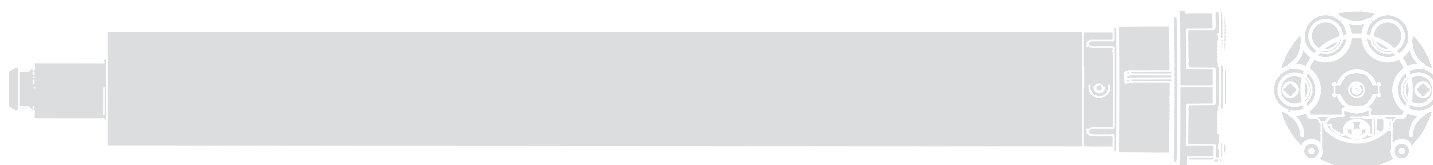


Next Fit MT

CE

NX FIT MT AUTOTRQ 3017 SH BD



Motor tubular

ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

Nice

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

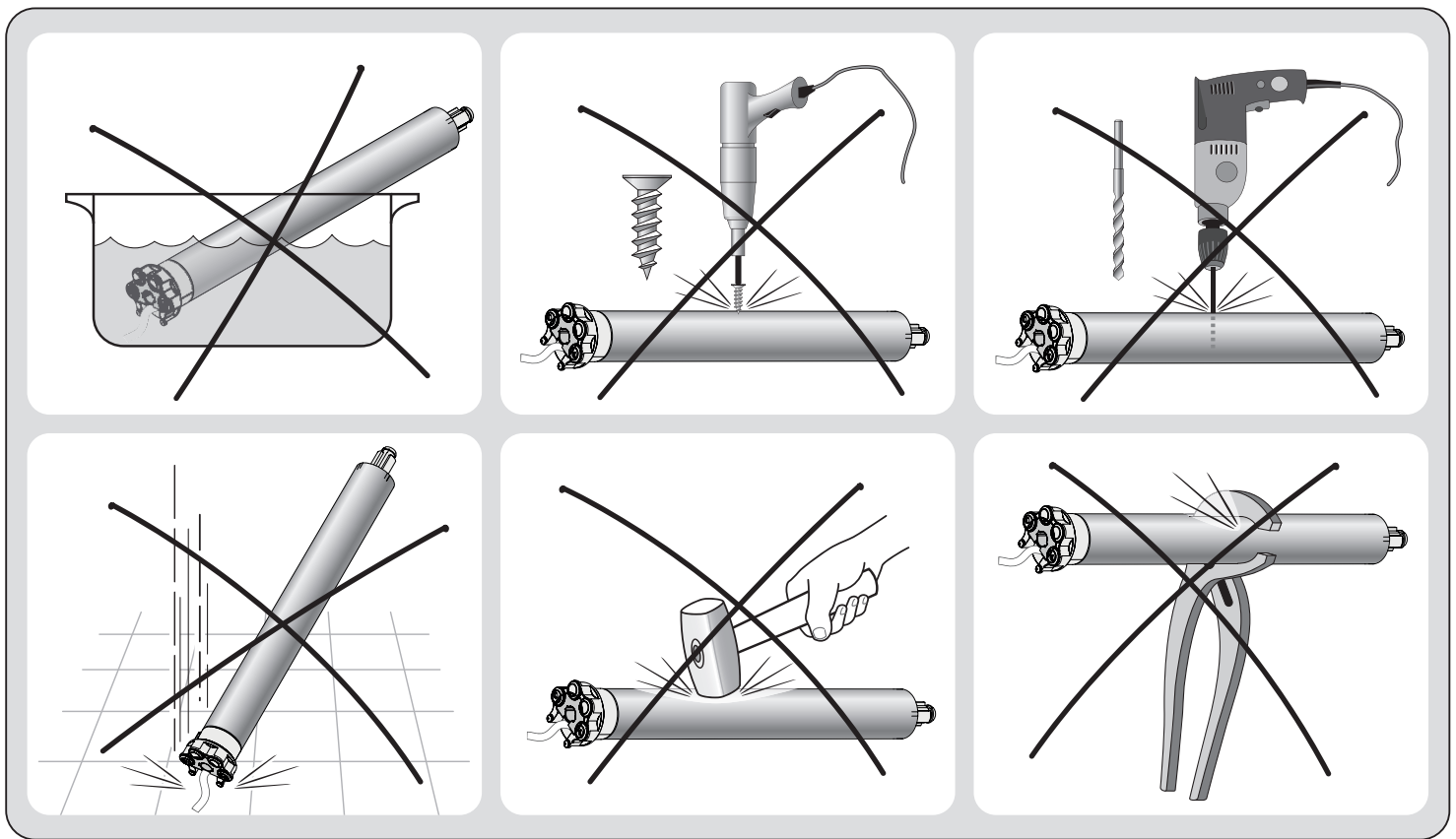
- Antes de proceder a la instalación del producto, comprobar que todo el material que se vaya a utilizar esté en perfectas condiciones y sea apto para el uso
- El producto no puede ser utilizado por los niños ni por personas con discapacidades físicas, sensoriales o mentales, o bien carentes de experiencia 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 **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 mientras el toldo está en movimiento y mantenerse alejado hasta que se haya bajado del todo
- No accionar el toldo mientras se estén realizando trabajos de mantenimiento o limpieza de las ventanas
- Dejar el toldo desconectado de la alimentación mientras se estén realizando trabajos de mantenimiento o limpieza de las ventanas. Advertencia para “toldo con mando automático”

ADVERTENCIAS DE INSTALACIÓN

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

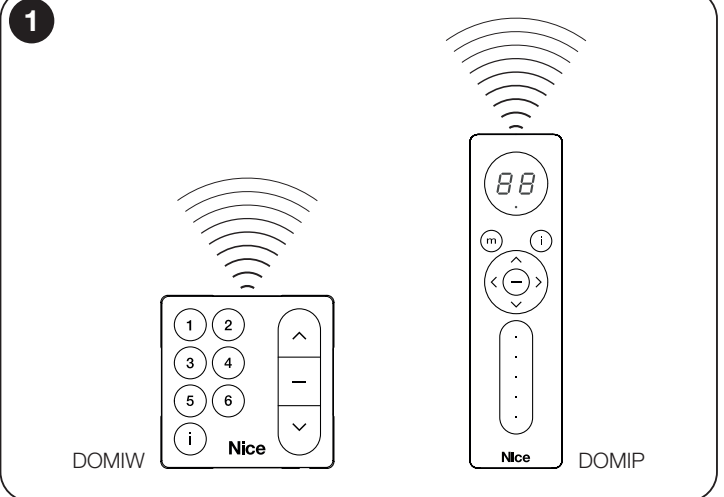


1 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO Y USO ESTABLECIDO

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

El producto posee las siguientes características funcionales:

- se alimenta mediante la red eléctrica (consultar los datos en la placa del motor);
- se instala dentro del rodillo enrollador; la parte del motor que sobresale del rodillo (cabezal electrónico) se fija al cielorraso o a la pared con los específicos estribos de soporte (no en dotación);
- forma un receptor de radio y una central de mando con tecnología de encoder que garantiza el control electrónico del movimiento y la precisión de los finales de carrera;
- puede ser configurado y puede funcionar con lógica de transmisión MONODIRECCIONAL o BIDIRECCIONAL. El nuevo protocolo radio bidireccional de Nice permite una comunicación en ambas direcciones entre el transmisor y el receptor, así como la funcionalidad de la red mesh, que permite alcanzar cualquier automatización Nice a alcance de radio. La señal de los transmisores confirma si el mando ha sido correctamente recibido y permite controlar en cualquier momento la posición de la automatización. Utilizando la tecnología wireless, también la fase de programación inicial resulta sencilla e intuitiva;
- es compatible con toda la electrónica de mando de Nice que adopta el sistema radio NRC (transmisores y sensores climáticos, éstos se pueden utilizar sólo si el motor se configura para el funcionamiento en modo MONODIRECCIONAL);
- se puede manejar vía radio utilizando varios accesorios opcionales, no incluidos en el envase (véase la **fig. 1**);
- puede mover el toldo, la pantalla solar o la persiana en subida o en bajada, puede detenerlo en el tope alto, en el tope bajo o en otras posiciones intermedias (hasta 30 si el motor se configura para el funcionamiento en modo MONODIRECCIONAL o hasta 6 si el motor se configura para el funcionamiento en modo BIDIRECCIONAL);
- está dotado de un "protector térmico" que, en caso de uso prolongado, para proteger el motor de un recalentamiento excesivo, limita la velocidad del motor a la velocidad mínima; de esta manera, el tiempo de uso continuo aumenta, permitiendo el uso prolongado (hasta el disparo de la protección térmica).
- se encuentra disponible en diferentes versiones, cada una con un determinado par del motor (consultar los datos de la placa del motor).

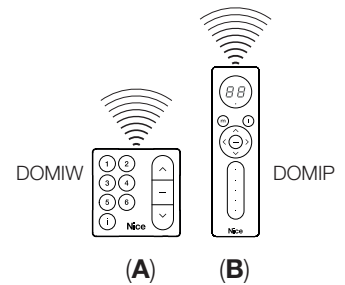
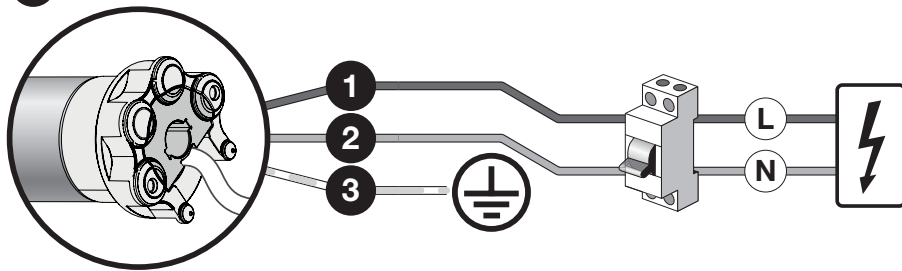


2 INSTALACIÓN DEL MOTOR Y DE LOS ACCESORIOS

2.1 - Verificaciones previas a la instalación y límites de uso

- Comprobar el estado del producto inmediatamente después de extraerlo del embalaje.
- Este producto está disponible en varias versiones y cada una de ellas incorpora un par motor específico. Cada versión está diseñada para el mando de toldos enrollables de un determinado tamaño y peso; por tanto, antes de la instalación, asegurarse de que los parámetros de par motor, velocidad de rotación y tiempo de funcionamiento del producto sean adecuados para automatizar el toldo en cuestión (consulte la "Guía de selección" que se encuentra en el catálogo de productos de Nice, disponible en www.niceforyou.com). **No instale el producto si el par motor es inferior al necesario para mover el toldo.**
- Comprobar el diámetro del rodillo enrollador. Éste debe elegirse en base al par del motor del siguiente modo:
 - para motores con tamaño "M" ($\varnothing = 45$ mm) y con par motor de hasta 10 Nm (inclusive), el diámetro interno mínimo del rodillo enrollador debe ser de 52 mm.
- Antes de automatizar un toldo, comprobar que haya suficiente espacio delante para la apertura total prevista.
- En caso de realizar la instalación del motor en exteriores, asegúrese de garantizar una protección adecuada del motor frente a condiciones atmosféricas adversas.

2



LEYENDA

1	Conductor de color Marrón	A	Transmisor portátil de la serie "DOMIW"
2	Conductor de color Azul	B	Transmisor portátil de la serie "DOMIP"
3	Conductor de color Amarillo-verde		

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**. Además, puede consultar el catálogo de productos de Nice o visitar el sitio www.niceforyou.com para seleccionar la corona del tope (**fig. 3-a**), la rueda motriz (**fig. 3-b**) y la brida de soporte del motor (**fig. 3-f**).

2.3 - Instalación de los accesorios (opcionales)

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

3 CONEXIONES ELÉCTRICAS Y PRIMER ENCENDIDO

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

El interior del cable eléctrico del motor contiene los siguientes cables (**fig. 2**):

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

3.1 - Conexión del motor de la red eléctrica

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

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

3.2 - Conexión de los accesorios al motor

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

4 PROGRAMACIONES Y REGULACIONES

4.1 - Lógica de funcionamiento BIDIRECCIONAL y MONODIRECCIONAL.

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

ATENCIÓN: Si el motor es nuevo (y no tiene ningún mando a distancia memorizado) al encendido se debe ejecutar uno de los procedimientos de memorización del primer transmisor descritos en el punto B.1 motor configurado como MONODIRECCIONAL, A.1 motor configurado como BIDIRECCIONAL o C.1 motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación, sin botones PRG y ESC. De esta manera, el motor se configura en modo BIDIRECCIONAL (acepta todos los transmisores bidireccionales) o MONODIRECCIONAL (dialoga sólo con transmisores monodireccionales) según el transmisor que se memorice primero.

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

Los procedimientos de programación y de regulación se subdividen en 4 grupos:

Grupo A – para motores configurados en modo de comunicación BIDIRECCIONAL.



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

Grupo B – para motores configurados en modo de comunicación MONODIRECCIONAL.



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

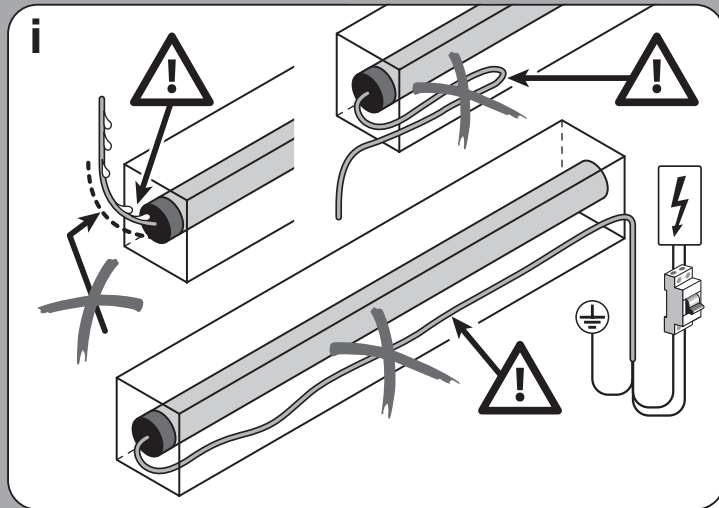
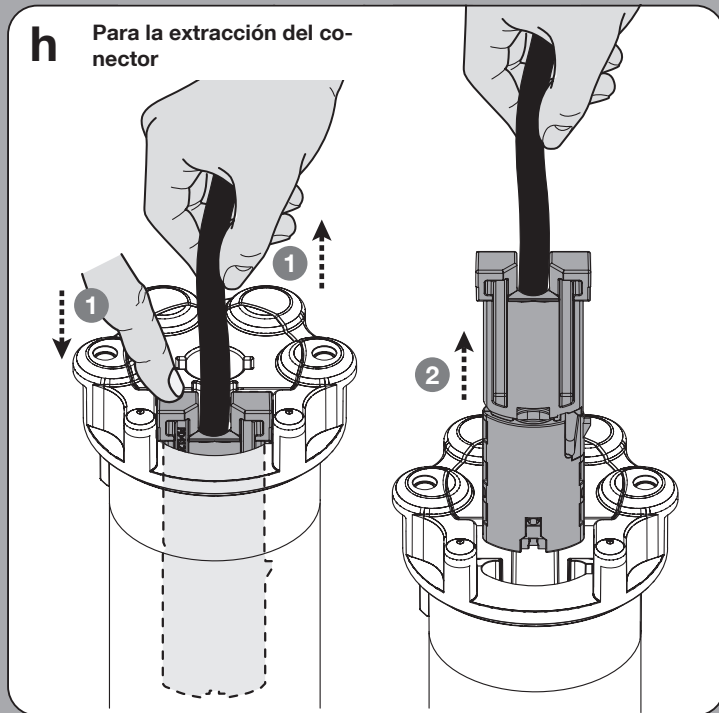
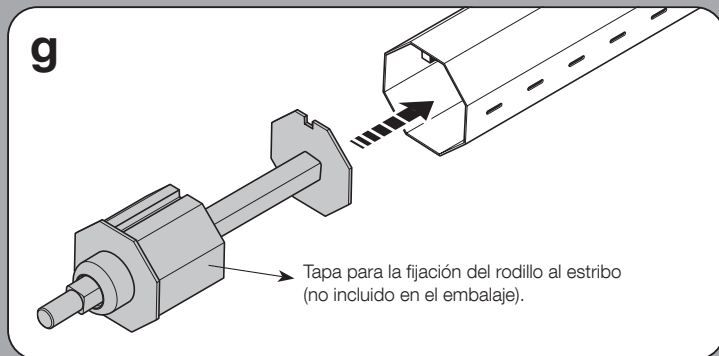
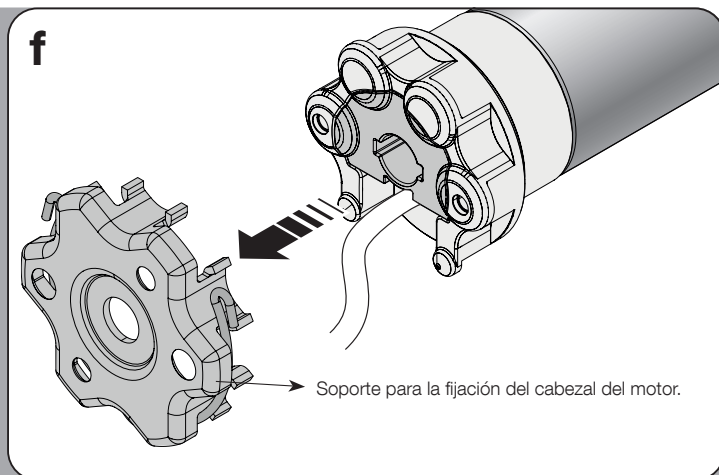
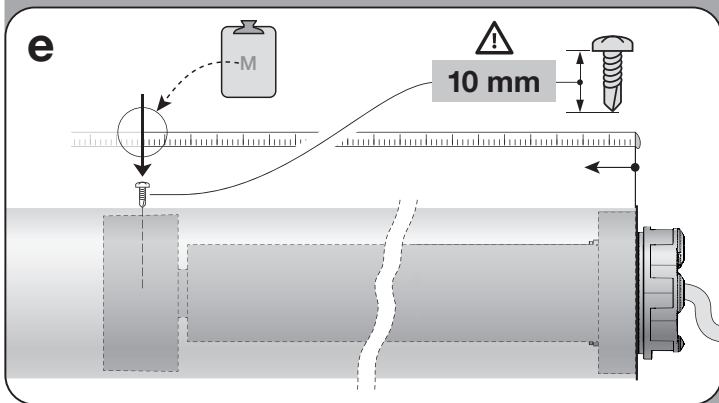
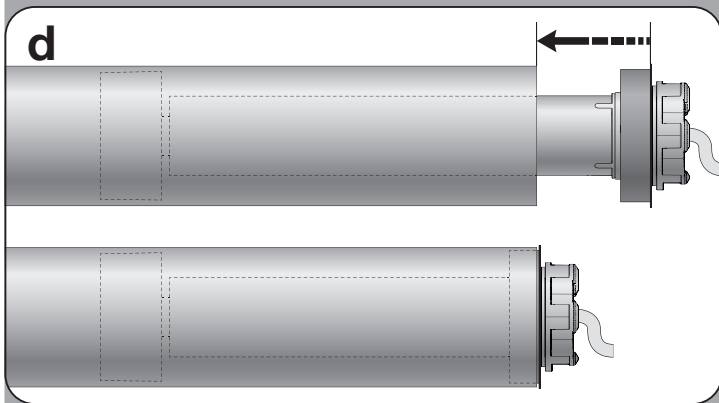
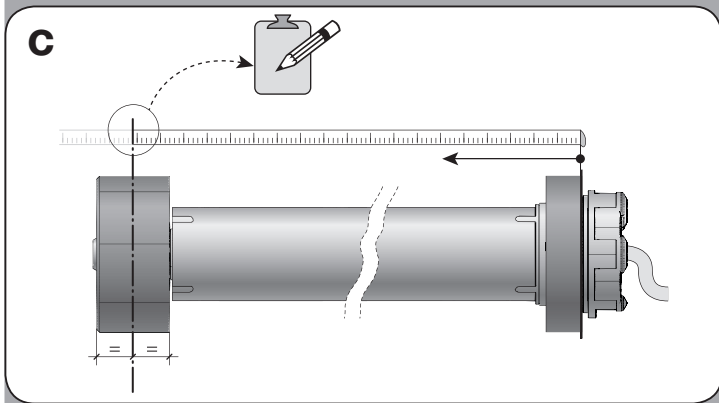
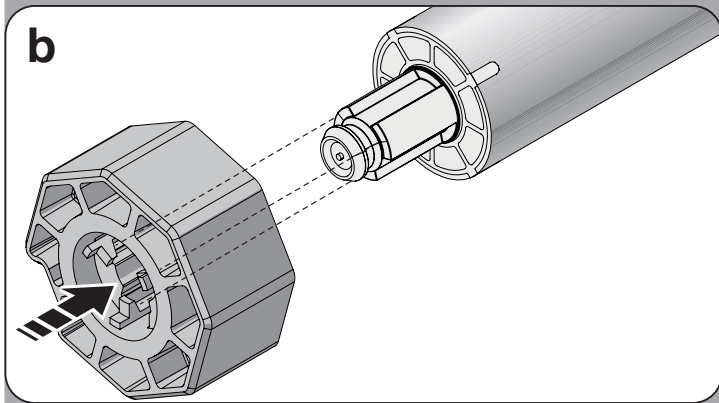
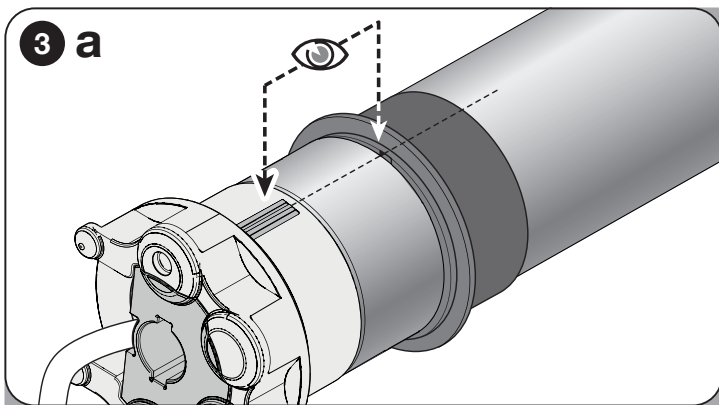
Grupo C – para motores configurados en modo de comunicación MONODIRECCIONAL y utilizando un transmisor sin botones PRG y ESC.



Estos procedimientos deben ejecutarse sólo si el motor está configurado en modo de comunicación MONODIRECCIONAL y se utiliza un transmisor con botones ▲ (UP), ■ (STOP) y ▼ (DOWN), sin botones PRG y ESC.

Grupo D – Procedimientos de programación RÁPIDA.

Para obtener más información sobre estos procedimientos, consulte la guía rápida suministrada con el producto y disponible en formato digital en el sitio web www.niceforyou.com.



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

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

4.3.1 - Señales emitidas por el motor

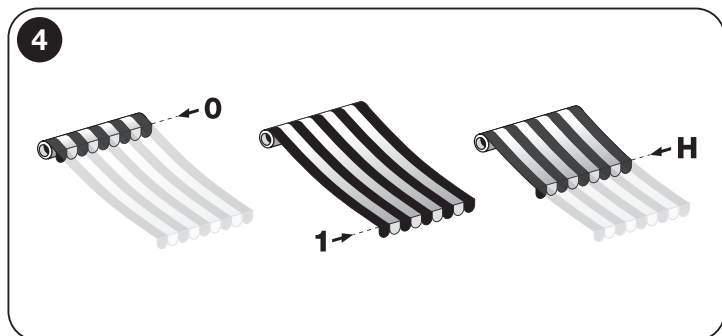
El motor replica la señalización en el estado de la instalación realizando algunos movimientos en el momento en el cual se ordena una maniobra. Para comprender el significado de estos movimientos leer la **Tabla A**.

TABLA A – Señalización con los movimientos	
Nº MOVIMIENTOS	Significado
0 movimientos (START & STOP)	= 2 topes programados
1 movimiento (START & STOP)	= 1 tope programado
2 movimientos (START & STOP)	= ningún tope programado

4.4 - Posiciones en las que el toldo se detiene automáticamente

El sistema electrónico que controla a cada instante el movimiento de el toldo enrollable está en condiciones de detener autónomamente el movimiento cuando el toldo alcanza una determinada posición programada por el instalador. Las posiciones se ilustran en el **fig. 4** y son:

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



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

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

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

- si desea realizar los ajustes con un procedimiento alternativo al utilizado anteriormente, **PRIMERO** debe borrar las cotas siguiendo el procedimiento **B.12, A.11 o C.4**.
- si desea realizar los ajustes con el mismo procedimiento que ha utilizado anteriormente, **no es necesario borrar nada**.

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

4.5 - Advertencias generales

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

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

- Para elegir los transmisores compatibles con el receptor de radio integrado en el motor, consultar el catálogo de productos "Nice Screen", presente también en la página web www.niceforyou.com.
- Cuando en la memoria del motor no hay ningún transmisor, para memorizar el **PRIMER transmisor**, realizar el "Procedimiento de configuración del modo de comunicación (MONODIRECCIONAL o BIDIRECCIONAL)" y luego usar sólo uno de los siguientes procedimientos: **B.1** (motor configurado como MONODIRECCIONAL); **A.1** (motor configurado como BIDIRECCIONAL); **C.1** (motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de **VIEJA** generación sin botones **PRG** y **ESC**). Si, por el contrario, ya están memorizados uno o más transmisores, para memorizar **MÁS transmisores**, usar exclusivamente uno de los procedimientos: **B.6** (motor configurado como MONODIRECCIONAL); **A.6** (motor configurado como BIDIRECCIONAL); **C.2** (motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de **VIEJA** generación sin botones **PRG** y **ESC**).

4.6.1 - Dos modos para memorizar los botones de los transmisores

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

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

Son los procedimientos **B.1 - B.6.1** (motor configurado como MONODIRECCIONAL); **A.1 - A.6** (motor configurado como BIDIRECCIONAL); **C.1 - C.2.1** (motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de **VIEJA** generación sin botones **PRG** y **ESC**). Durante su ejecución, éstos permiten memorizar simultáneamente todos los botones del transmisor, combinando automáticamente a cada botón con un mando de base del motor.

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

Son los procedimientos **B.6.2, A.6 y C.2.2**. Durante su ejecución, éstos permiten memorizar un sólo botón del transmisor, combinándolo con uno de los mandos disponibles en la «lista de mandos» del motor (la lista se encuentra dentro de cada procedimiento). El botón y el mando son elegidos por el instalador en función de las necesidades de la instalación.

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

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

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

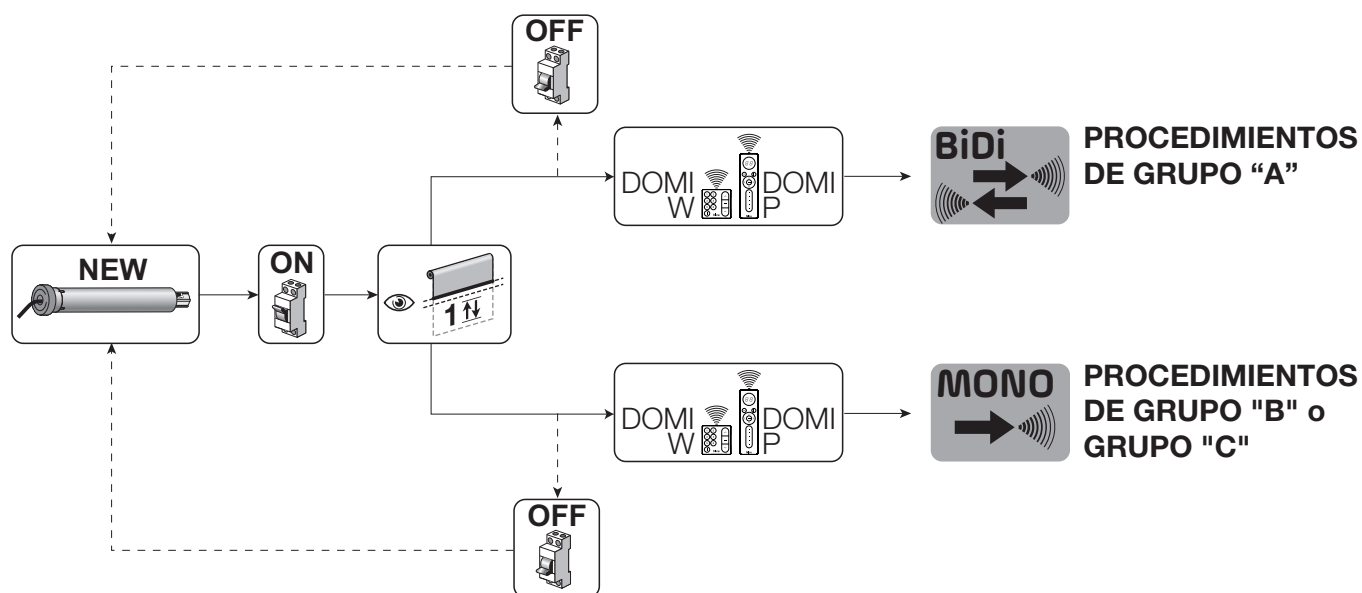
Se pueden memorizar **30 transmisores**.

ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA REALIZACIÓN DE LOS PROCEDIMIENTOS

- Antes de comenzar cualquier procedimiento de programación se aconseja llevar el toldo a aprox. a la mitad de la carrera y, en cualquier caso, alejado del final de carrera Alto y Bajo.
- En el momento en el cual el motor es alimentado, se ejecutan **2 movimientos** es decir: por lo menos un transmisor ya memorizado y ningún final de carrDOMIProgramado; o bien se ejecuta **1 movimiento** es decir: ningún transmisor memorizado.
- Durante la ejecución de un procedimiento, en cualquier momento posible anular el mismo procedimiento presionando y soltando el botón **ESC** (en la parte posterior del transmisor).
- Para cambiar la configuración del motor (de MONODIRECCIONAL a BIDIRECCIONAL y viceversa) es necesario ejecutar el procedimiento "Borrado TOTAL de la memoria" (B.12 motor configurado como MONODIRECCIONAL, A.11 motor configurado como BIDIRECCIONAL o C.4 motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de **VIEJA** generación sin botones **PRG** y **ESC**) y después apagar y volver a encender el motor.

ATENCIÓN: Si el motor es nuevo (y no tiene ningún mando a distancia memorizado) al encendido se debe ejecutar uno de los procedimientos de memorización del primer transmisor descritos en el punto B.1 motor configurado como MONODIRECCIONAL, A.1 motor configurado como BIDIRECCIONAL o C.1 motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de **VIEJA** generación, sin botones **PRG** y **ESC**.

De esta manera, el motor se configura en modo **BIDIRECCIONAL** (acepta todos los transmisores bidireccionales) o **MONODIRECCIONAL** (dialoga sólo con transmisores monodireccionales) según el transmisor que se memorice primero.



ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA REALIZACIÓN DE LOS PROCEDIMIENTOS

- 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.
- Todos los procedimientos de programación se efectúan seleccionando un solo canal en el transmisor.
- Si el transmisor elegido para las programaciones gestiona **varios grupos de motores screen**, antes de enviar un mando requerido por el procedimiento, es necesario elegir el «grupo» al cual pertenece el motor que interviene en la memorización.
- **[*]** En el momento en el cual el motor es alimentado, se ejecutan **2 movimientos** es decir: por lo menos un transmisor ya memorizado y ningún final de carrDOMIProgramado; o bien se ejecuta **1 movimiento** es decir: ningún transmisor memorizado.
- Durante la ejecución de un procedimiento, en cualquier momento posible anular el mismo procedimiento presionando y soltando el botón **ESC** (en la parte posterior del transmisor).
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo no se programan el toldo puede ponerse en funcionamiento solamente con el «pulsador de interrupción automática/hombre muerto», es decir manteniendo presionado el botón de mando, hasta que el toldo alcance la posición deseada. La maniobra es detenida por el usuario cuando suelta el botón en cualquier momento.
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo se programan para gestionar el toldo es suficiente dar un impulso al botón del mando. Dicho impulso comienza la maniobra que luego será automáticamente detenida por el sistema, cuando el toldo alcance la posición programada.
- Para realizar todos los procedimientos es necesario un transmisor memorizado en "Modo I" (por ejemplo, aquel memorizado con el procedimiento A.1 o bien aquel memorizado con el procedimiento A.6).
- El procedimiento de "eliminación con un transmisor no memorizado" no se incluye en esta sección porque para los motores configurados en modo de comunicación BIDIRECCIONAL siempre es posible acceder siguiendo el procedimiento de "Memorización del PRIMER TRANSMISOR A.1".
- Para cambiar la configuración del motor (de MONODIRECCIONAL a BIDIRECCIONAL y viceversa) es necesario ejecutar el procedimiento "Eliminación TOTAL de la memoria" (B.12 motor configurado como MONODIRECCIONAL, (A.11 motor configurado como BIDIRECCIONAL o C.4 motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación, sin botones PRG y ESC) y luego apagar y volver a encender el motor.

A A.1 - Memorización del PRIMER TRANSMISOR (en "Modo I")

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para memorizar otros, usar los procedimientos descritos en la sección B.6 (motor configurado como MONODIRECCIONAL), A.6 (motor configurado como BIDIRECCIONAL) o C.2 (motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación sin botones PRG y ESC).
- Si se borran los transmisores memorizados en el motor, para memorizar nuevamente el primer transmisor usar taxativamente el presente procedimiento.
- Si en la aplicación están presentes varios motores, repetir el procedimiento para cada motor presente.
- Después de ejecutar este procedimiento, la tecla ▲ del transmisor accionará el movimiento de Subida de el toldo; la tecla ▼ accionará el movimiento de Bajada y la tecla ■ accionará la Parada de la maniobra.
- Si en el radio de acción del transmisor a memorizar hay varios motores alimentados, para memorizar el primer transmisor en uno de éstos **no es necesario desconectar la acción de todos los otros motores**; será suficiente proceder del modo siguiente:

1	2	3
Conectar la alimentación eléctrica de la red;	Mantener presionado el botón;	en los 2 minutos siguientes, todos los motores al alcance de la radio, que no tengan ningún transmisor memorizado, comienzan a ejecutar movimientos de subida y bajada, cada uno con una duración aleatoria.

3	4
Elegir el toldo que interviene en la programación, al comenzar el movimiento de SUBIDA, detener ENSEGUIDA el movimiento, presionando y soltando el botón (1 vez);	... el toldo reinicia los movimientos de subida y bajada, cada uno con una duración casual.

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

A A.2 - Bloqueo temporal (y desbloqueo) del funcionamiento de los motores que no intervienen en las programaciones

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Este procedimiento bloquea temporalmente (por 5 minutos) solamente los motores que tienen las cotas de final de carrera (alta y baja) ya programadas y debe ejecutarse en cada motor que se deba excluir de las programaciones.

A.2.1 - Para bloquear temporalmente los motores que no intervienen en las programaciones

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

A.2.2 - Para desbloquear los motores temporalmente

Es posible desbloquear los motores de tres modos:

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

1				final
opción - B	Durante los 5 minutos el usuario puede <u>desbloquear</u> los motores en cualquier momento.			
	Durante los 5 minutos , en cualquier momento ...	Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	Presionar y soltar el botón	el sistema lleva el toldo a la mitad de la carrera.

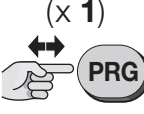
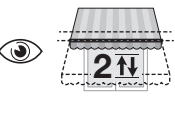
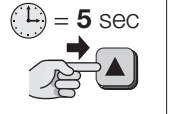
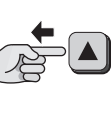
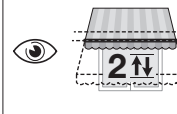
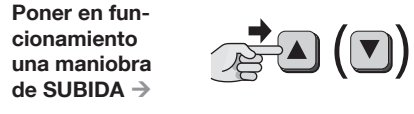
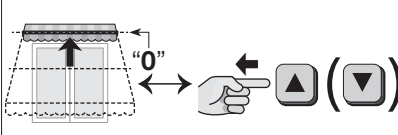
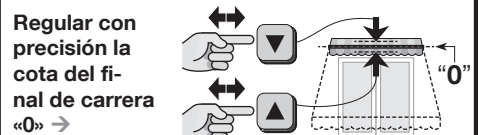
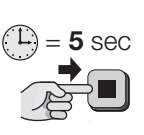
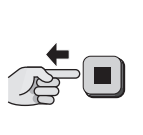
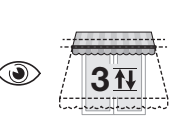
1		final
opción - C	Durante los 5 minutos el usuario puede <u>desbloquear</u> los motores en cualquier momento.	
	Durante los 5 minutos , en cualquier momento.	

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

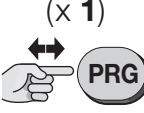
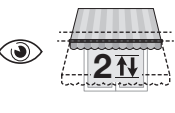
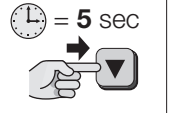

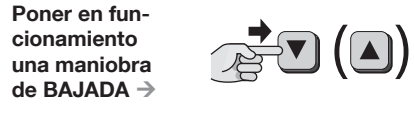
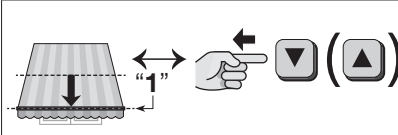
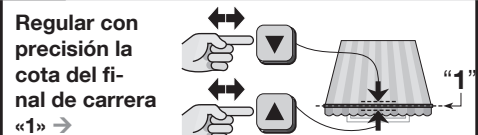
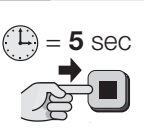
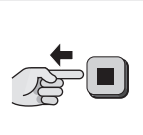
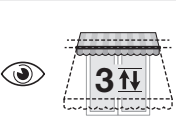
NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento es obligatorio sólo si los toldos carecen de bloqueo mecánico en el final de carrera Alto.
- Si anteriormente, los finales de carrera se programan con la programación «semiautomática (A.4)» el presente procedimiento no puede ejecutarse.
- Después de la programación de los finales de carrera, el toldo podrá ponerse en funcionamiento dando un simple impulso en los botones del dispositivo de mando. El toldo se moverá dentro de los límites fijados con los procedimientos A.3.1 y A.3.2.
- Si los topes aún no han sido programados, el sentido de desplazamiento de el toldo podría no corresponder al botón pulsado.

A.3.1 - Para programar el final de carrera ALTO ("0")

1		2		3 continúa →	
					
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón ▲ (o ▼) y esperar ...
→ 3		4		5 final	
					
... soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "0" deseada (final de carrera ALTO).	Regular con precisión la cota del final de carrera «0» →		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.		Mantener presionado el botón;		soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.

A.3.2 - Para programar el final de carrera BAJO ("1")

1		2		3 continúa →	
					
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón ▼ (o ▲) y esperar ...
→ 3		4		5 final	
					
...soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).	Regular con precisión la cota del final de carrera «1» →		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.		Mantener presionado el botón;		soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.

A A.4 - Programación AUTOMÁTICA del tope ALTO ("0") y MANUAL del tope BAJO ("1")

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento solamente para los toldos con **bloqueo mecánico en el final de carrera Alto "0"**.
- Programar PRIMERO el tope ALTO (0).
- Si previamente se han programado los topes con la programación "Manual (A.3)", para realizar este procedimiento es necesario proceder primero al "Borrado total o parcial (B.12.1 (motor configurado como MONODIRECCIONAL), A.11.1 (motor configurado como BIDIRECCIONAL) o C.4.1 (motor configurado como MONODIRECCIONAL) y transmisor de VIEJA generación sin botones PRG y ESC) opción 'A' o 'D')".
- Si los topes aún no han sido programados, el sentido de desplazamiento de el toldo podría no corresponder al botón pulsado.
- 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 de el toldo contra el bloqueo mecánico (cajón) presente en el final de carrera Alto "0". Con cada impacto la cota de este final de carrera será actualizada automáticamente por la función «auto-actualización de los finales de carrera» (párrafo 5.4). Por el contrario, el movimiento de Bajada será limitado por el final de carrera Bajo "1" (final de carrera fijado por el instalador en un punto deseado).

1 Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA →			2 continúa → Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA →		
Mantener presionado el botón ▲ (o ▼) y esperaresperar que el toldo se detenga por el impacto contra el cajón (= final de carrera ALTO = cota "0");	soltar el botón.	Mantener presionado el botón ▼ (o ▲) y esperar ...		
→ 2		3	4	→ 5	
	...soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).	(x 1) Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;
5		6	final		
Regular con precisión la cota del final de carrera «1» →		Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.

A A.5 - Programación de una POSICIÓN INTERMEDIA del toldo (cota "H")

NOTAS Y ADVERTENCIAS

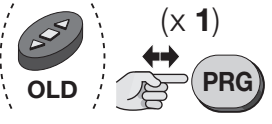
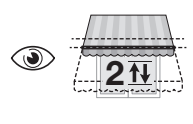
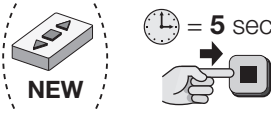
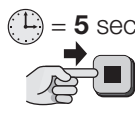
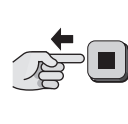
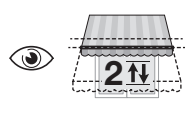
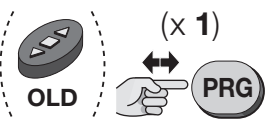
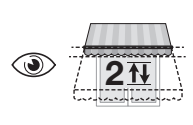
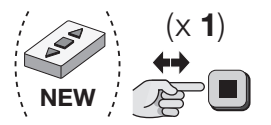
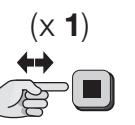
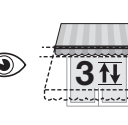

- Este procedimiento memoriza una cota intermedia (llamada cota "H") con respecto a la cota Alta ("0") y Baja ("1") de los finales de carrera. Cuando se usa la automatización, después de dar el mando de **posición intermedia**, el sistema detendrá automáticamente el toldo en correspondencia con la cota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

1		2	3	→ 4	
	Posicionar el toldo en la cota "H" deseada.	(x 1) Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados 5 segundos;
4		5	6 ...		
Regular con precisión la cota «H» →		Presionar los botones hasta alcanzar la cota deseada.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.
6		final			
opción - A	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 4 movimientos.		
	opción - B		final		
6		final			
En OTRO transmisor NO memorizado: mantener presionado un botón deseado;		soltarlos pasados 5 segundos;	contar 4 movimientos.		

A A.6 - Memorización de OTRO TRANSMISOR (el segundo, el tercero, etc.)

NOTAS Y ADVERTENCIAS

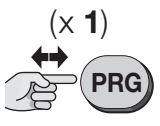
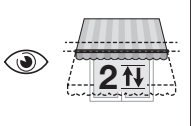
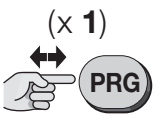
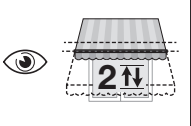
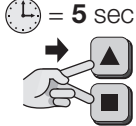
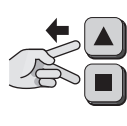
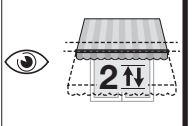
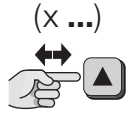
- El motor configurado para el funcionamiento en modo BIDIRECCIONAL puede memorizar hasta 16 transmisores.
- Para realizar los procedimientos A.6 es necesario tener a disposición un **nuevo transmisor para memorizar** y un **viejo transmisor ya memorizado**. Los dos transmisores deben tener los botones "PRG" y "ESC" (como, por ejemplo, los modelos de la serie "DOMIP" y "DOMIW").
- Lo procedimiento A.6 memoriza **todos los botones del nuevo transmisor**, en "Modo I", proponiendo la misma configuración del **viejo transmisor** (para mayor información sobre el "Modo I" léase el párrafo 4.6.1).
- Si no se tiene a disposición el transmisor ya memorizado, esta programación se puede realizar también con el procedimiento A.1.


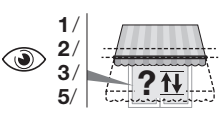
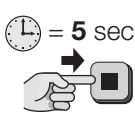
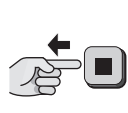
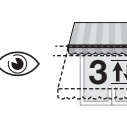

1		2		→ 3	
					
En el VIEJO transmisor: presionar y soltar el botón (1 vez);		En el NUEVO transmisor: mantener presionado el botón;		soltarlos pasados 5 segundos.	
3		4		final	
					
En el VIEJO transmisor: presionar y soltar el botón (1 vez);		En el NUEVO transmisor: presionar y soltar el botón (1 vez);		contar 3 movimientos (= transmisor memorizado).	

A A.7 - Función "RDC": ajuste de la fuerza de tracción del motor al cerrar

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Esta función permite evitar que la lona produzca una fuerza de tracción excesiva al final de la maniobra de cierre. Durante la fase final de esta maniobra, esta función reduce automáticamente el par de tracción del motor, en función del valor configurado de fábrica o conforme al ajuste definido por el instalador mediante el siguiente procedimiento.
- ¡Atención! – Función activa y aplicable sólo en la zona del tope superior.**
- ¡Atención! – Esta función viene activada de fábrica, pero no se aplica si los topes se programan con el procedimiento manual A.3.**

1		2		3		→ 4	
							
Presionar y soltar el botón (1 vez);		contar 2 movimientos.		Presionar y soltar el botón (1 vez);		contar 2 movimientos.	
				Mantener presionado simultáneamente los dos botones;		soltarlos pasados 5 segundos;	
4		continúa →					
Elegir la opción deseada y programada de la siguiente manera →		 4 OPCIONES: x 1 = sensibilidad estándar (*) x 2 = sensibilidad mínima x 3 = sensibilidad media x 5 = función desactivada					
		Presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida;					

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

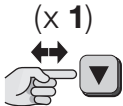
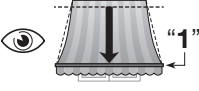
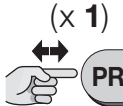
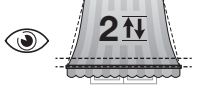
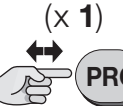
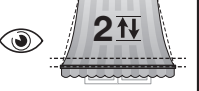
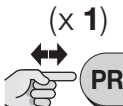
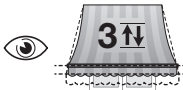
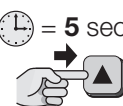

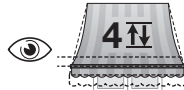
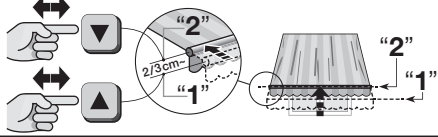
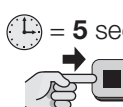
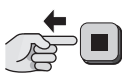
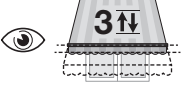
(*) = Configuración de fábrica.

A A.8 - Función "FRT": tensado automático del toldo en apertura, para toldos sin mecanismo de bloqueo en apertura

- Esta función resulta de utilidad para eliminar los abombamientos antiestéticos que pueden formarse en la lona cuando el toldo está abierto. La función se activa mediante la programación de una posición "2" cerca del tope "1". La función puede utilizarse exclusivamente en los toldos que NO disponen de ningún mecanismo para bloquear la lona en la posición de apertura. Cuando la función está activada, durante la utilización del sistema de automatización, el toldo baja hasta el tope bajo "1" y, a continuación, vuelve a subir hasta la posición "2" (la que se programa mediante el procedimiento que se detalla a continuación), de forma que se ejerce tensión sobre la lona. La función se activa también cuando se ejecuta una maniobra de apertura/cierre parcial. En estos casos, el toldo se detiene según corresponda en función de la programación de la cota "H" y, a continuación, empieza a moverse de nuevo hasta que se tensa la lona.

NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

1		2		3 → 4	
					
Mantener presionado el botón.		Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	contar 2 movimientos.
4		5 → 6			
					
Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	contar 3 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 5 segundos ;	contar 4 movimientos.	
6		7		final	
					
		Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 5 segundos ;	contar 3 movimientos.	

A A.9 - Programación del movimiento (Subida o Bajada) que el motor debe ejecutar automáticamente cuando comience a llover (véase el apartado 6.1.2)



1	2	3
Todo a mitad de la carrera.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	Presionar y soltar el botón (1 vez);

4	5	6 ...
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 5 segundos;	soltar el botón.

Programar el movimiento que el motor deba ejecutar automáticamente cuando comience a llover, eligiendo una de las siguientes opciones:

- **opción A** – para programar la Subida del toldo.
- **opción B** – para programar la Bajada del toldo.

opción – A	6	final
Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

opción – B	6	final
Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

A A.10 - Activación/desactivación de la función "CLIMATIC SPEED CONTROL"



- Con la función activa, el motor varía la velocidad de maniobra según el tipo de mensaje proveniente del sensor climático: en presencia de un mensaje de alarma, los movimientos se ejecutarán a la velocidad máxima, mientras que en presencia de mensajes de optimización del confort los movimientos se ejecutarán a la velocidad mínima.

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

4	5 ...
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 3 segundos;

Elegir la opción deseada y ejecutarla:

- **opción A** – para ACTIVAR la función
- **opción B** – para DESACTIVAR la función (*)

opción – A	5	final
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 3 segundos;	contar 3 movimientos.

opción – B	5	final
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 3 segundos;	contar 3 movimientos.

(*) = Configuración de fábrica.

A A.11 - Borrado TOTAL o PARCIAL de la memoria



NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

A.11.1 - Procedimiento ejecutado con un transmisor memorizado

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

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

opción – A	5	(x 1) 		final
		Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 5 movimientos.	

opción – B	5	 			final
		Mantener presionado el botón;	solarlos pasados 5 segundos;	contar 5 movimientos.	

opción – C	5	 			6	 		final
		Mantener presionado el botón;	solarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.		En el transmisor a borrar: mantener pulsada cualquier tecla o la tecla memorizada en modo 2 o la tecla del sensor climático;	contar 5 movimientos.	

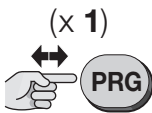
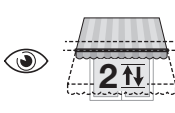
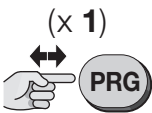
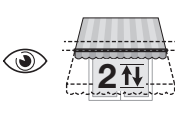
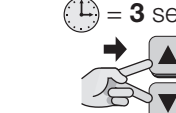
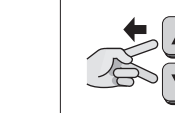
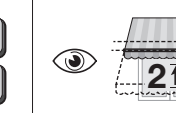
opción – D	5	 			final
		Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	solarlos pasados 5 segundos;	contar 5 movimientos.	

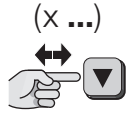
A.11.2 - Procedimiento ejecutado con un transmisor no memorizado



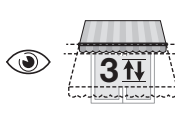
Si hay un transmisor no memorizado, debe memorizar realizando el procedimiento A.1. Luego lleve a cabo el procedimiento A.11.1 para realizar el tipo de cancelación deseado.

A A.12 - Función "MOTOR ROTATION CONTROL": regulación de las revoluciones del motor durante la primera parte de la maniobra de cierre

- La aplicación con todo de brazos normalmente requiere mucha potencia en la primera parte de la maniobra de cierre, o sea, en el momento en que los brazos están rectos. Con esta función es posible ajustar en la primera parte de la maniobra de subida una velocidad más baja, de 6 rpm, y así garantizar una mayor potencia. Además, es posible personalizar el número de revoluciones a las que el motor funcionará a la velocidad mínima.

1		2		3		→ 4
						
Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	3 segundos ;	contar 2 movimientos.

4	continúa →
Elegir la opción deseada y programada de la siguiente manera →	 5 OPCIONES: x 1 = función desactivada x 2 = 0,7 revoluciones estándar (*) x 3 = 1,5 revoluciones x 4 = 2 revoluciones x 5 = 3 revoluciones
Presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida;	

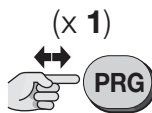
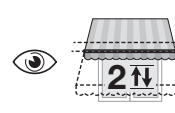
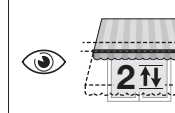
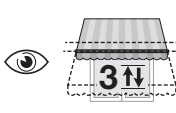
→ 4	5	final
		
después de 10 segundos aproximadamente, el motor ejecuta una serie de movimientos que coinciden con el número de impulsos digitales.	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos.

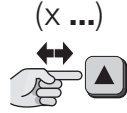
(*) = Configuración de fábrica.



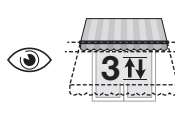
A A.13 - Regulación de la Velocidad de crucero

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para conocer el valor de las tres opciones disponibles (velocidad mínima, velocidad nominal, velocidad máxima), consultar el capítulo "Características técnicas".
- Para evaluar si la opción elegida para la velocidad de crucero de el todo es compatible con las características de su todo (peso, medidas del rodillo, par necesario) consultar el capítulo "Características técnicas".

1		2		3		→ 4
						
Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos ;	contar 3 movimientos.

4	continúa →
Elegir la opción deseada y programada de la siguiente manera →	 5 OPCIONES: 1 presión = 6 rpm 2 presiones = 12 rpm 3 presiones = 17 rpm (Configuración de fábrica) 4 presiones = 20 rpm 5 presiones = 24 rpm
Presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida;	

→ 4	5	final
		
después de 7 segundos aproximadamente, el motor ejecuta una serie de movimientos que coinciden con el número de impulsos digitales.	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos.

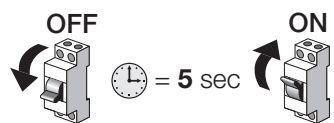

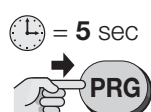

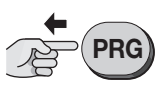
ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA REALIZACIÓN DE LOS PROCEDIMIENTOS

- Antes de comenzar cualquier procedimiento de programación se aconseja llevar el toldo a aprox. la mitad de la carrera y, en cualquier caso, alejado del final de carrera Alto y Bajo.
- Todos los procedimientos de programación se efectúan seleccionando un solo canal en el transmisor.
- Si el transmisor elegido para las programaciones gestiona **varios grupos de motores screen**, antes de enviar un mando requerido por el procedimiento, es necesario elegir el «grupo» al cual pertenece el motor que interviene en la memorización.
- **[*]** En el momento en el cual el motor es alimentado, se ejecutan **2 movimientos** es decir: por lo menos un transmisor ya memorizado y ningún final de carrDOMIProgramado; o bien se ejecuta **1 movimiento** es decir: ningún transmisor memorizado.
- Durante la ejecución de un procedimiento, en cualquier momento posible anular el mismo procedimiento presionando y soltando el botón **ESC** (en la parte posterior del transmisor).
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo no se programan el toldo puede ponerse en funcionamiento solamente con el «pulsador de interrupción automática/hombre muerto», es decir manteniendo presionado el botón de mando, hasta que el toldo alcance la posición deseada. La maniobra es detenida por el usuario cuando suelta el botón en cualquier momento.
- Cuando los finales de carrera Alto y Bajo se programan para gestionar el toldo es suficiente dar un impulso al botón del mando. Dicho impulso comienza la maniobra que luego será automáticamente detenida por el sistema, cuando el toldo alcance la posición programada.
- Para ejecutar todos los procedimientos es necesario utilizar un transmisor memorizado en "Modo I" (por ej. con el procedimiento B.1 motor configurado como MONODIRECCIONAL, A.1 motor configurado como BIDIRECCIONAL o C.1 motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación, sin botones PRG y ESC).
- Para cambiar la configuración del motor (de MONODIRECCIONAL a BIDIRECCIONAL y viceversa) es necesario ejecutar el procedimiento "Eliminación TOTAL de la memoria" (B.12 motor configurado como MONODIRECCIONAL, (A.11 motor configurado como BIDIRECCIONAL o C.4 motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación, sin botones PRG y ESC) y luego apagar y volver a encender el motor.

B B.1 - Memorización del PRIMER TRANSMISOR (en "Modo I")

NOTAS Y ADVERTENCIAS

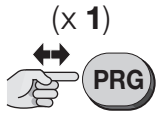
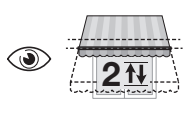
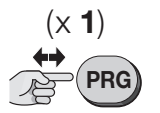
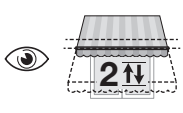
- Este procedimiento debe emplearse **sólo para memorizar el PRIMER TRANSMISOR**. Si el motor no lo ejecuta, quiere decir que ya se han memorizado uno o más transmisores; por tanto, para memorizar otros, usar los procedimientos descritos en la sección B.6 (motor configurado como MONODIRECCIONAL), A.6 (motor configurado como BIDIRECCIONAL) o C.2 (motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación sin botones PRG y ESC).
- Si se borran los transmisores memorizados en el motor, para memorizar nuevamente el primer transmisor usar taxativamente el presente procedimiento.
- Si en la aplicación están presentes varios motores, repetir el procedimiento para cada motor presente.
- Después de memorizar el primer transmisor, la dirección de Subida y Bajada de el toldo todavía no estará asociada a los respectivos botones ▲ y ▼ del transmisor. La asociación se establecerá automáticamente al regular los topes alto ("0") y bajo ("1") (ver el procedimiento B.3); además, cuando los topes aún no se hayan regulado, el toldo se moverá exclusivamente con "hombre presente".
- Si en el radio de acción del transmisor a memorizar hay varios motores alimentados, para memorizar el primer transmisor en uno de estos, **es necesario desconectar la alimentación a todos los otros motores** y proceder de la siguiente manera:

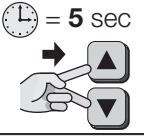
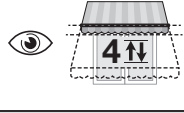
1	2	final		
				
Conectar la alimentación eléctrica de la red;	contar 1 movimiento. [*]	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

B B.2 - Bloqueo y desbloqueo de la memoria del motor MONO

NOTAS Y ADVERTENCIAS


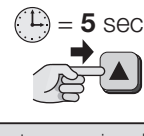
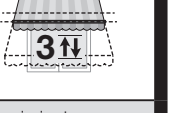
- La activación del bloqueo de la memoria impide la memorización accidental y casual de otros transmisores no previstos o no autorizados.


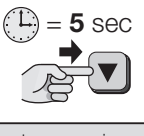
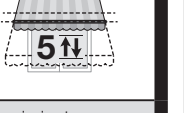
1	2	3	→ 4
 (x 1)		 (x 1)	
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 3 movimientos.

4	5 ...
 = 5 sec	
Mantener simultáneamente presionados los dos botones;	contar 4 movimientos.

Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:

- **opción A** – para BLOQUEAR la memoria del motor.
- **opción B** – para DESBLOQUEAR la memoria del motor.

5 	final
 = 5 sec	
Mantener presionado el botón.	contar 3 movimientos.

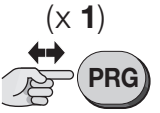
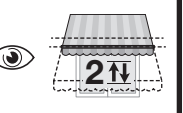
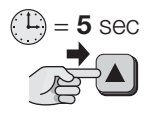
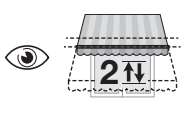
5 	final
 = 5 sec	
Mantener presionado el botón.	contar 5 movimientos.

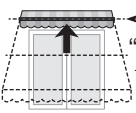
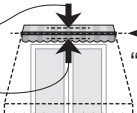
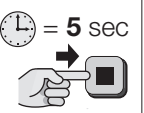

B B.3 - Programación MANUAL del final de carrera ALTO ("0") y BAJO ("1") MONO

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento es obligatorio sólo si los toldos carecen de bloqueo mecánico en el final de carrera Alto.
- Si anteriormente, los finales de carrera se programan con la programación «semiautomática (B.4)» el presente procedimiento no puede ejecutarse.
- Después de la programación de los finales de carrera, el toldo podrá ponerse en funcionamiento dando un simple impulso en los botones del dispositivo de mando.
- El toldo se moverá dentro de los límites fijados con los procedimientos B.3.1 y B.3.2.
- Si los topes aún no han sido programados, el sentido de desplazamiento de el toldo podría no corresponder al botón pulsado.

B.3.1 - Para programar el final de carrera ALTO ("0")

1	2	3	continúa →
 (x 1)		 = 5 sec	
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos.

→ 3	4	5	final
		 = 5 sec	
... soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "0" deseada (final de carrera ALTO).	Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos.

B.3.2 - Para programar el final de carrera BAJO ("1")

1		2			3 continúa →	
					Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA →	
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón ▼ (o ▲) y esperar ...	
→ 3		4		5 final		
		Regular con precisión la cota del final de carrera "1" →				
...soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).		Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.

B B.4 - Programación AUTOMÁTICA del tope ALTO ("0") y MANUAL del tope BAJO ("1")



NOTAS Y ADVERTENCIAS

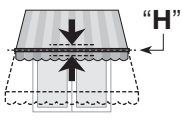
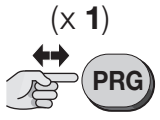
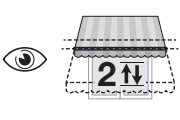
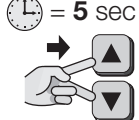
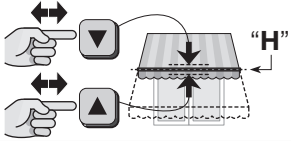
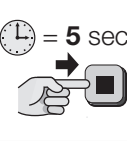
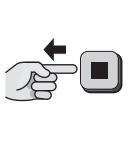
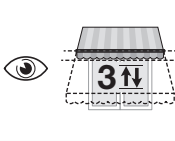
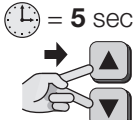
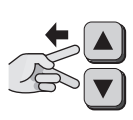

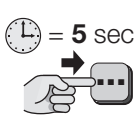
- Emplear este procedimiento solamente para los toldos con **bloqueo mecánico en el final de carrera Alto "0"**.
- Programar PRIMERO el tope ALTO (0).
- Si previamente se han programado los topes con la programación "Manual (A.3)", para realizar este procedimiento es necesario proceder primero al "Borrado total o parcial (B.12.1 (motor configurado como MONODIRECCIONAL), A.11.1 (motor configurado como BIDIRECCIONAL) o C.4.1 (motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación sin botones PRG y ESC) opción 'A' o 'D')".
- Si los topes aún no han sido programados, el sentido de desplazamiento de el toldo podría no corresponder al botón pulsado.
- 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 de el toldo contra el bloqueo mecánico (cajón) presente en el final de carrera Alto "0". Con cada impacto la cota de este final de carrera será actualizada automáticamente por la función «auto-actualización de los finales de carrera» (párrafo 5.4). Por el contrario, el movimiento de Bajada será limitado por el final de carrera Bajo "1" (final de carrera fijado por el instalador en un punto deseado).

1		2 continúa →			
Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA →			Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA →		
Mantener presionado el botón ▲ (o ▼) y esperaresperar que el toldo se detenga por el impacto contra el cajón (= final de carrera ALTO = cota "0");	soltar el botón.	Mantener presionado el botón ▼ (o ▲) y esperar ...		
→ 2		3		4 → 5	
...soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 2 movimientos.
5		6		final	
Regular con precisión la cota del final de carrera «1» →					
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.		Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.	

B B.5 - Programación de una POSICIÓN INTERMEDIA del toldo (cota "H") MONO

NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

1	2	3	→ 4
			
Posicionar el toldo en la cota "H" deseada.	Presionar y soltar el botón (1 vez) ;	contar 2 movimientos.	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;
			soltarlos pasados 5 segundos ;
			contar 2 movimientos.
4	5	6	...
			
Regular con precisión la cota «H» →	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos ;	contar 3 movimientos.
Presionar los botones hasta alcanzar la cota deseada.			Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:
			<ul style="list-style-type: none"> • Opción A – para memorizar la PRIMERA cota "H". • Opción B – para memorizar OTRA cota "H".
6	6	6	final
			
Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados 5 segundos ;	contar 4 movimientos.	En OTRO transmisor NO memorizado: mantener presionado un botón deseado ;
			soltarlos pasados 5 segundos ;
			contar 4 movimientos.

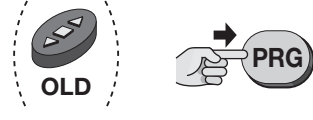
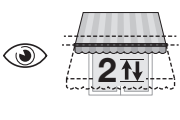

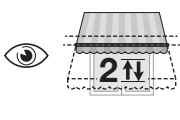
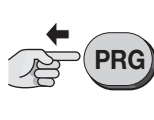
B B.6 - Memorización de OTRO TRANSMISOR (el segundo, el tercero, etc.) MONO

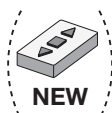
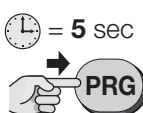
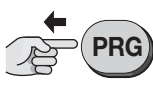

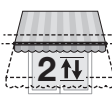

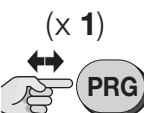


NOTAS Y ADVERTENCIAS

- El motor configurado para el funcionamiento en modo MONODIRECCIONAL puede memorizar hasta 30 transmisores.
- Para realizar el procedimiento B.6.1 es necesario tener a disposición un **nuevo transmisor para memorizar** y un **viejo transmisor ya memorizado**. Los dos transmisores deben tener los botones "PRG" y "ESC" (como, por ejemplo, los modelos de la serie "DOMIP" y "DOMIW").
- Para ejecutar el procedimiento B.6.2 es necesario tener a disposición un **nuevo transmisor para memorizar**, elegido de entre los modelos disponibles en el catálogo de productos "Nice Screen" y un **transmisor viejo ya memorizado**.

B.6.1 - Para memorizar los botones del transmisor en el "Modo I" (o "Modo estándar")

El procedimiento B.6.1 memoriza todos los botones del nuevo transmisor, en "Modo I", proponiendo la misma configuración del **viejo** transmisor (para mayor información sobre el "Modo I" léase el párrafo 4.6.1).



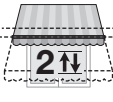

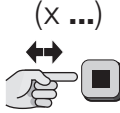
1	→ 2
	
En el VIEJO transmisor: mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;
	
esperar... 1 sec.	contar otros 2 movimientos;
	
soltar el botón.	



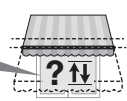

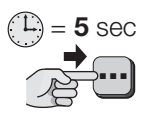
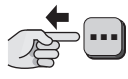

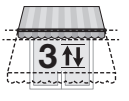
2			3			final			
									
En el NUEVO transmisor: mantener presionado el botón;			soltarlos pasados 5 segundos ;		contar 2 movimientos.		En el VIEJO transmisor: presionar y soltar el botón (1 vez);		contar 3 movimientos (= transmisor memorizado) . Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena,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

B.6.2 - Para memorizar los botones del transmisor en el “Modo II” (o “Modo personal”)

- El procedimiento B.6.2 memoriza un botón del **nuevo** transmisor, en Modo II; es decir el botón (elegido por el instalador) uno de los mandos (elegido por el instalador) disponibles en la «lista de mandos» del motor (para mayor información sobre el «Modo II» léase el párrafo 4.6.1).
- Durante la ejecución del procedimiento B.6.2 se puede memorizar solamente un botón. Para memorizar otro botón repetir los procedimientos desde el comienzo

1				2				continúa →		
										
En el VIEJO transmisor: mantener presionado el botón y esperar...		contar 2 movimientos;		esperar...		contar otros 2 movimientos;		soltar el botón.		En el NUEVO transmisor: mantener presionado el botón;

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

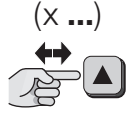
→ 3			4				final
							
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de movimientos igual al número de impulsos digitados;			En el NUEVO transmisor: elegir el botón que se desea memorizar: mantenerlo presionado		soltarlos pasados 5 segundos ;		contar 3 movimientos (= transmisor memorizado) .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


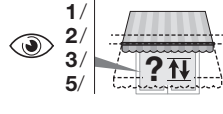
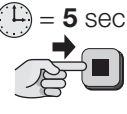
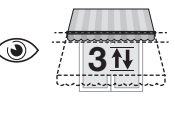
B B.7 - Función "RDC": ajuste de la fuerza de tracción del motor al cerrar MONO

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Esta función permite evitar que la lona produzca una fuerza de tracción excesiva al final de la maniobra de cierre. Durante la fase final de esta maniobra, esta función reduce automáticamente el par de tracción del motor, en función del valor configurado de fábrica o conforme al ajuste definido por el instalador mediante el siguiente procedimiento.
- ¡Atención! – Función activa y aplicable sólo en la zona del tope superior.
- ¡Atención! – Esta función viene activada de fábrica, pero no se aplica si los topes se programan con el procedimiento manual B.3.

1		2		3		→ 4
						
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 2 movimientos.

4		continúa →
Elegir la opción deseada y programarla como sigue →	 <p>(X ...)</p> <p>4 OPCIONES:</p> <p>x 1 = sensibilidad estándar (*)</p> <p>x 2 = sensibilidad mínima</p> <p>x 3 = sensibilidad media</p> <p>x 5 = función desactivada</p>	
Presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida;		

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

(*) = Configuración de fábrica.

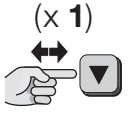
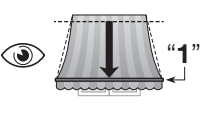
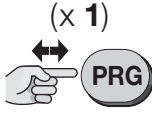
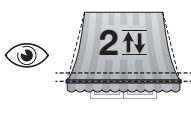
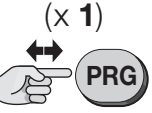
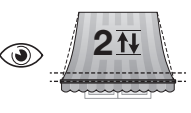
B B.8 - Función "FRT": tensado automático de la lona en la maniobra de apertura para los toldos que no están provistos de ningún mecanismo para bloquear el toldo al abrirlo



- ¡Atención! – La función FRT no puede activarse si ya se ha activado la función FTC o FTA.
- Esta función resulta de utilidad para eliminar los abombamientos antiestéticos que pueden formarse en la lona cuando el toldo está abierto. La función se activa mediante la programación de una posición "2" cerca del tope "1". La función puede utilizarse exclusivamente en los toldos que NO disponen de ningún mecanismo para bloquear la lona en la posición de apertura. Cuando la función está activada, durante la utilización del sistema de automatización, el toldo baja hasta el tope bajo "1" y, a continuación, vuelve a subir hasta la posición "2" (la que se programa mediante el procedimiento que se detalla a continuación), de forma que se ejerce tensión sobre la lona. La función se activa también cuando se ejecuta una maniobra de apertura/cierre parcial. En estos casos, el toldo se detiene según corresponda en función de la programación de la cota "H" y, a continuación, empieza a moverse de nuevo hasta que se tensa la lona.

NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

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

4		5 → 6		
(x 1) 				
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 3 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 5 segundos;	contar 4 movimientos.

6		7		final
		Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.

B B.9 - Memorización de un sensor climático conectado vía radio al motor

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para ejecutar este procedimiento, consultar el manual suministrado con el **sensor climático**.

B B.10 - Programación del movimiento (Subida o Bajada) que el motor debe ejecutar automáticamente cuando comience a llover (véase el apartado 6.1.2)

1	2	3 → 4		
	(x 1) 		(x 1) 	
Toldo a mitad de la carrera.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.

4	5		6 ...
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.	contar 2 movimientos;
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	

Programar el movimiento que el motor deba ejecutar automáticamente cuando comience a llover, eligiendo una de las siguientes opciones:

- **opción A** – para programar la Subida del toldo.
- **opción B** – para programar la Bajada del toldo.

opción – A	6	final	
	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos.	soltar el botón.

opción – B	6	final	
	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos.	soltar el botón.

B B.11 - Activación/desactivación de la función "CLIMATIC SPEED CONTROL" MONO



- Con la función activa, el motor varía la velocidad de maniobra según el tipo de mensaje proveniente del sensor climático: en presencia de un mensaje de alarma, los movimientos se ejecutarán a la velocidad máxima, mientras que en presencia de mensajes de optimización del confort los movimientos se ejecutarán a la velocidad mínima.

1	2	3	→ 4
 (x 1) PRG	 2↕	 (x 1) PRG	 2↕
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.
 = 3 sec	 ← ↑	 3↕	 ← ↓
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 3 segundos;	contar 3 movimientos.	contar 3 movimientos.

4	5	...
 = 3 sec	 ← ↑	 3↕
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 3 segundos;	contar 3 movimientos.
Elegir la opción deseada y ejecutarla:		
<ul style="list-style-type: none"> opción A – para ACTIVAR la función opción B – para DESACTIVAR la función (*) 		

5	final
 = 3 sec	 ← ↑
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 3 segundos;
 3↕	
contar 3 movimientos.	

5	final
 = 3 sec	 ← ↓
Mantener presionado el botón;	soltarlo pasados 3 segundos;
 4↕	
contar 3 movimientos.	

(*) = Configuración de fábrica.

B B.12 - Borrado TOTAL o PARCIAL de la memoria MONO



NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

B.12.1 - Procedimiento ejecutado con un transmisor memorizado

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

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

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

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

opción - C	5	6	final
	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.
			contar 5 movimientos.
			En el transmisor a borrar: mantener pulsada cualquier tecla o la tecla memorizada en modo 2 o la tecla del sensor climático;

opción - D	5	final
	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	contar 5 movimientos.

B.12.2 - Procedimiento ejecutado con un transmisor no memorizado

NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

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

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

7	8	9	10 ...
			Continuar el procedimiento ejecutando totalmente el procedimiento B.12.1.
Desconectar la alimentación eléctrica del motor.		Conectar nuevamente la alimentación eléctrica al motor.	

B B.13 - Función "MOTOR ROTATION CONTROL": regulación de las revoluciones del motor durante la primera parte de la maniobra de cierre



- La aplicación con toldo de brazos normalmente requiere mucha potencia en la primera parte de la maniobra de cierre, o sea, en el momento en que los brazos están rectos. Con esta función es posible ajustar en la primera parte de la maniobra de subida una velocidad más baja, de 6 rpm, y así garantizar una mayor potencia. Además, es posible personalizar el número de revoluciones a las que el motor funcionará a la velocidad mínima.

1		2		3		→ 4
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado simultáneamente los dos botones;	soltarlos pasados 3 segundos;	contar 2 movimientos.

4	continúa →
Elegir la opción deseada y programada de la siguiente manera →	<p>(X ...)</p> <p>5 OPCIONES: x 1 = función desactivada x 2 = 0,7 revoluciones estándar (*) x 3 = 1,5 revoluciones x 4 = 2 revoluciones x 5 = 3 revoluciones</p>
Presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida;	

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

(*) = Configuración de fábrica.

B B.14 - Regulación de la Velocidad de crucero



NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para conocer el valor de las tres opciones disponibles (velocidad mínima, velocidad nominal, velocidad máxima), consultar el capítulo "Características técnicas".
- Para evaluar si la opción elegida para la velocidad de crucero de el toldo es compatible con las características de su toldo (peso, medidas del rodillo, par necesario) consultar el capítulo "Características técnicas".
- La opción definida "velocidad nominal" es aquella configurada de fábrica.

1		2		3		→ 4
Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Presionar y soltar el botón (1 vez);	contar 2 movimientos.	Mantener presionado el botón;	soltarlos pasados 5 segundos;	contar 3 movimientos.

4	continúa →
Elegir la opción deseada y programada de la siguiente manera →	<p>(X ...)</p> <p>5 OPCIONES: 1 presión = 6 rpm 2 presiones = 12 rpm 3 presiones = 17 rpm (Configuración de fábrica) 4 presiones = 20 rpm 5 presiones = 24 rpm</p>
Presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida;	

→ 4	5	final
después de 7 segundos aproximadamente, el motor ejecuta una serie de movimientos que coinciden con el número de impulsos digitales.	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos.

ADVERTENCIAS GENERALES PARA LA REALIZACIÓN DE LOS PROCEDIMIENTOS

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

C C.1 - Memorización del PRIMER TRANSMISOR (en “Modo I”)



NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Este procedimiento debe emplearse **sólo para memorizar el PRIMER TRANSMISOR**. Si el motor no lo ejecuta, quiere decir que ya se han memorizado uno o más transmisores; por tanto, para memorizar otros, usar los procedimientos descritos en la sección B.6 (motor configurado como MONODIRECCIONAL), A.6 (motor configurado como BIDIRECCIONAL) o C.2 (motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación sin botones PRG y ESC).
- Si se borran los transmisores memorizados en el motor, para memorizar nuevamente el primer transmisor usar taxativamente el presente procedimiento.
- Si en la aplicación están presentes varios motores, repetir el procedimiento para cada motor presente.
- Después de la memorización, la dirección de Subida y Bajada de el toldo todavía no estará asociada a los respectivos botones ▲ y ▼ del transmisor. La asociación se establecerá automáticamente al regular los topes “0” y “1” (ver el procedimiento C.5); además, cuando los topes aún no se hayan regulado, el toldo se moverá exclusivamente con “hombre presente”.
- Si en el radio de acción del transmisor a memorizar hay varios motores alimentados, para memorizar el primer transmisor en uno de estos, **es necesario desconectar la alimentación a todos los otros motores** y proceder de la siguiente manera:

1	2	3	final
Toldo a mitad de la carrera.	Conectar la alimentación eléctrica de la red;	contar 1 movimiento.	Mantener presionado el botón;
			contar 3 movimientos;
			soltar el botón.

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



NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

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

- El procedimiento C.2.1 memoriza todos los botones del nuevo transmisor, en "Modo I", proponiendo la misma configuración del **viejo** transmisor (para mayor información sobre el "Modo I" léase el párrafo 4.6.1).

1				2			→ 3
En el VIEJO transmisor: mantener presionado el botón;		soltarlos pasados 8 segundos ;		En el VIEJO transmisor: Presionar y soltar el botón (3 veces), siempre que esté memorizado.			
3				final			
En el VIEJO transmisor: presionar y soltar el botón (1 vez);		contar 3 movimientos (= transmisor memorizado) . Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena, por lo tanto el transmisor no ha sido memorizado).					

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

- El procedimiento C.2.2 memoriza un botón del nuevo transmisor, en Modo II; es decir el botón (elegido por el instalador) uno de los mandos (elegido por el instalador) disponibles en la «lista de mandos» del motor (para mayor información sobre el «Modo II» léase el párrafo 4.6.1).
- Durante la ejecución del procedimiento C.2.2 se puede memorizar solamente un botón. Para memorizar otro botón repetir los procedimientos desde el comienzo.
- Durante la ejecución del procedimiento, en cualquier momento es posible anular la programación manteniendo presionados simultáneamente los botones ■ y ▼ durante **4 segundos**. Como alternativa, no presionar ningún botón y esperar (60 segundos) para que el motor ejecute **6 movimientos**.

1				2				→ 3
En el NUEVO transmisor: mantener presionado el botón que se desea memorizar;		soltarlos pasados 8 segundos .		En el VIEJO transmisor: mantener presionado el botón;		soltarlos pasados 5 segundos ;		contar 4 movimientos.
3	Elegir la opción deseada y programarla como sigue →				4 OPCIONES: 1 presión = Abre > Stop > Cierra > Stop > ... 2 presiones = Abre 3 presiones = Cierra 4 presiones = Stop			
		En el VIEJO transmisor: presionar y soltar el botón un determinado número de veces como el número indicado en la opción elegida;						

→ 3				4				final
pasados aprox. 7 segundos el motor realiza un número de movimientos igual al número de impulsos digitados.				En el NUEVO transmisor: Mantener presionado el mismo botón presionado en el Paso1;		soltarlos pasados 5 segundos ;		contar 3 movimientos (= transmisor memorizado) . Se realizan 6 movimientos (= memoria bloqueada o llena, por lo tanto el transmisor no ha sido memorizado).

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



- Para ejecutar este procedimiento, consultar el manual suministrado con el **sensor climático**.

C.4 - Borrado TOTAL o PARCIAL de la memoria



NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Para ejecutar los procedimientos de cancelación siguientes, el transmisor debe estar memorizado en modo I.
- Para cambiar la configuración del motor (de BIDIRECCIONAL a MONODIRECCIONAL) es necesario ejecutar el procedimiento "Borrado TOTAL de la memoria", apagar y volver a encender el motor.
- Durante la ejecución del procedimiento, en cualquier momento se puede anular la programación; para ello, mantenga pulsados los botones **■** y **▼** durante 4 segundos. También se puede no pulsar ningún botón y esperar 60 segundos hasta que el motor ejecute 6 movimientos.

C.4.1 - Procedimiento ejecutado con un transmisor memorizado

1			2		
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

3			4		
Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

5 ...

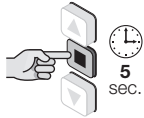
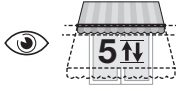

Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:

- **opción A** – para borrar **TODA** la memoria del motor.
- **opción B** – para borrar **TODOS** los transmisores memorizados en el motor.
- **opción C** – para borrar **UNO** de los transmisores memorizados en el motor.
- **opción D** – para borrar **TODAS** las cotas memorizadas en el memorizar ("0", "1", "H", etc.). **¡Atención!** – Este borrado debe efectuarse solamente cuando se desea programar de nuevo las cotas, pero utilizando un procedimiento diferente de aquel empleado anteriormente (por ej.: se utilizó el procedimiento de programación manual de las cotas (C.5) y se desea utilizar el procedimiento semiautomático (C.7)).




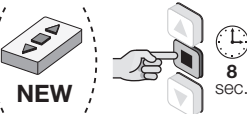



opción – A	5		final
	Mantenga pulsados los botones;	contar 5 movimientos;	suelte los botones.

opción – B	5		final
	...	contar 5 movimientos.	

opción – C	5			6		final
	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.	En el transmisor a borrar: mantener pulsada <u>cualquier tecla</u> o la tecla memorizada en modo 2 o la tecla del sensor climático;	contar 5 movimientos.	

opción - D	5				final
		Mantener presionado el botón;	contar 5 movimientos;	soltar el botón.	

C.4.2 - Procedimiento ejecutado con un transmisor no memorizado


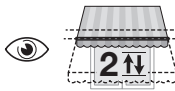


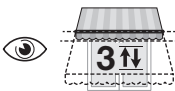

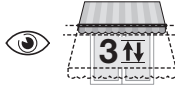

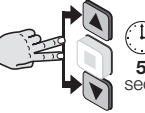
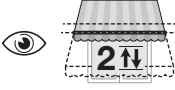
1	2	3	4
 OFF	 2 sec.	 ON	 NEW 8 sec.
Desconectar la alimentación eléctrica del motor.		Reconectar la alimentación eléctrica del motor.	Mantener pulsado el botón.
			Soltar el botón.
3	4	...	
 OFF	 2 sec.	 ON	Ejecutar el procedimiento C.4.1.
Desconectar la alimentación eléctrica del motor.		Reconectar la alimentación eléctrica del motor.	

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






NOTAS Y ADVERTENCIAS


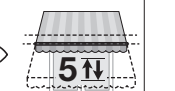

- La activación del bloqueo de la memoria impide la memorización accidental y casual de otros transmisores no previstos o no autorizados.

1	2	3	4	5
 5 sec.	 2		 5 sec.	 3
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;
				soltar el botón.
3	4	5	5	...
 5 sec.	 3		 5 sec.	 2
Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.	Mantenga pulsados los botones;	contar 2 movimientos;
				suelte los botones.

Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:

- opción A** – para BLOQUEAR la memoria del motor.
- opción B** – para DESBLOQUEAR la memoria del motor.

opción - A	5				final
		Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.	

opción - B	5				final
		Mantener presionado el botón;	contar 5 movimientos;	soltar el botón.	

C.6 - Programación MANUAL del final de carrera ALTO ("0") y BAJO ("1")



NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento es obligatorio sólo si los toldos carecen de bloqueo mecánico en el final de carrera Alto.
- Si anteriormente, los finales de carrera se programan con la programación «semiautomática (C.7)» el presente procedimiento no puede ejecutarse.
- Después de la programación de los finales de carrera, el toldo podrá ponerse en funcionamiento dando un simple impulso en los botones del dispositivo de mando. El toldo se moverá dentro de los límites fijados con los procedimientos C.6.1 y C.6.2.
- Si los topes aún no han sido programados, el sentido de desplazamiento de el toldo podría no corresponder al botón pulsado.
- Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones **■** y **▼** durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.
- Tras realizar el ajuste, el botón **▲** accionará la maniobra de Subida y el botón **▼** accionará la maniobra de Bajada. El toldo se moverá dentro de los límites de las dos cotas de los topes.

C.6.1 - Para programar el final de carrera ALTO ("0")

1			2 → 3		
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón;	contar 4 movimientos;	soltar el botón.
3			4 → 5		
			Comandare una manovra di SALITA → 		
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón ▲ (o ▼) y esperar soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "0" deseada (final de carrera ALTO).	
5			6 final		
Regular con precisión la cota del final de carrera «0» → 					
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.			Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

C.6.2 - Para programar el final de carrera BAJO ("1")

1			2 → 3		
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón;	contar 4 movimientos;	soltar el botón.
3			4 → 5		
			Comandare una manovra di DISCESA → 		
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón ▲ (o ▼) y esperarsoltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).	
5			6 final		
Regular con precisión la cota del final de carrera «1» → 					
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.			Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

C.7 - Programación AUTOMÁTICA del tope ALTO ("0") y MANUAL del tope BAJO ("1")



NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Emplear este procedimiento **solamente para los toldos con bloqueo mecánico en el final de carrera Alto "0"**.
- Programar **PRIMERO** el tope ALTO (0).
- Si previamente se han programado los topes con la programación "Manual (C.5)", para realizar este procedimiento es necesario proceder primero al "Borrado total o parcial (B.12.1 (motor configurado como MONODIRECCIONAL), A.11.1 (motor configurado como BIDIRECCIONAL) o C.4.1 (motor configurado como MONODIRECCIONAL y transmisor de VIEJA generación sin botones PRG y ESC) opción 'A' o 'D')".
- Si los topes aún no han sido programados, el sentido de desplazamiento de el toldo podría no corresponder al botón pulsado.
- 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 de el toldo contra el bloqueo mecánico (cajón) presente en el final de carrera Alto "0". Con cada impacto la cota de este final de carrera será actualizada automáticamente por la función «auto-actualización de los finales de carrera» (párrafo 5.4). Por el contrario, el movimiento de Bajada será limitado por el final de carrera Bajo "1" (final de carrera fijado por el instalador en un punto deseado).
- Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones **■** y **▼** durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.
- Tras realizar esta programación, el botón **▲** accionará la maniobra de Subida y el botón **▼** accionará la maniobra de Bajada. Durante la Subida, el toldo es detenida por el impacto contra los bloqueos mecánicos de la estructura (= tope superior "0"), mientras que durante la bajada el toldo se detiene en el tope inferior ("1") establecido por el instalador.

1 Poner en funcionamiento una maniobra de SUBIDA → 		2 continúa → Poner en funcionamiento una maniobra de BAJADA → 	
Mantener presionado el botón ▲ (o ▼) y esperaresperar que el toldo se detenga por el impacto contra el cajón (= final de carrera ALTO = cota "0");	
Mantener presionado el botón ▲ (o ▼) y esperar ...		soltar el botón.	
Mantener presionado el botón ▼ (o ▲) y esperar ...		Mantener presionado el botón ▼ (o ▲) y esperar ...	
→ 2 		3 → 4 	
...soltar el botón apenas el toldo alcanza la cota "1" deseada (final de carrera BAJO).		Mantener presionado el botón;	
contar 2 movimientos;		soltar el botón.	
4 		5 → 6 	
Mantener presionado el botón;		contar 4 movimientos;	
soltar el botón.		Mantener presionado el botón;	
contar 2 movimientos;		soltar el botón.	
6 Regular con precisión la cota del final de carrera «1» → 		7 final 	
Dar impulsos en los botones, hasta conseguir la cota deseada.		Mantener presionado el botón;	
contar 3 movimientos;		soltar el botón.	

C.8 - Programación de una POSICIÓN INTERMEDIA del toldo (cota "H")



NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

1			2			→ 3
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón;	contar 4 movimientos;	soltar el botón.	

3			4			→ 5
			Regular con precisión la cota «H» →			
Mantenga pulsados los botones;	contar 2 movimientos;	suelte los botones.	Presionar los botones hasta alcanzar la cota deseada.			

5			6 ...		
			Elegir a continuación la opción deseada y ejecutarla:		
Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.	<ul style="list-style-type: none"> • Opción A – para memorizar la PRIMERA cota "H". • Opción B – para memorizar OTRA cota "H". 		

opción – A	6			final
	Mantenga pulsados los botones;	contar 4 movimientos;	suelte los botones.	

opción – B	6		final
	En OTRO transmisor NO memorizado: mantener presionado un botón deseado;		contar 4 movimientos.

C C.9 - Función "RDC": ajuste de la fuerza de tracción del motor al cerrar

NOTAS Y ADVERTENCIAS

- Esta función permite evitar que la lona produzca una fuerza de tracción excesiva al final de la maniobra de cierre. Durante la fase final de esta maniobra, esta función reduce automáticamente el par de tracción del motor, en función del valor configurado de fábrica o conforme al ajuste definido por el instalador mediante el siguiente procedimiento.
- **¡Atención!** – Esta función viene activada de fábrica, pero no se aplica si los topes se programan con el procedimiento manual C.5.
- Durante la ejecución del procedimiento, puede anular en cualquier momento la programación; para ello, mantenga pulsados al mismo tiempo los botones y durante 4 segundos. Como alternativa, no pulse ningún botón y espere 60 segundos a que el motor efectúe 6 movimientos.

1		2		3		4		continúa →
Todo a mitad de la carrera	Mantenga pulsados los botones;	contar 2 movimientos;	suelte los botones.	Mantenga pulsados los botones;	contar 2 movimientos;	suelte los botones.		Elegir la opción deseada y programada de la siguiente manera →

→ 4			5			final
	4 OPCIONES: x1 = sensibilidad estándar (*) x2 = sensibilidad mínima x3 = sensibilidad media x5 = función desactivada					
Presionar y soltar el botón el mismo número de veces indicado en la opción elegida;	después de 10 segundos aproximadamente, el motor ejecuta una serie de movimientos que coinciden con el número de impulsos digitales.			Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos.	soltar el botón.

(*) = Configuración de fábrica.

C C.10 - Función "FRT": tensado automático de la lona en la maniobra de apertura para los toldos que no están provistos de ningún mecanismo para bloquear el toldo al abrirlo



- Esta función resulta de utilidad para eliminar los abombamientos antiestéticos que pueden formarse en la lona cuando el toldo está abierto. La función se activa mediante la programación de una posición "2" cerca del tope "1". La función puede utilizarse exclusivamente en los toldos que NO disponen de ningún mecanismo para bloquear la lona en la posición de apertura. Cuando la función está activada, durante la utilización del sistema de automatización, el toldo baja hasta el tope bajo "1" y, a continuación, vuelve a subir hasta la posición "2" (la que se programa mediante el procedimiento que se detalla a continuación), de forma que se ejerce tensión sobre la lona. La función se activa también cuando se ejecuta una maniobra de apertura/cierre parcial. En estos casos, el toldo se detiene según corresponda en función de la programación de la cota "H" y, a continuación, empieza a moverse de nuevo hasta que se tensa la lona.

NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

1		2		→ 3	
Mantener presionado el botón.		Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	
3		4		→ 5	
Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón;	contar 4 movimientos;	soltar el botón.
5		6		final	
La posición con la lona tensada se corresponde con la posición "2".		Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.	

C C.11 - Programación del movimiento (Subida o Bajada) que el motor debe ejecutar automáticamente cuando comience a llover (véase el apartado 6.1.2)



NOTAS Y ADVERTENCIAS

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

1		2		3		→ 4
Toldo a mitad de la carrera	Mantenga pulsados los botones;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

4		5 ...	
			<p>Programar el movimiento que el motor deba ejecutar automáticamente cuando comience a llover, eligiendo una de las siguientes opciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> • opción A – para programar la Subida del toldo. • opción B – para programar la Bajada del toldo.
Mantener presionado el botón;	contar 2 movimientos;	soltar el botón.	

opción – A	5		final
	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

opción – B	5		final
	Mantener presionado el botón;	contar 3 movimientos;	soltar el botón.

5 ADVERTENCIAS PARA EL USO COTIDIANO DE LA AUTOMATIZACIÓN

5.1 - Ciclo máximo de trabajo constante

En general, los motores de la serie "NEXT" están destinados para uso residencial y, por tanto, para un uso intermitente. En caso de uso prolongado, para proteger el motor de un recalentamiento excesivo, el sistema limita la velocidad del motor a la velocidad mínima; de esta manera, el tiempo de uso continuo aumenta, permitiendo el uso prolongado, hasta el disparo de la protección térmica.

5.2 - Activar la apertura/el cierre parcial de el toldo

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

Botón que hay que pulsar para enviar el mando	Acción del motor
▲ (UP)	Posicionamiento a la cota correspondiente al tope ALTO
▼ (DOWN)	Posicionamiento a la cota correspondiente al tope BAJO
■ (STOP)	Detiene el movimiento
i	Proporciona información sobre la posición
SLIDER (FAST TOUCH)	Variación de la posición
SLIDER + (3 sec)	Aumenta la velocidad del motor (el motor confirma la recepción del mando con un breve movimiento)
SLIDER ◦ (3 sec)	Velocidad normal del motor (el motor confirma la recepción del mando con un breve movimiento)
SLIDER - (3 sec)	Disminuye la velocidad del motor (el motor confirma la recepción del mando con un breve movimiento)
▲ (UP) + ■ (STOP)	Posicionamiento al 90% del recorrido antes de alcanzar el tope 0-ALTO
■ (STOP) + ▼ (DOWN)	Posicionamiento al 10% del recorrido antes de alcanzar el tope 0-ALTO
▲ (UP) + ▼ (DOWN)	Posicionamiento al 50% del recorrido (primera cota H preconfigurada)

5.2.1 - Seleccionar la cota "H"

En general, para activar una apertura o un cierre parcial de el toldo hay que pulsar el botón que se ha asociado a la cota parcial durante la programación (para más información leer el procedimiento **B.5, A.5 o C.8**). Si el transmisor solo tiene tres botones y solo hay una cota "H" memorizada, pulse simultáneamente los botones ▲ y ▼ para accionar esta cota. Si durante la instalación no se ha programado la cota "H", ésta asumirá el valor de fábrica, igual al punto intermedio entre el tope ALTO y el tope BAJO.

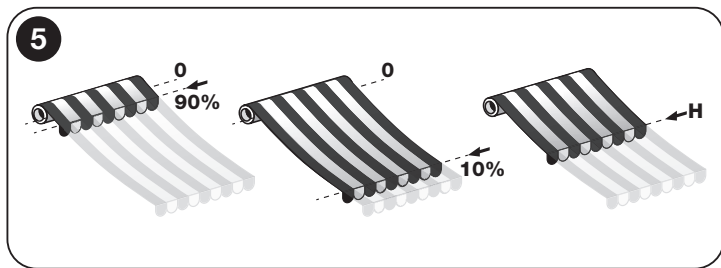
5.2.2 - Seleccionar las cotas "90%" y "10%"

Hay otras dos cotas parciales disponibles (fig. 5) configuradas de fábrica en los siguientes valores:

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

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

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



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

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

Si el mando de la automatización se efectúa con un transmisor Nice dotado de superficie "slider" (es. P1V, etc.), será posible variar la posición de parada de la automatización de la siguiente manera: la zona superior del "slider" variará la posición de la

automatización hacia arriba (hasta alcanzar al máximo la posición del tope superior); la zona inferior del "slider" variará la posición de la automatización hacia abajo (hasta alcanzar al máximo la posición del tope inferior).

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

¡Atención! - La función se encuentra disponible solamente si los topes han sido programados con el procedimiento Semiautomático (párrafo **B.4, A.4 o C.7**). La función no se puede desactivar.

Periódicamente la función se activa de manera automática durante una maniobra de subida: el toldo efectuará un impacto contra el cajón u otro bloqueo mecánico, actualizando la posición del tope (tope Alto "0"). 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 enrollable finalice la maniobra de subida en el final de carrera Alto, siempre de modo preciso.

6 ACCESORIOS OPCIONALES

6.1 - Sensores climáticos de viento, sol y lluvia

Advertencia! - Los sensores climáticos no deben considerarse como dispositivos de seguridad para prevenir los daños que podrían originarse en el toldo por el efecto de la lluvia o del viento fuerte; de hecho, un corte de suministro eléctrico impediría el movimiento automático del toldo. Estos sensores deben considerarse como elementos que forman parte de un sistema de automatización y que resultan útiles para proteger el toldo. El fabricante declina cualquier responsabilidad por daños materiales verificados a causa de condiciones atmosféricas no detectadas por los sensores.



Botón que hay que pulsar	Acción
▲ (UP) + ☼ (SUN)	Pulsando los botones se habilita en la automatización la recepción de los mandos automáticos transmitidos por los sensores climáticos de la instalación.
▼ (DOWN) + ☼ (SUN)	Pulsando los botones se inhabilita en la automatización la recepción de los mandos automáticos transmitidos por los sensores climáticos de la instalación.
☼ (SUN)	Da información sobre el estado de habilitación del sensor.

6.1.1 - Definiciones y convenciones

- **Mando manual de "Sol On"** = permite que el motor reciba los mandos automáticos transmitidos por el sensor "Sol", en caso de que esté instalado. En el período durante el cual está habilitada la recepción, el usuario puede enviar mandos manuales en cualquier momento: éstos prevalecen sobre el funcionamiento automático del sistema de automatización.
- **Mando manual de "Sol Off"** = impide que el motor reciba los mandos automáticos transmitidos por el sensor "Sol", en caso de que esté instalado. En el período durante el cual está inhabilitada la recepción, el sistema de automatización funciona exclusivamente con los mandos manuales enviados por el usuario. Los sensores "Viento" y "Lluvia" no pueden inhabilitarse porque sirven para proteger el sistema de automatización contra estos fenómenos atmosféricos.
- **Intensidad de sol/viento "Superior al umbral"** = condición en que la intensidad del fenómeno atmosférico corresponde a valores superiores al umbral establecido.
- **Intensidad de sol/viento "Inferior al umbral"** = condición en que la intensidad del fenómeno atmosférico corresponde a valores inferiores al umbral establecido.
- **"Protección viento"** = condición en que el sistema inhabilita todos los mandos de apertura del toldo a causa de una intensidad del viento superior al umbral.
- **"Presencia lluvia"** = condición en que el sistema detecta la presencia de lluvia, respecto de la condición anterior de "ausencia de lluvia".
- **"Mando manual"** = mando de subida, bajada o parada enviado por el usuario a través de un transmisor.

6.1.2 - Comportamientos del motor ante determinadas condiciones meteorológicas

Los sensores meteorológicos permiten automatizar el toldo o el toldo en función de las condiciones climáticas.

Con todos los sensores, la regulación de los umbrales de sol y viento es posible sólo programando adecuadamente el sensor.

Comportamiento del automatismo en presencia del sensor de Sol (fig. 6)

(nota - la siguiente operación automática del motor se producirá sólo si ha programado el cierre / apertura parcial "H", de lo contrario el motor no se mueve)

Cuando la intensidad del sol supera el umbral, si el toldo se encuentra en un punto comprendido entre el tope "0" y la cota parcial "H", el motor mueve el toldo hasta la cota parcial "H" más próxima. En cambio, si el toldo se encuentra en otras posiciones, el motor no la mueve. Cuando la intensidad del sol es inferior al umbral, el motor no mueve el toldo.

Comportamiento del automatismo en presencia del sensor Lluvia (fig. 7)

El sensor lluvia reconoce dos condiciones: "ausencia de lluvia" y "presencia de lluvia". Cuando el motor recibe la señal de "presencia de lluvia", automáticamente activa el

mando (subida o bajada) que el instalador ha programado para esa condición (*). El sensor lluvia se desactiva automáticamente a los 15 minutos de no detectar lluvia. (*) - En caso de lluvia, el sistema ejecuta automáticamente una maniobra de subida (ajuste de fábrica). Para cambiar este ajuste, ejecutar el procedimiento **A.9**, **B.10** o **C.11**.

El automatismo lluvia se desactiva una vez que el sensor ha verificado la ausencia de lluvia durante al menos 15 minutos. Los mandos manuales del usuario siempre permanecen activos y se suman a los que el sistema genera automáticamente. En caso de mando manual contrario al mando automático, el automatismo ejecuta el mando manual y lanza un temporizador de 15 minutos; terminado este plazo, se ejecuta el mando automático programado (por ejemplo, el cierre del toldo).

Ejemplo: 1) El toldo está abierto. **2)** Empieza a llover. **3)** El toldo se cierra. **4)** El usuario fuerza una apertura después de unos instantes. **5)** El toldo se abre. **6)** A los 15 minutos de la apertura, el toldo se cierra automáticamente. **7)** No llueve más durante al menos 15 minutos. **8)** El usuario abre nuevamente el toldo. **9)** El toldo permanece abierto.

Comportamiento del automatismo en presencia del sensor Viento (fig. 8)

Cuando la intensidad del viento supera el umbral programado, el sistema activa la protección viento y sube automáticamente el toldo. Con la protección activada, los mandos manuales se desactivan (no es posible bajar el toldo).



Si se envía una orden, la automatización realiza dos movimientos cortos para señalar la intervención de la protección.

Al finalizar el tiempo de protección, los mandos manuales se rehabilitan y, después de 10 minutos, se restablece el funcionamiento automático.

El motor recibe regularmente un mensaje de "presencia" del sensor climático. En los motores configurados en modo de comunicación **BIDIRECCIONAL**, el motor ejecuta cuatro breves movimientos cuando recibe un mando pero no recibe ninguna reacción del sensor durante demasiado tiempo (ej. 20 minutos).

Se trata de una indicación de mal funcionamiento del sensor climático (baterías des-

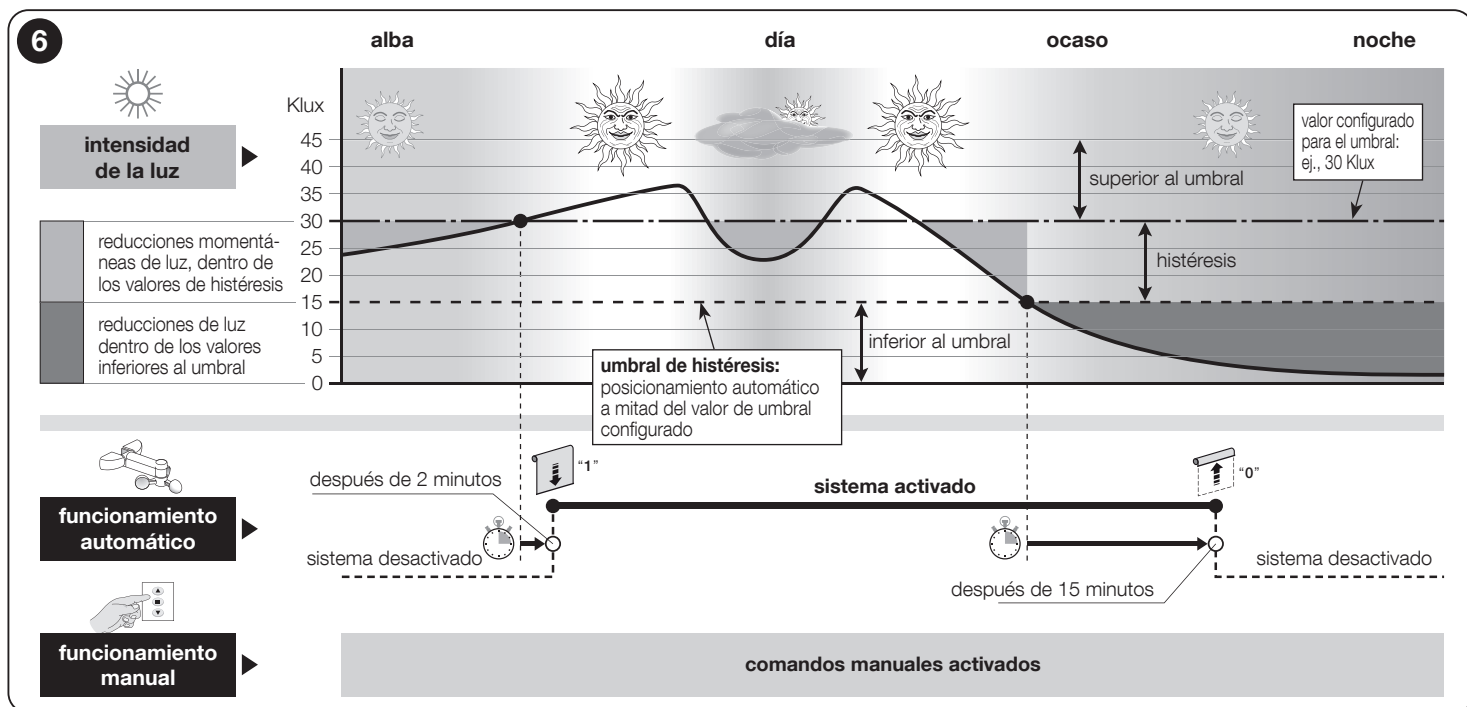
cargadas o avería). Después de esta primera indicación de mal funcionamiento, el motor puede ejecutar el mando (si se vuelve a enviar) durante un minuto, y luego repite la indicación de mal funcionamiento.

Reacción		Significado
	 Contar 4 movimientos.	Mal funcionamiento del sensor climático.
 	 Contar 2 movimientos.	Mandos manuales desactivados después de la activación de la protección contra el viento.

Particularidades:

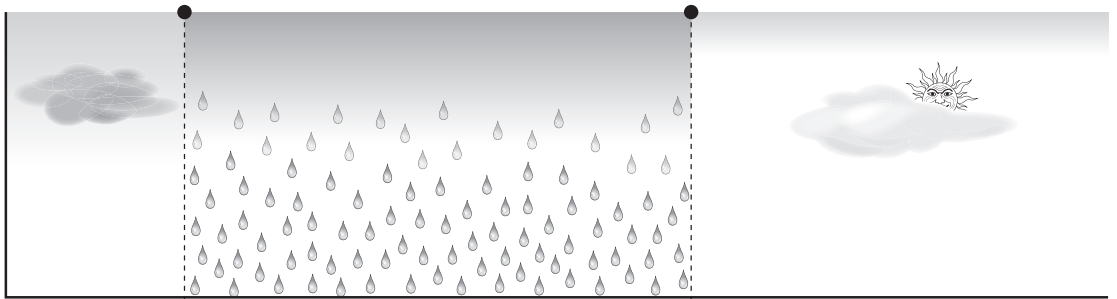
El funcionamiento automático del motor a través de los comandos recibidos por los sensores climáticos no bloquean los comandos manuales enviados por el usuario a el toldo.

- Las condiciones de "presencia de lluvia" y "viento superior al umbral" deshabilitan el funcionamiento del sensor de sol.
- El comando manual "Sol ACTIVADO" habilita ("Sol DESACTIVADO" deshabilita) solo el funcionamiento del sensor de sol.
- Los comandos manuales de Subida, Parada, Bajada y Apertura parcial, enviados por el usuario al motor, no desactivan el funcionamiento de los sensores de sol, viento y lluvia, salvo en el caso en que el comando cierre el toldo completamente.
- Cuando el toldo esté totalmente cerrada, ningún sensor climático podrá abrirla de forma automática.

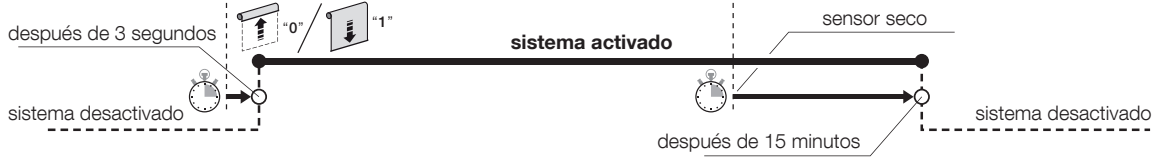


7

presencia/ausencia de lluvia



funcionamiento automático

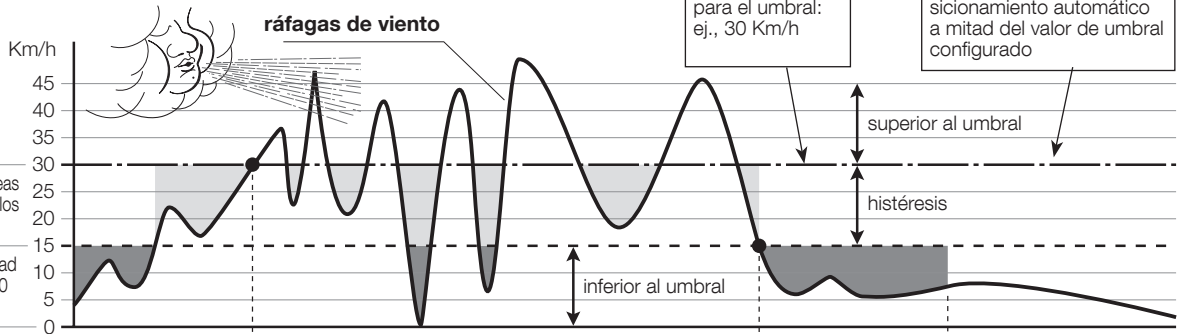


funcionamiento manual

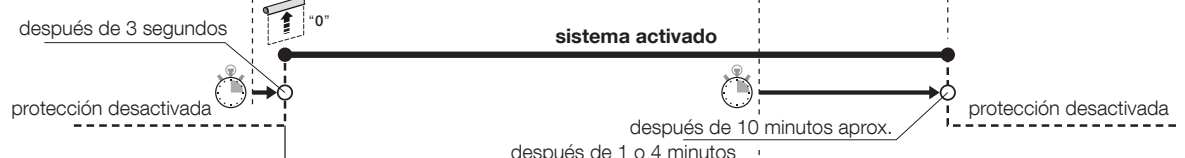


8

velocidad instantánea del viento



funcionamiento automático



funcionamiento manual



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

- ❑ **Al alimentar la fase eléctrica, el motor no se activa:**
Excluyendo la posibilidad de que la protección térmica esté activada, para lo que basta con esperar a que el motor se enfríe, compruebe que la tensión de red se corresponda con los datos indicados en las características técnicas de este manual, midiendo la energía entre el conductor "común" y el de la fase eléctrica alimentada.
- ❑ **Enviando un comando de subida, el motor no se acciona:**
Esto puede suceder si el toldo está cerca del tope alto ("0"). En este caso, primero hay que bajar el toldo un poco y, a continuación, enviar un nuevo comando de subida.
- ❑ **El sistema funciona en la condición de emergencia de hombre presente:**
 - Compruebe si el motor ha sufrido algún choque eléctrico o mecánico de intensidad fuerte.
 - Compruebe la integridad de todas las partes del motor.
 - Aplique el procedimiento de borrado (procedimiento **B.12**, **A.11** o **C.4**) y vuelva a ajustar los topes.

Eliminación del producto

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

Este producto está formado por varios tipos de materiales: algunos pueden reciclarse y otros deben eliminarse. Informarse sobre los sistemas de reciclado o eliminación previstos por las normativas vigentes en el territorio para esta categoría de producto.

¡Atención! - Algunas partes del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, de abandonarlas en el medio ambiente, podrían ejercer efectos perjudiciales en el medio ambiente y la salud humana.

Como lo indica el símbolo que aparece al lado, está prohibido eliminar este producto junto con los desechos domésticos. Realice la «recogida selectiva» para la eliminación, según los métodos previstos por las normativas vigentes locales, o bien entregue el producto al vendedor cuando compre un nuevo producto equivalente.



¡Atención! - Las reglas locales pueden prever sanciones importantes en caso de eliminación abusiva de este producto.

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

Características técnicas

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

Tomar como referencia los datos de la placa del motor.

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

Declaración UE de conformidad simplificada

Por la presente, NICE S.p.A., declara que el tipo de equipo radioeléctrico NX FIT MT AUTOTRQ 3017 SH BD, es conforme con la Directiva 2014/53/UE.

El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en la dirección Internet siguiente: <https://www.niceforyou.com/es/soporte>.



Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com