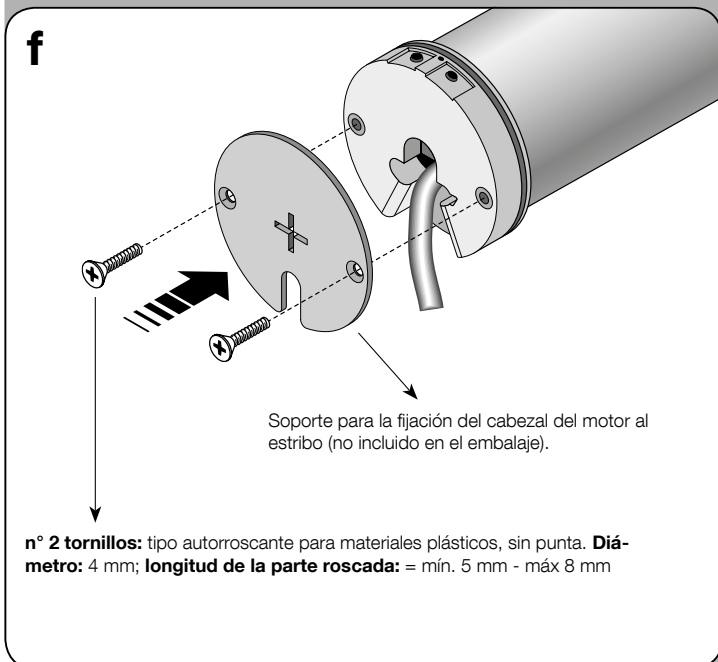
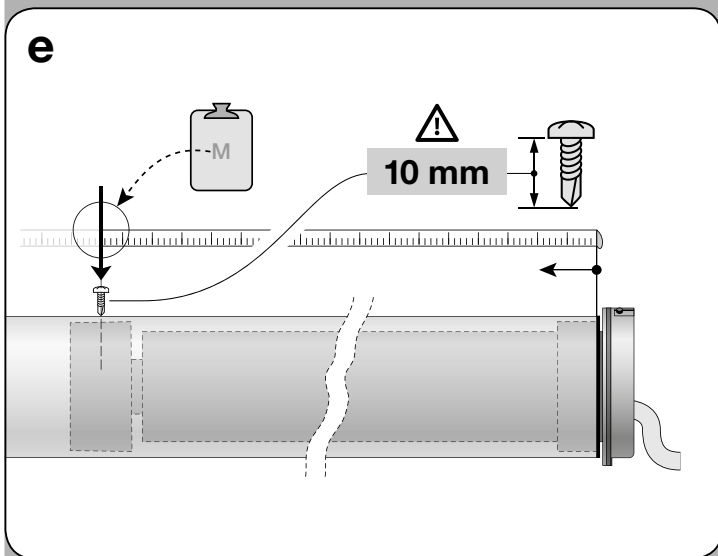
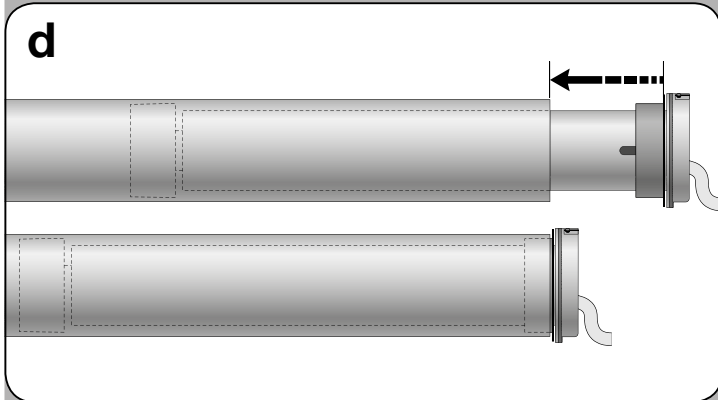
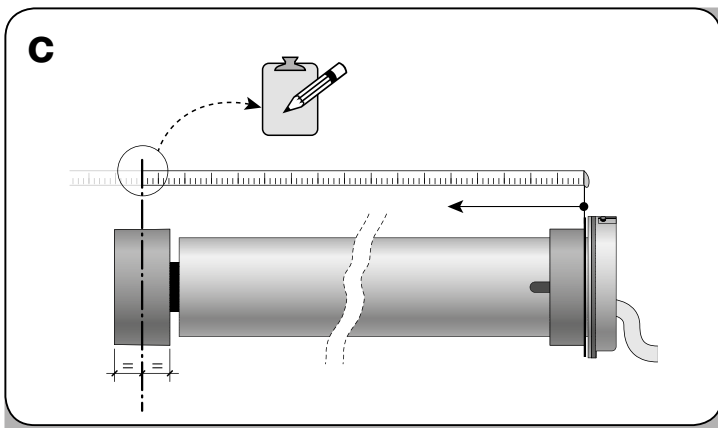
3

a



b







Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com