

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



Moteur tubulaire

FR - Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation

AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX: SÉCURITÉ - INSTALLATION - UTILISATION

(instructions originales en italien)

ATTENTION Instructions importantes pour la sécurité. Il est important de suivre toutes les instructions fournies étant donné qu'une installation incorrecte est susceptible de provoquer des dommages graves

ATTENTION Instructions importantes pour la sécurité. Pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces consignes. Conserver ces consignes

- Avant de commencer l'installation, vérifiez les « Caractéristiques techniques du produit » (dans ce manuel) en vous assurant notamment qu'il est bien adapté à l'automatisation de votre pièce guidée. Dans le cas contraire, vous NE devez PAS procéder à l'installation
- Le produit ne peut être utilisé qu'après la mise en service effectuée selon les instructions du chapitre « Essai et mise en service »

ATTENTION Conformément à la législation européenne actuelle, la réalisation d'un automatisme implique le respect des normes harmonisées prévues par la Directive Machines en vigueur, qui permettent de déclarer la conformité présumée de l'automatisme. De ce fait, toutes les opérations de branchement au secteur électrique, d'essai, de mise en service et de maintenance du produit doivent être effectuées exclusivement par un technicien qualifié et compétent !

- Avant l'installation du produit, s'assurer que tout le matériel à utiliser est en excellent état et adapté à l'usage prévu
- Le produit n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (y compris des enfants) aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience ou de connaissances
- Les enfants ne doivent pas jouer avec l'appareil
- Ne pas laisser les enfants jouer avec les dispositifs de commande du produit. Conserver les émetteurs hors de la portée des enfants

ATTENTION Afin d'éviter tout danger dû au réarmement accidentel du disjoncteur, cet appareil ne doit pas être alimenté par le biais d'un dispositif de manoeuvre externe (ex. : temporisateur) ou bien être connecté à un circuit régulièrement alimenté ou déconnecté par la ligne

- Prévoir dans le réseau d'alimentation de l'installation un dispositif de déconnexion (non fourni) avec une distance d'ouverture des contacts qui permette la déconnexion complète dans les conditions dictées par la catégorie de surtension III
- Pendant l'installation, manipuler le produit avec soin en évitant tout écrasement, choc, chute ou contact avec des liquides de quelque nature que ce soit. Ne pas positionner le produit près de sources de chaleur, ni l'exposer à des flammes nues. Toutes ces actions peuvent l'endommager et créer des dysfonctionnements ou des situations de danger. Le cas échéant, suspendre immédiatement l'installation et s'adresser au service après-vente
- Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dommages patrimoniaux causés à des biens ou à des personnes dérivant du non-respect des instructions de montage. Dans ces cas, la garantie pour défauts matériels est exclue
- Le niveau de pression acoustique d'émission pondérée A est inférieur à 70 dB(A)
- Le nettoyage et la maintenance qui doivent être effectués par l'utilisateur ne doivent pas être confiés à des enfants sans surveillance
- Avant toute intervention (maintenance, nettoyage), il faut toujours débrancher le produit du secteur
- Contrôler fréquemment l'installation, en particulier les câbles, les ressorts et les supports pour repérer d'éventuels déséquilibres et signes d'usure ou de dommages. Ne pas utiliser l'installation en cas de réparations ou de réglages nécessaires étant donné qu'une panne ou un mauvais équilibrage de l'automatisme peut provoquer des blessures
- Les matériaux de l'emballage du produit doivent être mis au rebut dans le plein respect des normes locales en vigueur
- Il faut respecter une distance d'au moins 0,4 m entre les parties actionnées et les objets fixes
- L'inscription sur les moteurs tubulaires peut être couverte après le montage
- Moteur avec cordon d'alimentation **fixe** : le cordon d'alimentation **ne peut pas être remplacé**. En cas de détérioration du câble, l'appareil doit être mis au rebut.
- Moteur avec cordon d'alimentation **extractible** et connecteur dédié : tout câble d'alimentation détérioré **doit être remplacé** par le fabricant, ou par son service d'assistance technique, ou par un technicien possédant son même niveau de qualification, de manière à prévenir tout risque.
- Il faut faire attention au volet en mouvement et rester à une distance de sécurité tant que le volet n'est pas complètement descendu
- Attention lors de l'actionnement du dispositif de débrayage manuel car un volet relevé peut tomber rapidement si ses ressorts sont fragilisés ou cassés
- Ne pas actionner le store extérieur quand des opérations d'entretien sont en cours à proximité, comme le nettoyage de fenêtres par exemple
- Débrancher le store extérieur de l'alimentation électrique quand des opérations d'entretien sont en cours à proximité, comme le nettoyage de fenêtres par exemple. Avertissement pour « store à commande automatique »

INSTRUCTIONS D'INSTALLATION

- Avant d'installer la motorisation, il faut éliminer tout câble inutile et mettre hors service tout appareil n'étant pas nécessaire au fonctionnement motorisé
- Installer l'organe de manoeuvre du dispositif de débrayage manuel à moins de 1,8 m de haut
REMARQUE : s'il est amovible, l'organe de manoeuvre doit être placé à proximité de la porte
- S'assurer que les éléments de commande sont bien à l'écart des organes en mouvement tout en restant directement visibles. L'organe de manoeuvre d'un interrupteur fermé manuellement doit être dans une position visible par la partie mobile mais loin des parties en mouvement. Il doit être installé à une hauteur minimum de 1,5 mètre
- Les dispositifs de commande fixes doivent être installés de manière à être visible
- Pour les motorisations qui permettent d'accéder à des parties en mouvement non protégées après leur installation, il faut que ces parties soient installées à plus de 2,5 m au-dessus du sol ou d'un autre niveau qui permette d'y accéder

1 DESCRIPTION DU PRODUIT ET UTILISATION PRÉVUE

Ce produit est un moteur tubulaire qui permet d'automatiser un store à enrouleur d'intérieur, un écran solaire d'intérieur ou un dispositif à enrouleur similaire (fig. 2). **Toute autre utilisation est interdite ! Le fabricant ne répond d'aucun dommage dérivant d'une utilisation impropre du produit vis-à-vis de la description dans ce manuel.**

Le produit possède les caractéristiques fonctionnelles suivantes :

- il est alimenté par le secteur (consulter les données sur la plaque du moteur) ;
- il s'installe à l'intérieur du rouleau enrouleur ; la partie du moteur qui dépasse du rouleau (tête électronique) se fixe au plafond ou au mur avec des pattes de support (non fournies) ;
- il intègre une logique de commande avec technologie à encodeur qui garantit le contrôle électronique du mouvement et la précision des fins de course ;
- il peut être programmé avec un clavier mural ou avec le programmeur TTU (fig. 5). Ces accessoires ne sont pas fournis ;
- il peut être commandé avec un clavier mural raccordé via câble (voir la fig. 4). Il est conseillé d'utiliser un interrupteur bistable ou monostable, à boutons verrouillés (accessoire non fourni) ;
- il peut faire monter ou descendre le rideau, l'arrêter en fin de course haut « 0 », en fin de course bas « 1 » ou dans d'autres positions intermédiaires (positions « H ») ;
- il garantit la même vitesse avec des rideaux de poids différent ;
- il garantit la même vitesse en montée et en descente ;
- il est doté d'accélération et de décélération du mouvement, respectivement au début et à la fin de la manœuvre ;
- il est doté d'un système de sécurité qui détecte la présence d'un obstacle le long de la course du rideau, en bloquant immédiatement la manœuvre en cours et en exécutant une brève inversion du mouvement. Ce même système intervient aussi automatiquement à la fin de la manœuvre de montée (uniquement si la fin de course haut « 0 » est composé du caisson ou d'une autre butée mécanique) pour atténuer l'impact du rideau contre le caisson et pour relâcher la traction exercée par le moteur sur la toile, lorsque le rideau est arrêté en fin de course haut « 0 ».
- il permet le réglage fin et précis des fins de course grâce aux boutons présents sur la tête du moteur ;
- il intègre une LED qui signale l'état du système et les éventuels dysfonctionnements ;
- il est doté d'une « protection thermique » qui interrompt automatiquement l'alimentation électrique en cas de surchauffe due à une utilisation continue de l'automatisme au-delà de la limite admise (consulter le chapitre « Caractéristiques techniques ») et la rétablit lorsque la température redevient normale ;
- il est disponible en différentes versions, chacune avec un couple moteur déterminé (consulter les données sur la plaque du moteur).

2 INSTALLATION DU MOTEUR ET DES ACCESSOIRES

2.1 - Vérifications avant l'installation et limites d'utilisation

- Vérifier l'intégrité du produit immédiatement après l'avoir retiré de l'emballage.
- S'assurer que le couple, la vitesse de rotation et le temps de fonctionnement de ce moteur sont adaptés pour l'automatisation de votre rideau. En particulier, **ne pas installer le moteur si son couple est supérieur au couple nécessaire pour déplacer votre rideau**. Pour choisir le moteur adapté aux caractéristiques techniques de votre rideau, se reporter au « Guide à la sélection du moteur » présent dans le catalogue des produits « Nice Screen » et pouvant être aussi consulté sur le web www.niceforyou.com.
- Vérifier le diamètre du rouleau enrouleur. Il doit être choisi en fonction du couple du moteur de la manière suivante :
 - pour les moteurs de taille « S » (Ø = 35 mm), le diamètre interne minimum du rouleau enrouleur doit être de 40 mm ;
 - pour les moteurs de taille « M » (Ø = 45 mm), le diamètre interne minimum du rouleau enrouleur doit être de 52 mm.
- Les chapitres 1, 2 et les caractéristiques techniques présentes sur la plaque du moteur contiennent d'autres limites d'utilisation.

2.2 - Assemblage et installation du moteur tubulaire

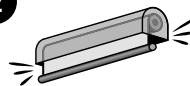
Attention! – Avant de continuer, lire attentivement les avertissements. L'installation incorrecte peut causer de graves blessures.

Pour assembler et installer le moteur, se reporter à la fig. 3 (les accessoires présents sur la fig. 3 ne sont pas fournis). Pour choisir la couronne du fin de course (fig. 3-a), la roue d'entraînement (fig. 3-b), l'étrier de fixation du moteur (fig. 3-f), ou pour choisir d'autres câbles (éventuellement de longueur différente), consulter le catalogue produits « Nice Screen », également disponible sur le site web www.niceforyou.com.

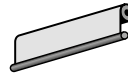
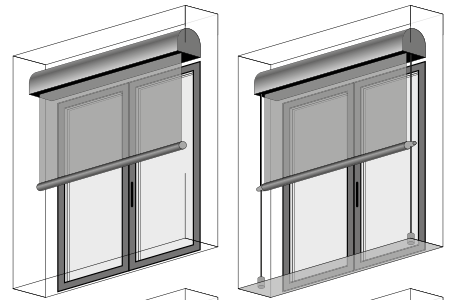
2.3 - Installation d'un clavier mural

Installer sur le mur un clavier de commande en respectant les avertissements suivants :

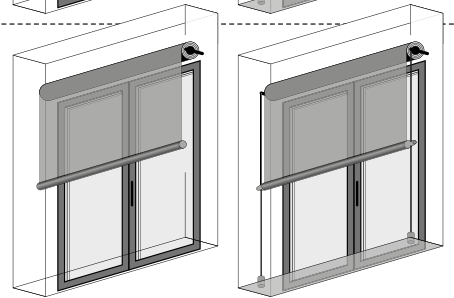
2



Avec caisson
(le fin de course haut sera constitué par la butée du rideau contre le caisson).



Sans caisson
(le fin de course haut sera constitué par la position programmée par l'installateur au point désiré).



- pour l'utilisation courante de l'automatisme, il faut installer un **clavier avec 2 boutons** : un pour la **montée** et un pour la **descente** ;
- pour utiliser l'automatisme, lorsque l'installation est terminée il est possible d'utiliser un clavier avec n'importe quel fonctionnement mécanique des boutons, **sauf avec le fonctionnement qui permet d'appuyer simultanément sur les deux boutons** ;
- pour la commande d'un seul moteur, il est possible d'installer uniquement un seul clavier ;
- pour la commande de plusieurs moteurs raccordés en parallèle (8 moteurs maximum), il est possible d'installer uniquement un seul clavier ;
- pour maintenir la confidentialité de l'automatisme, il est conseillé d'installer le clavier dans un lieu inaccessible aux personnes non autorisées ;
- installer le clavier dans un lieu depuis lequel le rideau est visible ;
- installer le clavier loin des parties en mouvement du rideau ;
- installer le clavier sur le côté du rideau où sont présents le câble électrique provenant du moteur et le câble d'alimentation provenant du secteur (fig. 3-i) ;
- installer le clavier à une hauteur d'au moins 1,5 m par rapport au sol.

3 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES ET PREMIÈRE MISE EN MARCHÉ

3.1 - Raccordement du moteur au secteur et à un clavier de commande

Pour raccorder le moteur à l'alimentation et à un clavier de commande(*), se reporter à la fig. 4. Le câble de raccordement fourni possède quatre conducteurs :

CÂBLE « A » (en référence à la fig. 4)		
Conducteur	Couleur	Raccordement
A1	Marron	Phase électrique de montée/descente.
A2	Noir	Phase électrique de montée/descente.
A3	Bleu	Commun (généralement raccordé au neutre).
A4	Jaune/Vert	Terre (raccordement équipotentiel de protection).

(* **Remarque** – Puisque les opérations suivantes d'installation et de programmation du moteur doivent être réalisées avec le programmeur « TTU » (fig. 5), il est conseillé de raccorder définitivement le clavier uniquement une fois ces opérations terminées.

AVERTISSEMENTS :

- Un raccordement erroné peut provoquer des pannes ou de situations de danger, par conséquent il faut respecter scrupuleusement les instructions de ce paragraphe.
- Les branchements électriques doivent être effectués uniquement après avoir installé le moteur et les accessoires compatibles prévus.
- Le moteur doit être alimenté par un raccordement permanent au secteur.
- Le câble d'alimentation se raccorde au moteur par un connecteur ; ce dernier est extractible (fig. 3-h) et permet l'éventuel remplacement du câble (se reporter au catalogue produits « Nice Screen », également présent sur le site web www.niceforyou.com).

3.2 - Installation des dispositifs de protection au sein du réseau d'alimentation électrique

Conformément aux règles d'installation électrique, le réseau qui alimente le moteur doit prévoir un **dispositif de protection contre les courts-circuits** et un **dispositif de**

déconnexion du secteur (ces deux dispositifs ne sont pas fournis). **Attention!** – Le dispositif de déconnexion doit avoir une distance d'ouverture entre les contacts permettant la déconnexion complète de l'alimentation dans les conditions établies par la catégorie de surtension III.

Le dispositif de déconnexion doit être visible depuis l'automatisme et, dans le cas où il ne serait pas visible, il faut prévoir un système qui bloque toute reconnexion accidentelle ou non autorisée de l'alimentation afin d'éviter tout danger.

3.3 - Association du mouvement de montée et descente aux boutons de commande correspondants (▲ et ▼)

Une fois les raccordements terminés, alimenter le moteur et commander quelques manœuvres (*) pour vérifier que les mouvements de montée et descente du rideau sont correctement associés aux symboles ▲ et ▼ correspondants présents sur les boutons de commande. Dans le cas contraire, modifier le raccordement du clavier en inversant les conducteurs **marron** et **noir**.

(*) **Remarque** – Lorsque les fins de course haut et bas ne sont pas encore programmés le rideau peut être commandé uniquement en mode « homme présent », c'est-à-dire que l'utilisateur doit maintenir alimenté le moteur avec le bouton de commande jusqu'à ce que le rideau atteigne la position désirée. Pour arrêter la manœuvre, l'utilisateur doit couper le courant du moteur au moment voulu, en relâchant le bouton de commande.

4 PROGRAMMATIONS ET RÉGLAGES

4.1 - Avertissements généraux concernant l'exécution des procédures

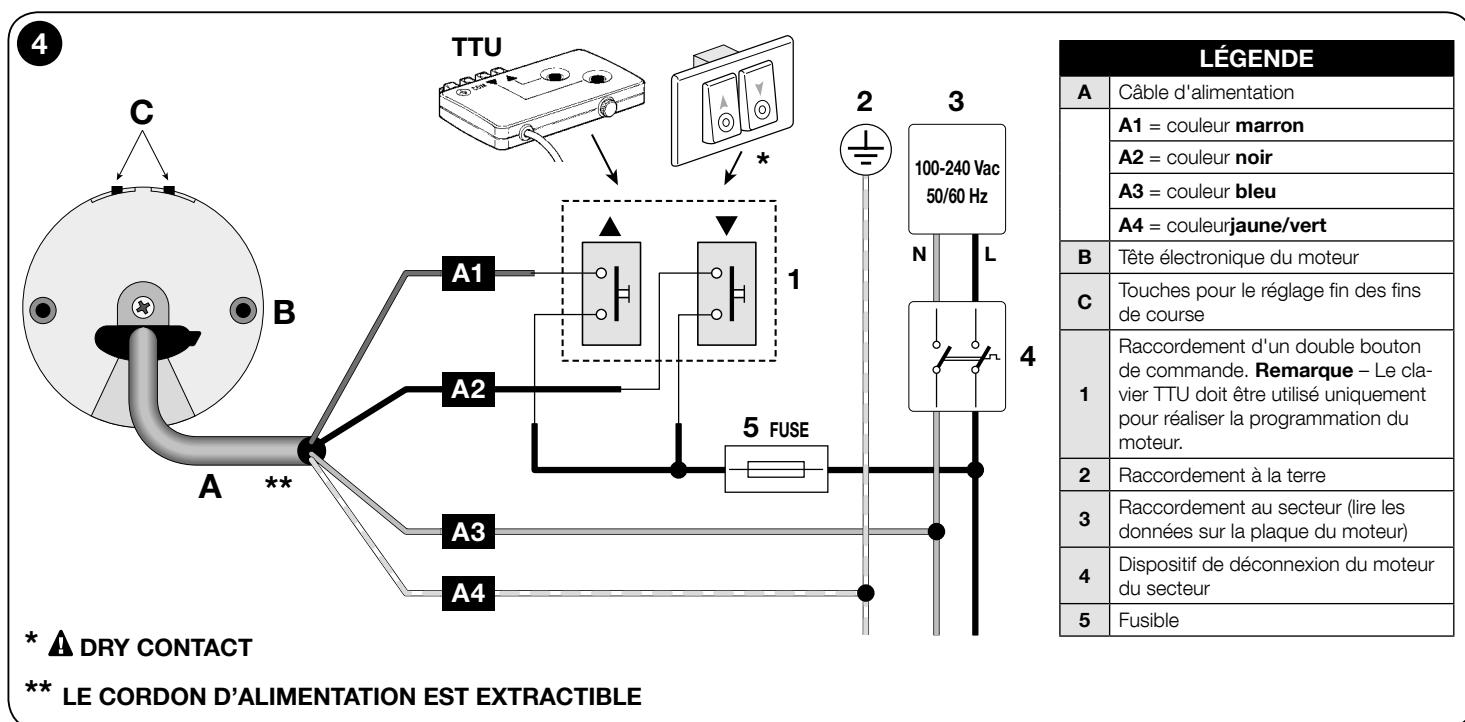
- Toutes les opérations de programmation et de réglage doivent être effectuées avec le programmeur TTU de Nice (fig. 5). En alternative, il est possible d'utiliser aussi un clavier à deux boutons, à condition que celui-ci permette d'appuyer simultanément sur les deux boutons et qu'il permette aux boutons de revenir dans la position précédente lorsqu'ils sont relâchés.
- Le réglage des fins de course doit être effectué après avoir installé le moteur dans le rideau et avoir raccordé l'alimentation.
- Avant d'entamer toute procédure de programmation, il est conseillé de placer le rideau à mi-course environ ou dans toute position éloignée des fins de course haut et bas.
- Respecter rigoureusement les limites de temps indiquées dans les procédures.
- Durant la programmation, le moteur exécute un certain nombre de **brefs mouvements**, comme « réponse » à la commande envoyée par l'installateur. Il est important de compter ces mouvements, sans tenir compte de la direction dans laquelle ils sont effectués. Les mouvements sont indiqués dans les procédures par un numéro suivi du symbole \updownarrow .
- Le système électronique qui contrôle le mouvement du rideau à chaque instant est capable d'arrêter de manière autonome le moteur lorsque le rideau atteint une certaine position (ou « cote ») programmée par l'installateur. Les positions sont illustrées sur la fig. 6 et sont :

position « 0 » = fin de course HAUT (rideau complètement enroulé) ;
position « 1 » = fin de course BAS (rideau complètement déroulé).

La **position « H »** (appelée aussi « position intermédiaire ») est un point quelconque comprise entre la position « 0 » et la position « 1 », auquel l'utilisateur peut arrêter le rideau manuellement en relâchant le bouton qu'il utilise à ce moment pour commander la manœuvre en cours (montée ou descente).

4.1.1 - Signalisations exécutées par le moteur



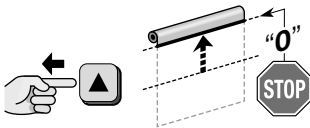
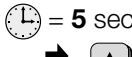
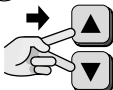
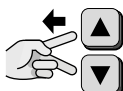
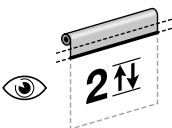
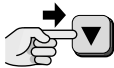

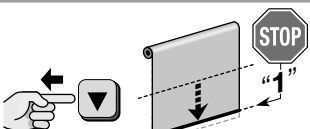
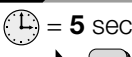
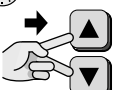
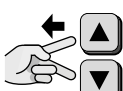
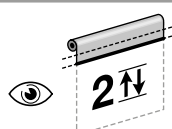
- **Au début d'une manœuvre, le moteur exécute 1 très courte interruption du mouvement, puis le reprend en terminant la manœuvre** = 1 seul fin de course est mémorisé.
- **Au début d'une manœuvre, le moteur exécute 2 très courtes interruptions du mouvement, puis le reprend en terminant la manœuvre** = aucun fin de course n'est mémorisé.
- **En maintenant le bouton de commande enfoncé (mode « homme présent »), le mouvement démarre mais s'interrompt peu après, sans terminer la manœuvre** = effacer toute la mémoire du moteur (procédure A.5) et programmer à nouveau les fins de course « 0 » et « 1 ».



A.1 - Programmation MANUELLE du fin de course HAUT (« 0 ») et BAS (« 1 »)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

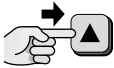

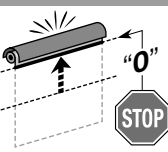
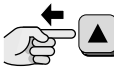
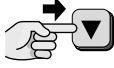

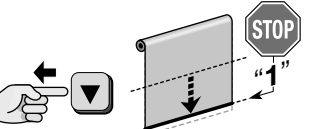
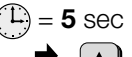
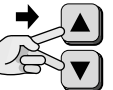
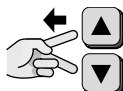
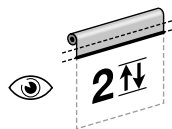
- L'utilisation de cette procédure est obligatoire uniquement pour les rideaux dépourvus de blocage mécanique au fin de course haut.
- Si les fins de course ont déjà été programmés et que l'on souhaite les modifier avec la présente procédure, il faut savoir que : il faut effacer au préalable les fins de course précédents (un ou les deux) en utilisant la procédure A.5.
- Après la programmation des fins de course, la touche ▲ commandera la manœuvre de **montée** et la touche ▼ commandera la manœuvre de **descente**. Le mouvement du rideau sera limité par les fins de course (haut « 0 » et bas « 1 ») programmés par l'installateur.

1		2				3
Commander une manœuvre de MONTÉE → 	 ...?...		 			
Maintenir enfoncée la touche... (Remarque - Durant le mouvement, 2 courtes interruptions signalent qu'aucun fin de course n'est mémorisé).	attendre...	...relâcher la touche dès que le rideau atteint la cote « 0 » désirée (fin de course HAUT).	Maintenir enfoncé simultanément les deux touches ;	les relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.	
3		4				fin
Commander une manœuvre de DESCENTE → 	 ...?...		 			
Maintenir enfoncée la touche... (Remarque - Durant le mouvement, 1 courte interruption signale qu'un seul fin de course est mémorisé).	attendre...	relâcher la touche dès que le rideau atteint la cote « 1 » désirée (fin de course BAS).	Maintenir enfoncé simultanément les deux touches ;	les relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.	

A.2 - Programmation SEMI-AUTOMATIQUE du fin de course HAUT (« 0 ») et BAS (« 1 »)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Utiliser cette procédure uniquement pour les rideaux dépourvus de blocage mécanique au fin de course haut « 0 ».
- Si les fins de course ont déjà été programmés et que l'on souhaite les modifier avec la présente procédure, il faut savoir que : il faut effacer au préalable les fins de course précédents (un ou les deux) en utilisant la procédure A.5.
- après la programmation des fins de course, le rideau pourra être commandé avec une simple impulsion sur les touches du dispositif de commande. Le mouvement de montée sera limité par l'impact du rideau contre le blocage mécanique (caisson) présent au fin de course haut « 0 ». À chaque impact, la cote de ce fin de course sera mise à jour automatiquement par la fonction de « mise à jour automatique des fins de course » (paragraphe 5.3). En revanche, le mouvement de descente sera limité par le fin de course bas « 1 » (fin de course établi par l'installateur au point désiré).

1		2				
Commander une manœuvre de MONTÉE → 						
Maintenir enfoncée la touche... (Remarque - Durant le mouvement, 2 courtes interruptions signalent qu'aucun fin de course n'est mémorisé).	Attendre que le rideau soit arrêté par l'impact contre le caisson (= fin de course HAUT = cote « 0 ») ;		relâcher la touche.			
2		3				fin
Commander une manœuvre de DESCENTE → 	 ...?...		 			
Maintenir enfoncée la touche... (Remarque - Durant le mouvement, 1 courte interruption signale qu'un seul fin de course est mémorisé).	attendre...	relâcher la touche dès que le rideau atteint la cote « 1 » désirée (fin de course BAS).	Maintenir enfoncé simultanément les deux touches ;	les relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.	

Remarque - Les programmations doivent être réalisées à l'aide du programmeur NICE réf. TTU ou d'un clavier générique à double bouton sans interverrouillage.

A.3 - Réglage de la sensibilité du moteur à un obstacle

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Cette procédure permet d'activer, régler ou désactiver le système de sécurité qui : **a) détecte la présence d'un obstacle** le long de la course du rideau ; **b) relâche la traction du moteur sur le rideau** lorsque ce dernier est arrêté au fin de course haut « 0 » (uniquement si le caisson ou une autre butée mécanique sont présents dans ce fin de course).
- La procédure règle **la limite de la force d'entraînement** que le moteur peut exercer sur le rideau, dans la tentative de le libérer, lorsque celui-ci est freiné à l'improviste par un obstacle ou par un frottement. En même temps, si le fin de course haut « 0 » est constitué par le caisson ou par une autre butée mécanique, le système utilise la même valeur que celle paramétrée avec cette procédure pour atténuer l'impact du rideau contre le caisson ou pour relâcher la traction exercée par le moteur sur la toile lorsque le rideau est arrêté au fin de course haut « 0 ».
- Les options suivantes sont disponibles :
 - sensibilité MINIMUM** – ce paramétrage est actif uniquement durant la montée du rideau. Le moteur fournit une grande force et réussit souvent à libérer le rideau, même lors d'une variation de charge due à des frottements minimum ou à des obstacles au poids limité.
 - sensibilité ULTRA** – ce paramétrage est durant la montée et durant la descente du rideau. Après sa programmation, il est nécessaire d'effectuer immédiatement une manœuvre de montée et descente pour rendre la fonction totalement opérationnelle. Durant ces manœuvres, le moteur effectue une cartographie de la charge instantanée présent en chaque point de la course du rideau et paramètre automatiquement la sensibilité maximum qu'il est possible d'obtenir avec les caractéristique du rideau installé.
 - sensibilité ULTRA avec brève inversion** – ce paramétrage fonctionne comme la « sensibilité ULTRA ». En outre, si un obstacle est détecté durant la manœuvre de descente, le moteur effectue une brève inversion pour pouvoir libérer l'obstacle.
 - sensibilité DÉACTIVÉE** – ce paramétrage désactive le système de sécurité (paramétrage d'usine).

1					2 suite →
					Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →
Maintenir enfoncé simultanément les deux touches	compter 2 mouvements	attendre sans relâcher les deux touches	compter 3 mouvements ;	relâcher immédiatement seulement le bouton ▲ ; la touche ▼ doit rester enfoncée.	
→ 2					3 fin
	4 OPTIONS : 1 appui = paramètre la sensibilité MINIMUM 2 appuis = paramètre la sensibilité ULTRA 3 appuis = paramètre la sensibilité ULTRA, avec brève inversion 5 appuis = paramètre la sensibilité DÉACTIVÉE (par défaut)				
Appuyer et relâcher la touche le nombre de fois indiqué dans l'option choisie.		au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués ;		relâcher également la touche ▼.	

A.4 - Réglage précis des cotes pour le fin de course HAUT (« 0 ») et BAS (« 1 »)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

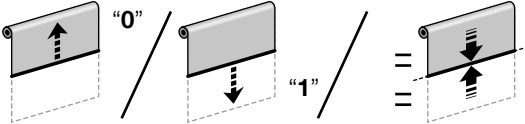
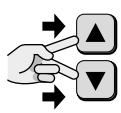
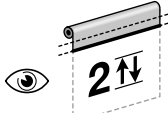
- Le réglage peut être effectué à tout moment, à condition que les fins de course aient déjà été programmés.
- La procédure qui suit décrit le réglage du fin de course haut « 0 ». **Pour régler le fin de course bas « 1 » : (à l'étape 1) commande une manœuvre de DESCENTE** (au lieu de la montée) ; **(à l'étape 2) régler la cote du fin de course « 1 »** (au lieu de la cote du fin de course « 0 ») ; **(à l'étape 3) comme sur la figure au bas.**
- En cas d'utilisation d'un **clavier à boutons monostables**, à l'étape 1 il faut maintenir enfoncé le bouton jusqu'à la fin de la procédure (cela permet de maintenir le moteur alimenté durant le réglage).

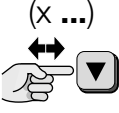
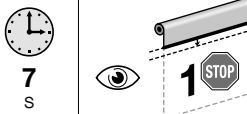
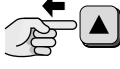
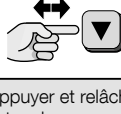
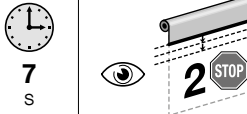

1		2		3 fin	
Commander une manœuvre de MONTÉE →					
Maintenir enfoncée la touche.	Attendre que la manœuvre se termine au fin de course « 0 » et relâcher la touche.			Donner des impulsions sur les touches jusqu'à obtenir la cote désirée. Remarque – Chaque déclenchement du moteur équivaut à une rotation d'environ 2°.	
3					
Maintenir enfoncée l'une des deux touches ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;			compter 3 mouvements.	

A.5 - Effacement TOTAL ou PARTIEL de la mémoire

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Si l'option « 5 appuis = effacer TOUTE LA MÉMOIRE » est choisie durant l'exécution de la procédure, le système rétablit les valeur d'usine en effaçant les cotes de fin de course « 0 » et « 1 » et toutes les autres données présentes dans la mémoire du moteur.
- Si l'option « 5 appuis = effacer TOUTE LA MÉMOIRE » est choisie durant l'exécution de la procédure, ensuite, durant l'utilisation de l'automatisme, lors de la commande d'une manœuvre de montée ou de descente, le rideau effectue d'abord **2 brefs mouvements** (= aucun fin de course programmé) puis la manœuvre commandée.
- Si l'option « 3 appuis » est choisie durant l'exécution de la procédure, ensuite, durant l'utilisation de l'automatisme, lors de la commande d'une manœuvre de montée ou de descente, le rideau effectue d'abord **1 bref mouvement** (= un seul fin de course programmé) puis la manœuvre commandée.

1	2	→ 3
		
<ul style="list-style-type: none"> • Pour effacer un seul fin de course, porter le rideau au fin de course à effacer. • Pour effacer toute la mémoire du moteur, porter le rideau à mi-course environ. 	Maintenir enfoncé simultanément les deux touches	compter 2 mouvements ; relâcher immédiatement seulement le bouton ▼ ; la touche ▲ doit rester enfoncée.

3	3	4	fin
Choisir l'option désirée et effectuer l'effacement comme suit →			
Appuyer et relâcher la touche comme indiqué dans l'option choisie	Option A : 3 appuis = efface le FIN DE COURSE INDIVIDUEL sélectionné au point 1 Option B : 5 appuis = efface TOUTE LA MÉMOIRE	Appuyer et relâcher la touche au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue 2 très courtes interruptions	relâcher également la touche ▲.
	3	4	fin
			
	option - A	option - B	
	Appuyer et relâcher la touche au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue 1 très courte interruption	relâcher également la touche ▲.	

A.6 - PROGRAMMATION ALTERNATIVE réalisée avec un smartphone doté de la technologie « NFC » (Near Field Communication)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS • La programmation avec la technologie « NFC » n'est pas encore disponible sur ce moteur. Pour davantage d'informations, consulter le centre d'assistance technique Nice.

En utilisant un smartphone doté de la technologie NFC et une application logicielle produite par Nice (à installer sur le smartphone), il sera possible de configurer les moteurs avant de les installer, même sans devoir les alimenter. Il sera également possible d'exécuter un diagnostic matériel et logiciel du moteur, même dans le cas où ce dernier serait endommagé.

5.1 - Fonction « Détection d'obstacle »

Si cette fonction est active (procédure A.3), elle intervient automatiquement lorsque le mouvement du rideau (en montée ou en descente) est freiné à l'improviste par un obstacle (un objet, une personne). Dans ces cas, le moteur bloque immédiatement la manœuvre en cours et effectue une brève inversion du mouvement.

5.2 - Possibilité de réoptimiser les fins de course

Dans de nombreux cas, il est possible que les cotes des fins de course se déplacent de quelques millimètres ou centimètres dans les jours qui suivent l'installation. La cause de ce phénomène peut être un rodage des matériaux dont est composé le rideau ou la structure ; cela génère souvent des affaissements de la toile ou des désalignements inesthétiques par rapport aux éventuels rideaux voisins. Dans ces cas, si la tête du moteur est accessible, il est possible d'effectuer de manière simple une réoptimisation d'un ou des deux fins de course grâce à la procédure A.4.

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

Attention! – La fonction est disponible uniquement si les fins de course ont été programmés avec la procédure semi-automatique (paragraphe A.2). La fonction ne peut pas être désactivée.

Durant l'utilisation quotidienne de l'automatisme, la fonction s'active automatiquement durant une manœuvre de montée, lors de l'impact du rideau contre le caisson ou un autre blocage mécanique (fin de course haut « 0 »). À chaque impact, la fonction mesure à nouveau la position du fin de course haut et mémorise la nouvelle valeur pour remplacer la valeur précédente. Au fil du temps, cette action permet de compenser les allongements ou les rétrécissements de la structure dus à l'usure et aux écarts thermiques, permettant ainsi au rideau de toujours terminer la manœuvre de montée au fin de course haut de manière précise.

5.4 - Cycle maximum de fonctionnement continu (fonction « protection thermique »)

Ce moteur est conçu pour l'utilisation résidentielle et, par conséquent, pour une utilisation discontinue. En cas d'utilisation prolongée au-delà des limites prédéfinies (lire le chapitre « Caractéristiques techniques »), le système empêche automatiquement les manœuvres supplémentaires jusqu'à ce que la température revienne dans les limites afin de protéger le moteur contre une surchauffe excessive.

5.5 - Fonction de diagnostic et alarme

Une LED est présente sur la tête du moteur pour signaler les états d'alarme (avec **lumière rouge**) et les états d'installation (avec **lumière verte**). S'il faut signaler simultanément un état d'alarme et un état d'installation, le système donne toujours la priorité à l'état d'alarme. Pour comprendre la signification des signalisations lumineuses, lire le **Tableau A**. **Attention!** – Si les programmations sont effectuées avec le programmeur TTU (fig. 5) ou avec un **clavier à boutons monostables**, pour observer le clignotement des LED il est nécessaire de maintenir enfoncé un bouton jusqu'à la fin de la procédure (cela permet de maintenir le moteur alimenté durant l'observation).

TABLEAU A – Signalisations de la LED (sur la tête du moteur)	
LED VERTE	Signification
0 clignotement	= 2 fins de course programmés.
1 clignotement	= 1 fin de course programmé.
2 clignotements	= aucun fin de course programmé.
LED ROUGE	Signification
0 clignotement	= aucune erreur.
allumée fixe	= erreur grave - 1 (moteur endommagé : consulter le service d'assistance technique).
1 clignotement	= protection thermique en cours.
2 clignotements	= la dernière manœuvre a été interrompue automatiquement par l'intervention de la fonction « détection d'obstacle ».
3 clignotements	= charge trop élevée par rapport aux valeurs nominales du moteur.
4 clignotements	= erreur grave - 2.
5 clignotements	= erreur grave - 3.
6 clignotements	= erreur grave - 4 (température des circuits de contrôle au-delà de la limite).
7 clignotements	= erreur grave - 5 (dysfonctionnement du frein).
8 clignotements	= erreur grave - 6 (dysfonctionnement du frein).
9 clignotements	= erreur grave - 7.

10 clignotements	= erreur grave - 8.
11 clignotements	= erreur grave - 9

Le moteur réplique la signalisation sur l'état de l'installation en effectuant certains mouvements au moment où une manœuvre est commandée. Pour comprendre la signification de ces mouvements, lire le **Tableau B**.

TABLEAU B – Signalisations avec les mouvements	
Nbre MOUVEMENTS	Signification
0 mouvement	= 2 fins de course programmés.
1 mouvement	= 1 fin de course programmé.
2 mouvements	= aucun fin de course programmé.
3 mouvements	= erreur grave dans la mémoire du moteur.

Que faire si... (guide à la résolution des problèmes)

En général, pour identifier de manière plus précise le type de problème, lire le **Tableau A** (et **B**), au paragraphe 5.5.

- ❑ **Lorsqu'une phase électrique est mise sous tension, le moteur n'est pas actionné :**
En excluant la possibilité d'une protection thermique en cours, pour laquelle il suffit d'attendre que le moteur se refroidisse, vérifier que la tension du secteur correspond aux données indiquées au chapitre « Caractéristiques techniques » en mesurant la tension électrique entre le conducteur « commun » et celui de la phase électrique alimentée. Si le problème persiste, débrancher le câble d'alimentation du moteur (fig. 4-i) et le rebrancher.
- ❑ **Lors de l'envoi d'une commande de montée, le moteur ne démarre pas :**
Cela peut se produire si le rideau se trouve à proximité du fin de course haut (« 0 »). Dans ce cas, il faut d'abord faire descendre le rideau sur une courte portion, puis donner à nouveau la commande de montée.
- ❑ **Le système fonctionne dans la condition d'urgence avec « homme présent » :**
– Vérifier si le moteur a subi un choc électrique ou mécanique important.
– Vérifier que chaque partie du moteur est encore intacte.
– Effacer les fins de course haut (« 0 ») et bas (« 1 ») et les programmer à nouveau.
- ❑ **Arrêt involontaire du mouvement du rideau (faux obstacle) :**
Une fois la commande donnée au rideau, si ce dernier s'arrête durant la course en un point quelconque, sans motif apparent (pour un faux obstacle), il est conseillé de :
– régler le niveau de sensibilité aux obstacles (procédure A.3), en augmentant la force. Si cela ne suffit pas,
– effacer les fins de course (procédure A.5) et programmer à nouveau les fins de course.

Mise au rebut du produit

Comme pour l'installation, à la fin de la durée de vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié. Ce produit se compose de divers matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être mis au rebut. Informez-vous sur les systèmes de recyclage ou de mise au rebut prévus par les normes en vigueur dans votre région pour cette catégorie de produit. **Attention!** Certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui pourraient, si elles sont jetées dans la nature, avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes. Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Procéder donc au « tri sélectif » des composants pour leur élimination conformément aux méthodes prévues par les normes locales en vigueur ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent. **Attention!** Les règlements locaux en vigueur peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination illégale de ce produit.



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

Caractéristiques techniques

Se reporter aux données indiquées sur la plaque du moteur.

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

Déclaration UE de conformité

Remarque : le contenu de cette déclaration correspond à la déclaration dans le document officiel déposé au siège de Nice S.p.a., et en particulier à sa dernière révision disponible avant l'impression de ce manuel. Le texte ici présent a été réadapté pour des raisons d'édition. Une copie de la déclaration originale peut être demandée à Nice S.p.a. (TV) I.

Numéro de déclaration : **541/Era INN Action S_M**

Révision : **2**

Langue : **FR**

Nom du fabricant : NICE S.p.A.

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

Personne autorisée à constituer le dossier technique : NICE S.p.A.

Type de produit : Moteur tubulaire pour store à enrouleur, écrans solaire et autres dispositif similaires pour intérieur

Modèle/type : 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

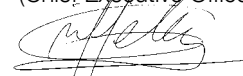
Accessoires : –

Le soussigné Roberto Griffa, en qualité de Chief Executive Officer, déclare sous sa propre responsabilité que le produit indiqué ci-dessus est conforme aux dispositions imposées par les directives suivantes :

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

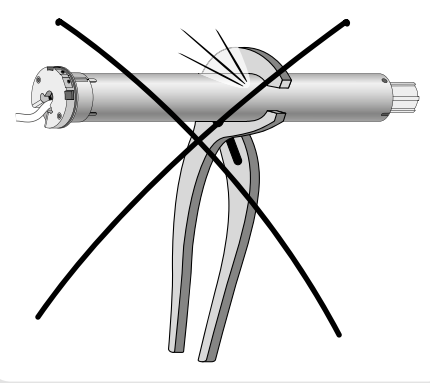
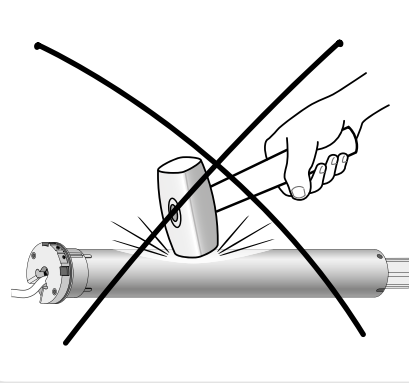
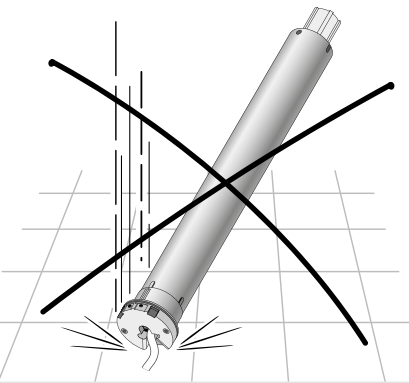
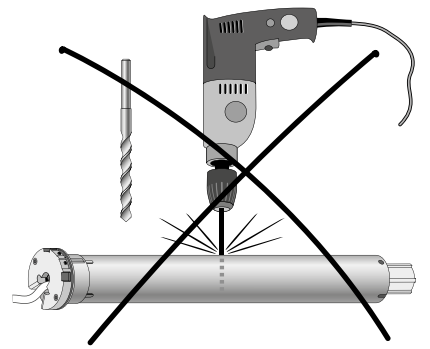
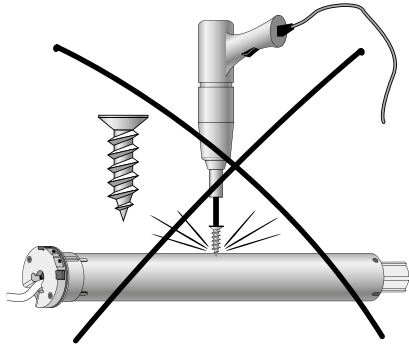
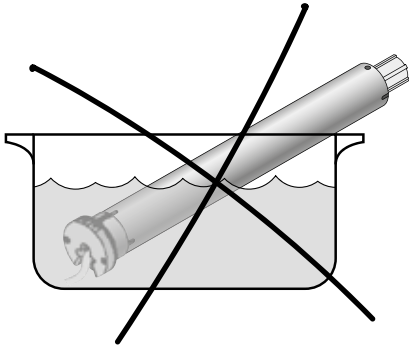
Oderzo, 12/07/2017

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

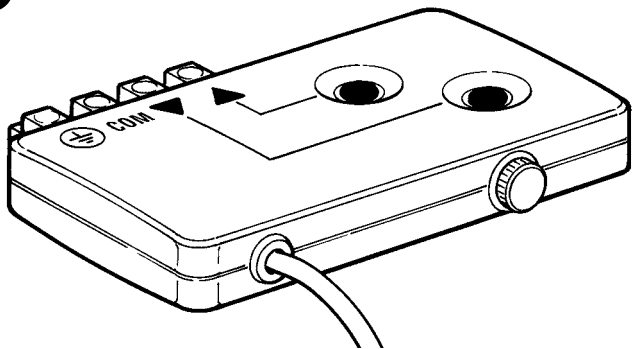


Annexe

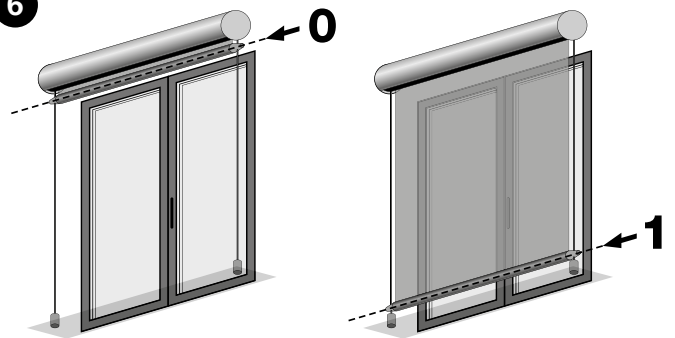
1



5

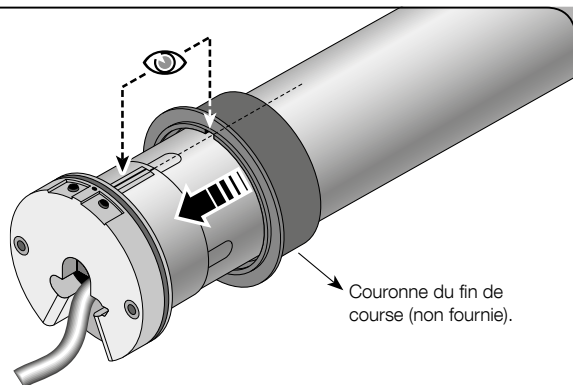


6

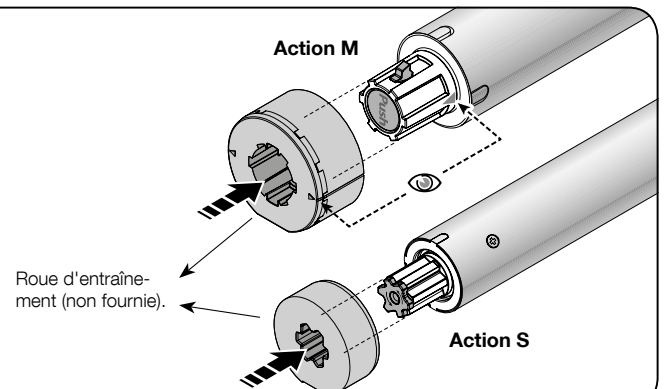


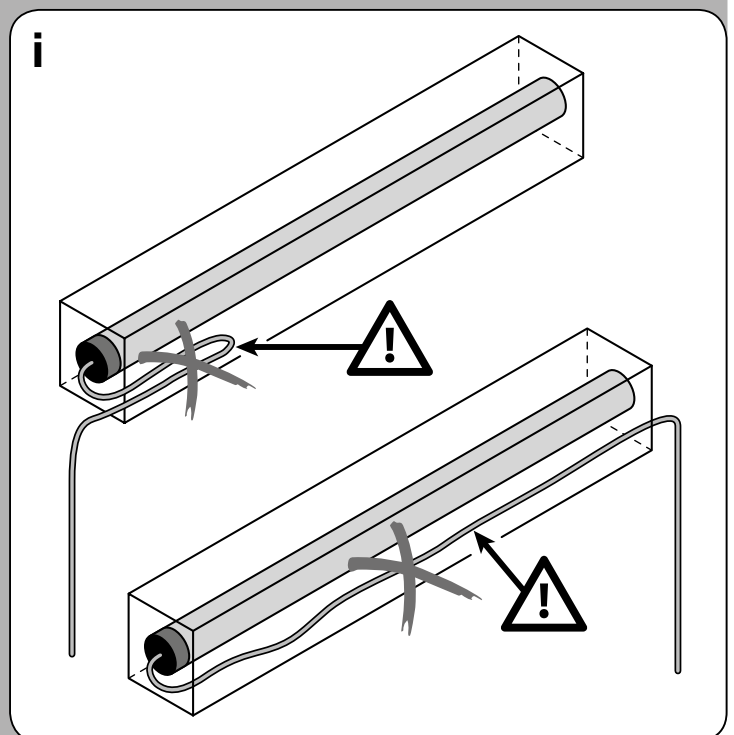
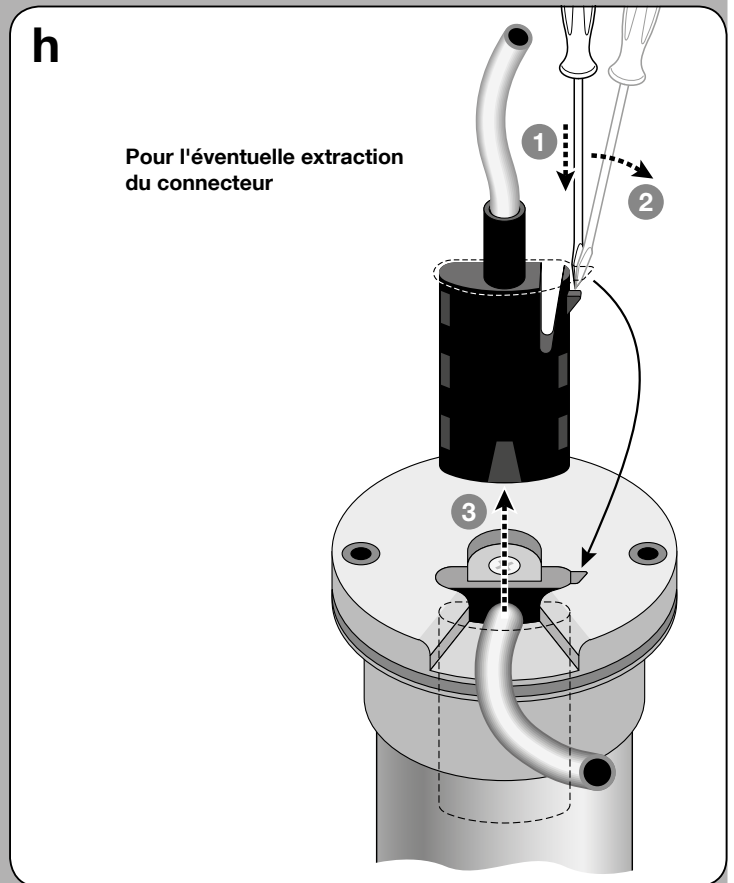
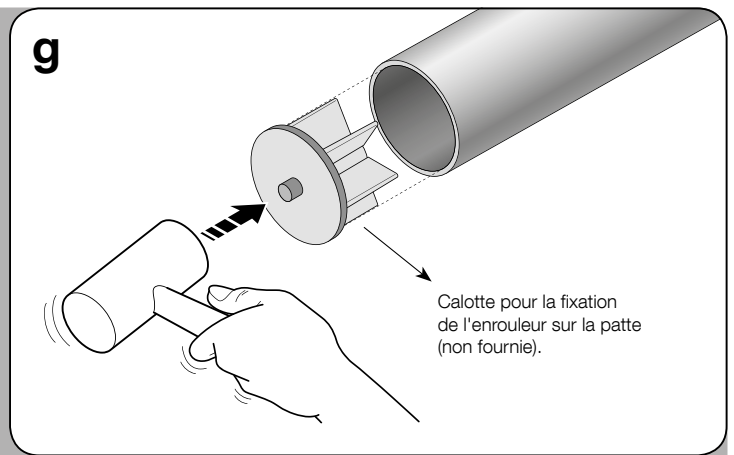
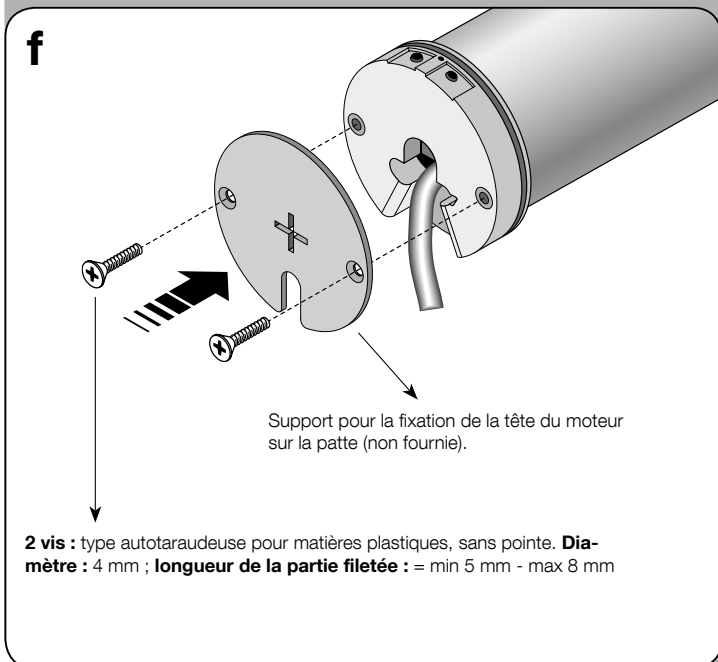
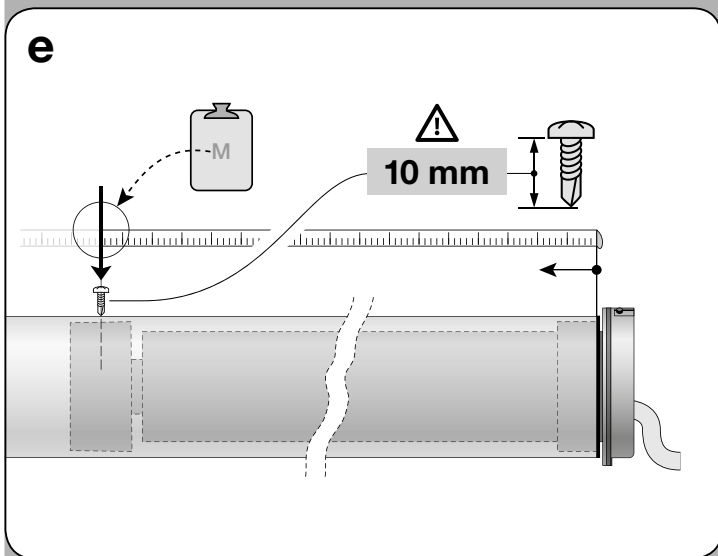
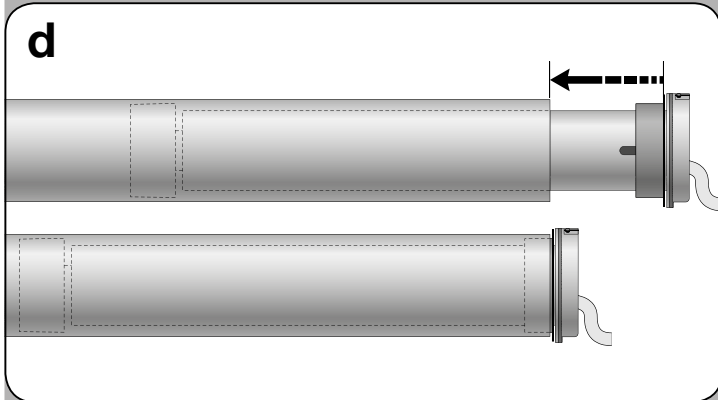
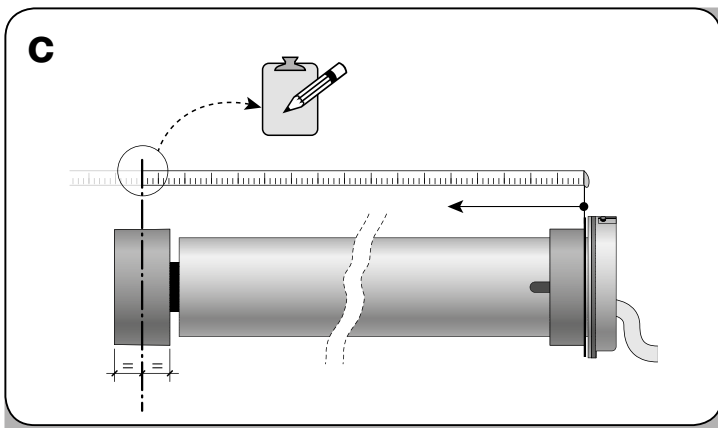
3

a



b







Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com