

E EDGE SI 332 AC
E EDGE SI 620 AC
E EDGE SI 1012 AC

E EDGE MI 332 AC
E EDGE MI 632 AC
E EDGE MI 1020 AC



Moteur tubulaire

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

AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX: SÉCURITÉ - INSTALLATION - UTILISATION

(instructions originales en italien)

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

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

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

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

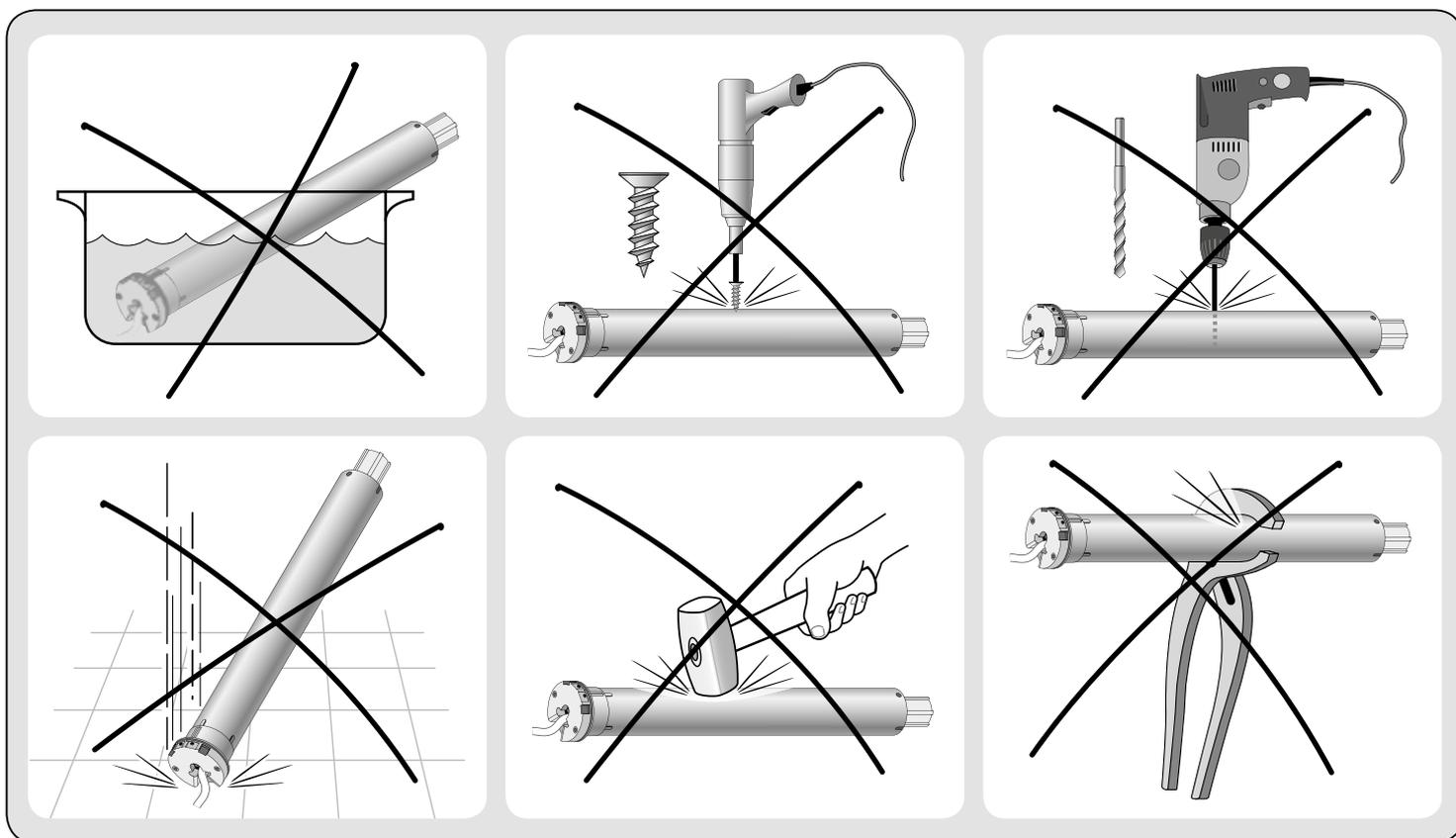
- Avant l'installation du produit, s'assurer que tout le matériel à utiliser est en excellent état et adapté à l'usage prévu
- Le produit n'est pas destiné à être utilisé par des personnes (y compris des enfants) aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience ou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

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

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

INSTRUCTIONS D'INSTALLATION

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



1 DESCRIPTION DU PRODUIT ET UTILISATION PRÉVUE

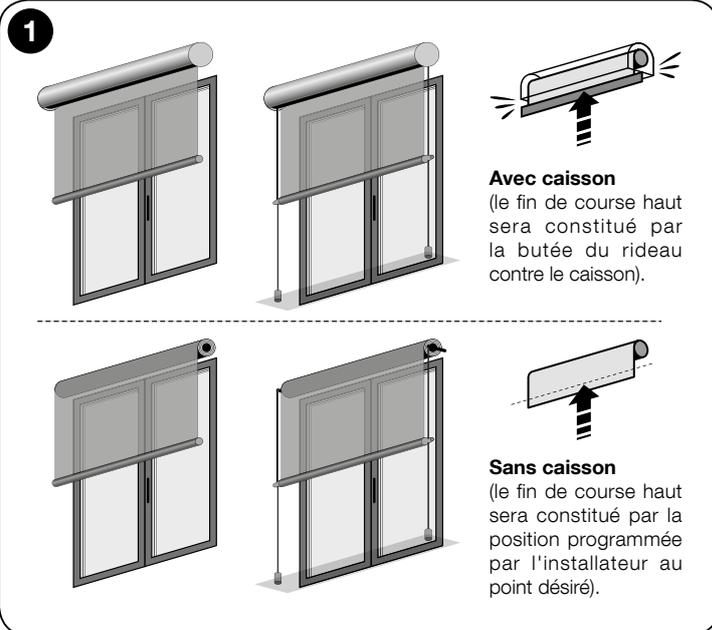
Ce produit est un moteur tubulaire qui permet d'automatiser un store à enrouleur d'intérieur, un écran solaire d'intérieur ou un dispositif à enrouleur similaire (**fig. 1**). **Toute autre utilisation est interdite ! Le fabricant ne répond d'aucun dommage dérivant d'une utilisation impropre du produit vis-à-vis de la description dans ce manuel.**

Le produit possède les caractéristiques fonctionnelles suivantes :

- il est alimenté par le secteur (consulter les données sur la plaque du moteur) ;
- il est doté de deux câbles séparés : un pour l'alimentation et l'autre pour les commandes ;
- il s'installe à l'intérieur du rouleau enrouleur ; la partie du moteur qui dépasse du rouleau (tête électronique) se fixe au plafond ou au mur avec des pattes de support (non fournies) ;
- il intègre un récepteur radio et une logique de commande avec technologie à encodeur qui garantit le contrôle électronique du mouvement et la précision des fins de course ;
- il est compatible avec toute l'électronique de commande Nice qui adopte le système radio NRC (émetteur et capteurs climatiques) ;
- il peut être programmé avec un émetteur radio compatible, de la série « ERA P » / « ERA W ». Ces derniers possèdent deux touches à l'arrière, dédiées exclusivement à la programmation, et protégées par une couverture pour éviter la déprogrammation accidentelle du moteur.

En outre, la programmation peut être aussi effectuée avec un programmeur dédié (TTP, etc.) ou avec un clavier mural. Ces accessoires (y compris les émetteurs radio portatifs) ne sont pas fournis ;

- il peut être commandé avec émetteur radio ou avec un clavier mural raccordé via câble (voir la **fig. 2**). Ces accessoires ne sont pas fournis ;
- il peut faire monter ou descendre le rideau, l'arrêter en fin de course haut, en fin de course bas ou dans d'autres positions intermédiaires ;
- il garantit la même vitesse avec des rideaux de poids différent ;
- il garantir la même vitesse en montée et en descente ;
- il permet de régler la vitesse « nominale » de déplacement du rideau, en donnant la possibilité à l'utilisateur final de choisir par trois commandes : « fast », « nominal » et « silent-soft » ;
- il permet de régler la durée de la manœuvre ;
- il permet de régler l'accélération et la décélération du mouvement, respectivement au début et à la fin de la manœuvre ;
- il est doté d'un système de sécurité qui détecte la présence d'un obstacle le long de la course du rideau, en bloquant immédiatement la manœuvre en cours et en exécutant une brève inversion du mouvement. Ce même système intervient aussi automatiquement à la fin de la manœuvre de montée (uniquement si la fin de course haut « 0 » est composé du caisson ou d'une autre butée mécanique) pour atténuer l'impact du rideau contre le caisson et pour relâcher la traction exercée par le moteur sur la toile, lorsque le rideau est arrêté en fin de cours haut « 0 ».
- il permet de personnaliser la commande des touches des émetteurs radio (Mode II).
- il permet de paramétrer la logique de fonctionnement des touches d'un clavier ;

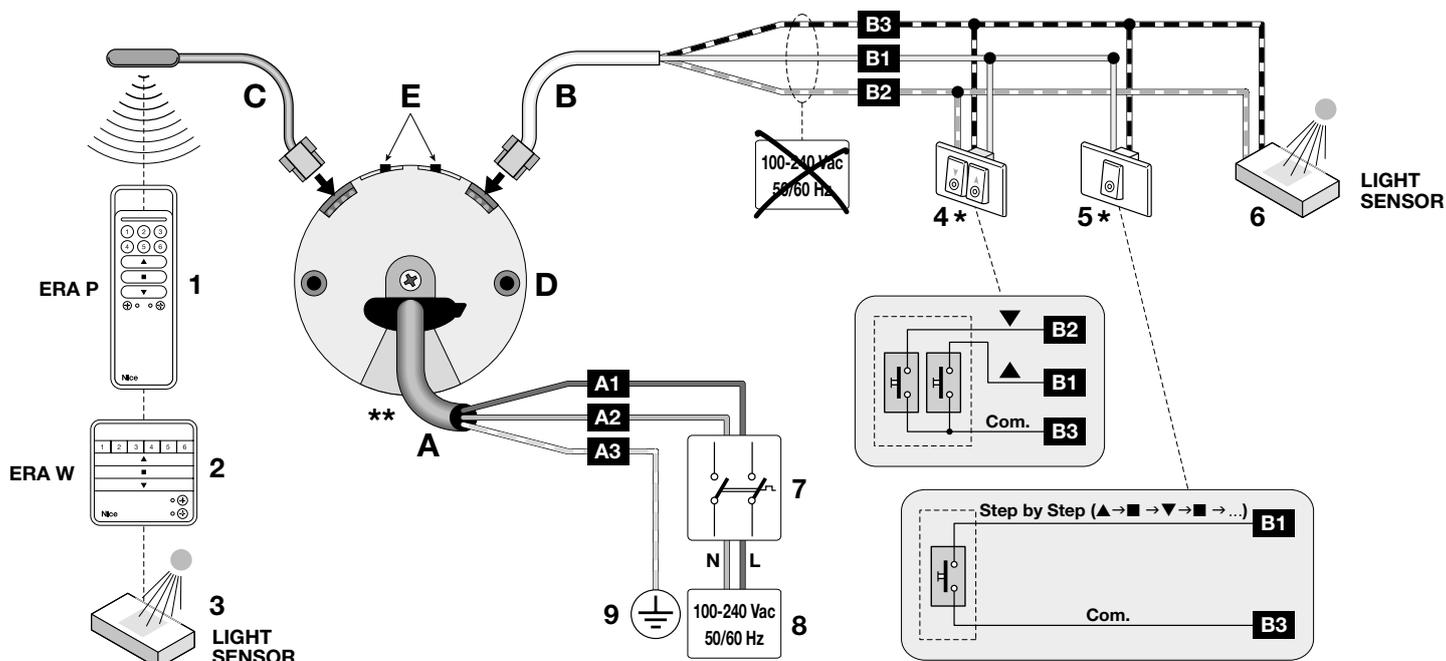


Avec caisson
(le fin de course haut sera constitué par la butée du rideau contre le caisson).

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

- il permet le réglage fin et précis des fins de course grâce aux touches présentes sur la tête du moteur ;
- il intègre une LED qui signale l'état du système et les éventuels dysfonctionnements ;
- il est doté d'une « protection thermique » qui interrompt automatiquement l'alimentation électrique en cas de surchauffe due à une utilisation continue de l'automatisme au-delà de la limite admise (consulter le chapitre « Caractéristiques techniques ») et la rétablit lorsque la température redevient normale ;
- il est disponible en différentes versions, chacune avec un couple moteur déterminé (consulter les données sur la plaque du moteur).

2



EN USA (UL)	
A	A1 Blanc
	A2 Noir
	A3 Vert/Jaune-vert

* DRY CONTACT

** LE CORDON D'ALIMENTATION EST EXTRACTIBLE

LÉGENDE

A	Câble d'alimentation	1	Émetteur portable de la série « ERA P »
	A1 = conducteur marron	2	Émetteur portable de la série « ERA W »
	A2 = conducteur bleu	3	Capteur climatique (pouvant être raccordé via radio)
	A3 = conducteur jaune-vert	4	Double touche
B	Câble de commandes	5	Touche simple (avec commande « Ouverture » ou « pas à pas »)
	B1 = conducteur blanc	6	Capteur climatique (pouvant être raccordé via fil)
	B2 = conducteur blanc-orange	7	Dispositif de déconnexion du moteur du secteur
	B3 = conducteur blanc-noir	8	Raccordement au secteur
C	Câble d'antenne	9	Raccordement à la terre
D	Tête électronique du moteur		
E	Touches pour le réglage des fins de course		

2 INSTALLATION DU MOTEUR ET DES ACCESSOIRES

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

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

2.2 - Assemblage et installation du moteur tubulaire

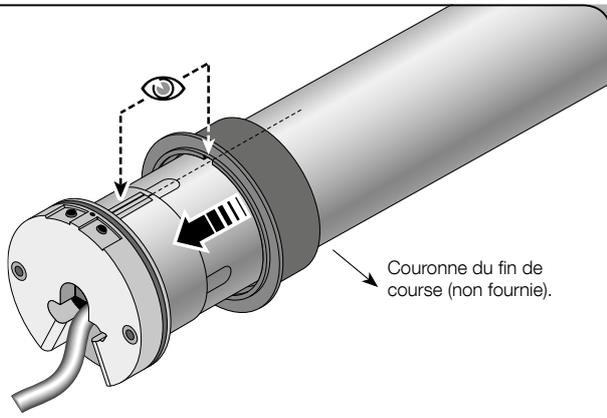
Attention! – Avant de continuer, lire attentivement les avertissements. L'installation incorrecte peut causer de graves blessures.

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

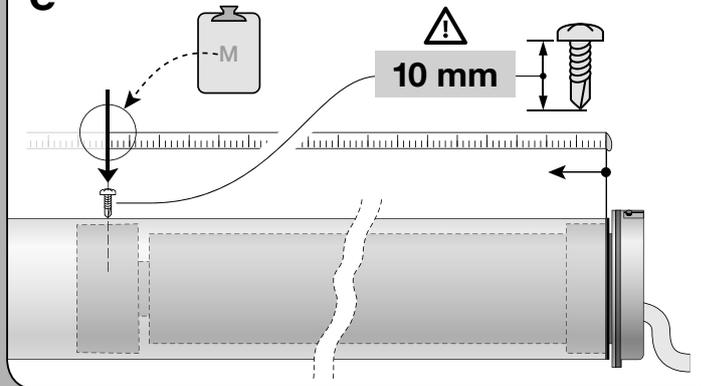
2.3 - Installation des accessoires

Après avoir installé le moteur, il faut installer également les accessoires si ces derniers sont prévus dans l'installation à réaliser. Pour identifier les accessoires compatibles et choisir les modèles désirés, se reporter au catalogue produits « Nice Screen », également présent sur le site www.niceforyou.com. La **fig. 2** indique le type des accessoires compatibles et leur raccordement au moteur (les accessoires ne sont pas fournis).

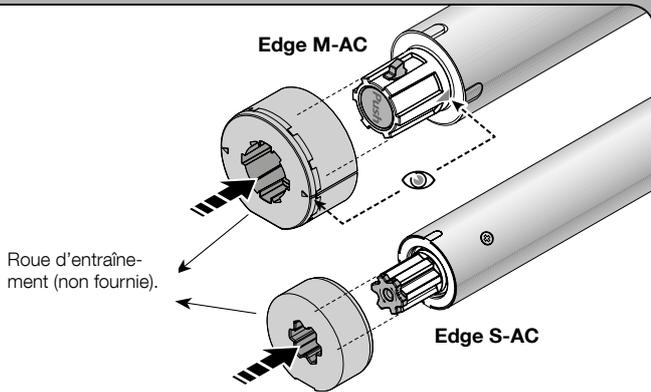
3 a



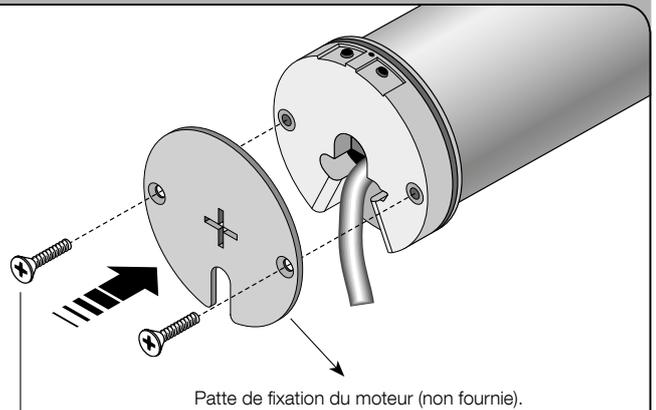
e



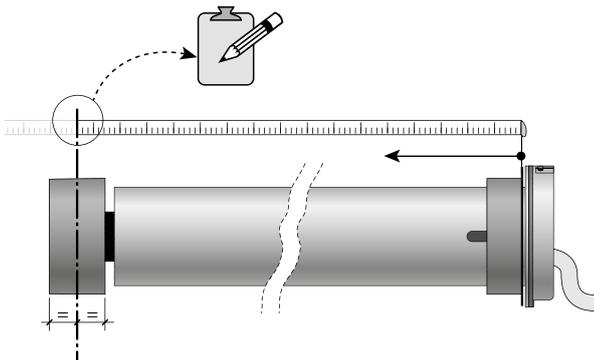
b



f

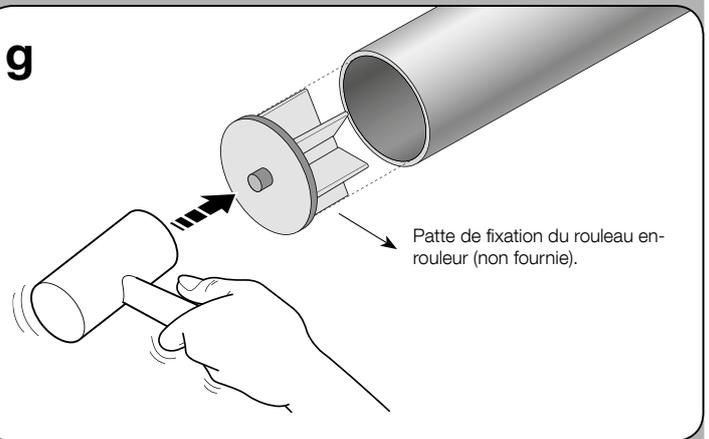


c

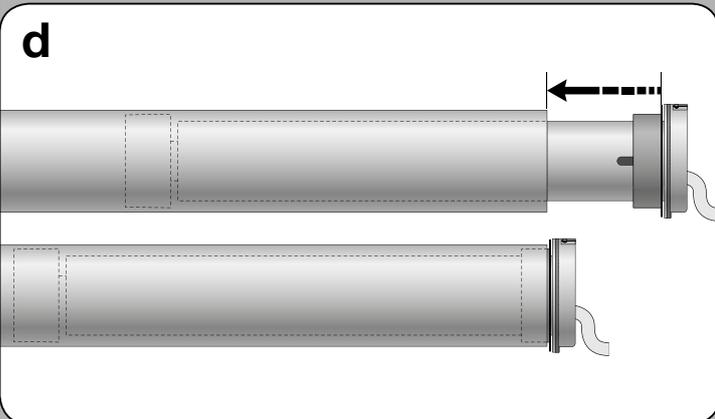


2 vis : type autotaraudeuse pour matières plastiques, sans pointe.
 Diamètre : 4 mm ; longueur de la partie filetée : = min 5 mm - max 8 mm

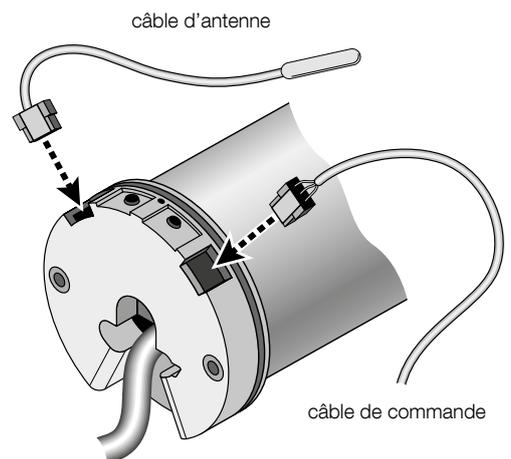
g



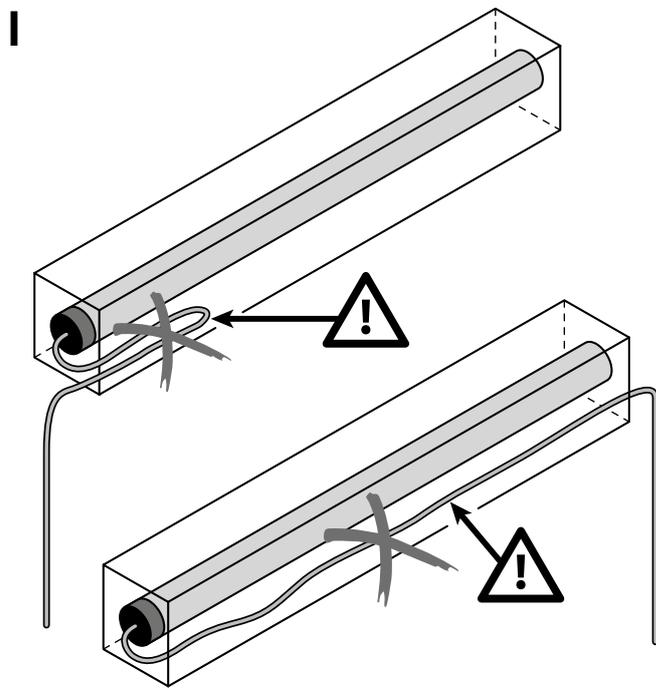
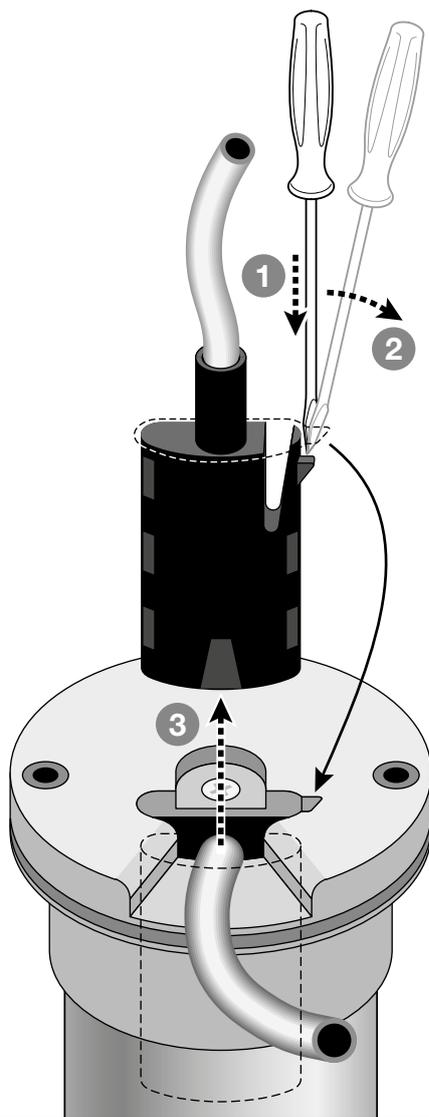
d



h



3 i Pour l'éventuelle extraction du connecteur



ATTENTION ! – Les câbles plus petits doivent être manipulés avec un très grand soin car ils contiennent des conducteurs très fins qui pourraient être endommagés.

3 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES ET PREMIÈRE MISE EN MARCHÉ

Le moteur est doté de **deux câbles séparés** : un pour l'alimentation et un pour les commandes. Chaque câble possède un connecteur pour le raccordement au moteur (**fig. 3-h**) ; les connecteurs sont extractibles et permettent l'éventuel remplacement des câbles (**fig. 3-i**). **ATTENTION !** – Les câbles plus petits doivent être manipulés avec un très grand soin car ils contiennent des conducteurs très fins qui pourraient être endommagés.

CÂBLE « A » pour raccorder l'ALIMENTATION (réf. fig. 2)

Conducteur	Couleur	Raccordement	
A1	Marron	Phase d'alimentation	OFF 
A2	Bleu	Neutre	
A3	Jaune/Vert	Terre	

CÂBLE « B » pour raccorder les COMMANDES (réf. fig. 2)

Conducteur	Couleur	Raccordement	
B1	Blanc	Contact sec pour la commande de montée	OFF 
B2	Blanc-orange	Contact sec pour la commande de descente / TTBus	
B3	Blanc-noir	Commun	

ATTENTION ! – NE PAS brancher à la ligne électrique un conducteur appartenant au câble « B ».

3.1 - Raccordement du moteur au secteur

Le moteur doit être alimenté par un raccordement permanent au secteur. Pour ce raccordement, utiliser le **câble « A »** (voir **fig. 2**), en respectant **scrupuleusement** les avertissements.

3.2 - Raccordement des claviers

Il est possible de raccorder des claviers avec **1 touche** ou avec **2 touches**.

Attention! – La longueur des câbles pour raccorder un clavier mural ou une commande à relais ne doit pas dépasser 100 m.

– **Le modèle avec 1 touche** active une entrée : la commande désirée doit être choisie entre Ouverture (réglage d'usine) et Pas à pas ; ce choix doit être ensuite mémorisé avec la procédure A.11. Le clavier doit être raccordé au conducteur **Blanc** et au conducteur **Blanc-noir**.

– **Le modèle avec 2 touches** active deux entrées : une pour la Montée et une pour la Descente ; en outre il est possible de programmer aussi la logique de fonctionnement désirée à l'aide de la procédure A.9. Les entrées **Ouverture** et **Fermeture** sont liées l'une à l'autre, c'est-à-dire qu'elles doivent être utilisées avec le même clavier (**fig. 2**).

3.3 - Raccordement des accessoires et capteurs

• **Accessoires pouvant être raccordés par câble** : utiliser le **câble « B »** en se référant à la **fig. 3** et aux indications suivantes.

– Sur le conducteur **Blanc** et **Blanc-noir** il est possible de raccorder un seul accessoire à la fois, parmi les accessoires compatibles.

– Sur le conducteur **Blanc-orange** et **Blanc-noir** il est possible de raccorder un seul accessoire à la fois, parmi les accessoires compatibles.

– Il est possible de raccorder jusqu'à 5 moteurs tubulaires en parallèle à un même accessoire, en respectant la polarité des signaux (raccorder entre eux les conducteurs **Blanc-noir** de tous les moteurs et entre eux les conducteurs **Blanc-orange** de tous les moteurs).

• **Accessoires pouvant être raccordés via radio** :

– Des émetteurs portatifs et des capteurs climatiques sont disponibles. Pour leur

4 PROGRAMMATIONS ET RÉGLAGES

4.1 - Regroupements homogènes des procédures de programmation et de réglage

Les procédures de programmation et de réglage se divisent en 5 groupes :

Groupe A – effectuées avec un <u>émetteur</u> .	Procédures pouvant être réalisées exclusivement avec un émetteur radio Nice de la série « ERA P » ou « ERA W », doté des touches ▲, ■, ▼, PRG, ESC.
Groupe B – effectuées avec les <u>touches sur la tête du moteur</u> .	Réglage manuel des fins de course, avec résultat précis.
Groupe C – effectuées avec un <u>programmeur spécifique</u> .	Programmations pouvant être réalisées exclusivement avec des programmeurs ou autres accessoires compatibles (par exemple : TTP).
Groupe D – effectuées avec un <u>clavier mural</u> avec touches de montée et descente.	Procédures qui permettent de programmer et d'utiliser l'automatisme au « niveau de base », c'est-à-dire en programmant/effaçant uniquement les fins de course. Remarque – Les touches NE doivent PAS être interverrouillées.
Groupe E – effectuées avec un <u>smartphone</u> .	Programmations pouvant être réalisées uniquement avec un smartphone doté de la technologie NFC (Near Field Communication) Cette technologie n'est pas encore disponible sur ce moteur.

4.2 - Positions auxquelles le rideau s'arrête automatiquement

Le système électronique qui contrôle le mouvement du rideau à chaque instant est capable d'arrêter de manière autonome le moteur lorsque le rideau atteint une certaine position (ou « cote ») programmée par l'installateur. Les positions sont illustrées sur la **fig. 4** et sont :

- **position « 0 » = fin de course HAUT** (rideau complètement enroulé) ;
- **position « 1 » = fin de course BAS** (rideau complètement déroulé) ;
- **position « H » = position INTERMÉDIAIRE** (rideau partiellement ouvert).

4.3 - Avertissements généraux

- Le réglage des fins de course doit être effectué après avoir installé le moteur dans le rideau et avoir raccordé l'alimentation.
- Respecter rigoureusement les limites de temps indiquées dans les procédures : après avoir relâché une touche, on dispose de 60 secondes pour appuyer sur la touche suivante prévue par la procédure ; dans le cas contraire, lorsque le temps est écoulé, le moteur effectue 6 mouvements pour communiquer l'annulation de la procédure en cours.
- Durant la programmation, le moteur exécute un certain nombre de **breux mouvements**, comme « réponse » à la commande envoyée par l'installateur. Il est important de compter ces mouvements, sans tenir compte de la direction dans laquelle ils sont effectués. Les mouvements sont indiqués dans les procédures par un numéro suivi du symbole \updownarrow .

4.4 - Avertissements importants pour la mémorisation des émetteurs radio

- Pour choisir les émetteurs compatibles avec le récepteur radio intégré dans le moteur, consulter le catalogue produits « Nice Screen », présent également sur le site www.niceforyou.com.
- Lorsque la mémoire du moteur en contient aucun émetteur, pour mémoriser le **PREMIER émetteur** utiliser exclusivement la procédure A.1. Si en revanche un ou plusieurs émetteurs sont déjà mémorisés, pour mémoriser **D'AUTRES émetteurs** utiliser exclusivement l'une des procédures A.6.

4.4.1 - Deux modes pour mémoriser les touches des émetteurs

Les procédures qui mémorisent les émetteurs se divisent en deux catégories :

A - Procédures qui mémorisent les touches en « Mode I » (appelé aussi « Mode standard »)

Il s'agit des procédures A.1 - A.6.1.A - A.6.1.B. Durant leur exécution, elles permettent de mémoriser simultanément toutes les touches de l'émetteur en associant automatiquement à chaque touche une commande de base du moteur.

B - Procédures qui mémorisent les touches en « Mode II » (appelé aussi « Mode personnel »)

Il s'agit des procédures A.6.2.A - A.6.2.B. Durant leur exécution, elles permettent de mémoriser une seule touche de l'émetteur en l'associant à l'une des commandes disponibles dans la « liste des commandes » du moteur (la liste se trouve à l'intérieur de chaque procédure). La touche et la commande sont choisies par l'installateur en fonction des exigences de l'installation.

4.4.2 - Nombre maximum d'émetteurs pouvant être mémorisés

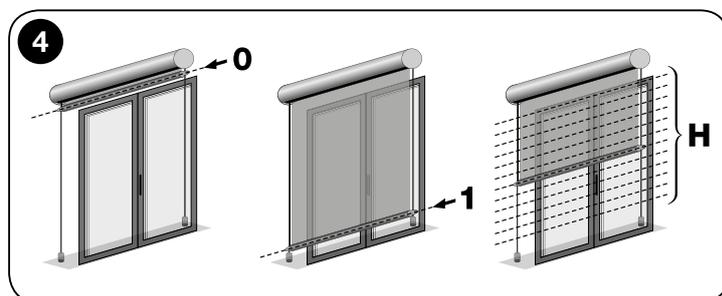
Le moteur possède **30 emplacements de mémoire**. Un emplacement peut mémoriser alternativement un émetteur (s'il est mémorisé en Mode I) ou il peut mémoriser une seule touche (si elle est mémorisée en Mode II) ou il peut mémoriser un seul capteur climatique radio (jusqu'à 5 capteurs).

4.5 - Programmation de plusieurs moteurs avec un émetteur ayant un seul canal

Dans ces cas, pour éviter de déconnecter tous les moteurs non concernés par la programmation, il est conseillé de procéder comme suit :

- 1) - effectuer la procédure A.1 pour mémoriser le premier émetteur dans le moteur concerné par la programmation ;
- 2) - effectuer la procédure A.2 pour bloquer et rendre inactifs tous les autres moteurs déjà mémorisés et, donc, non concernés par la programmation ;
- 3) - (sur le moteur concerné) effectuer toutes les programmations désirées, en réservant la dernière programmation aux fins de course (*) ;
- 4) - une fois terminé, réactiver les moteurs bloqués au préalable en appuyant sur la touche **ESC**.

(*) Remarque – Pour programmer la « durée de la manœuvre », effectuer la procédure correspondante (A.14) uniquement après avoir programmé les fins de course.



AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX CONCERNANT L'EXÉCUTION DES PROCÉDURES

- Avant d'entamer toute procédure de programmation, il est conseillé de placer le rideau à mi-course environ ou dans toute position éloignée des fins de course haut et bas.
- Si l'émetteur choisi pour les programmations commande **plusieurs groupes de moteurs screen**, avant d'envoyer une commande requise par la procédure, il faut sélectionner le « groupe » auquel appartient le moteur concerné par la mémorisation.
- Lorsque le moteur est alimenté, s'il exécute **2 mouvements** cela signifie : au moins un émetteur est déjà mémorisé et aucun fin de course n'est programmé ; ou, s'il exécute **1 mouvement** cela signifie : aucun émetteur mémorisé.
- Durant l'exécution d'une procédure, il est possible à tout moment d'annuler cette procédure en appuyant et relâchant la touche **ESC** (à l'arrière de l'émetteur).
- Lorsque les fins de course haut et bas ne sont pas programmés le rideau peut être commandé uniquement en mode « homme présent », c'est-à-dire en maintenant enfoncée la touche de la commande jusqu'à ce que le rideau atteigne la position désirée. La manœuvre est interrompue par l'utilisateur en relâchant la touche à tout moment.
- Lorsque les fins de course haut et bas sont programmés, pour commander le rideau il suffit de donner une impulsion sur la touche de la commande. Cette impulsion fait partir la manœuvre qui sera ensuite arrêtée automatiquement par le système, lorsque le rideau atteindra la position programmée.
- Pour exécuter toutes les procédures, il est nécessaire d'utiliser un émetteur mémorisé en « Mode I » (par exemple, celui qui est mémorisé avec la procédure A.1 ou ceux qui sont mémorisés avec les procédures A.6.1.A ou A.6.1.B).

A A.1 - Mémorisation du **PREMIER ÉMETTEUR** (en « Mode I »)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Cette procédure doit être utilisée **uniquement** pour mémoriser le **PREMIER ÉMETTEUR**. **Si le moteur ne l'exécute pas, cela signifie qu'un ou plusieurs émetteurs sont déjà mémorisés** ; il faut donc utiliser les procédures décrites dans la section A.6 pour mémoriser d'autres émetteurs.
- Si tous les émetteurs mémorisés dans le moteur sont effacés, pour mémoriser à nouveau le premier émetteur utiliser impérativement la présente procédure.
- Si plusieurs moteurs sont présents dans l'application, répéter la procédure pour chaque moteur présent.
- Après avoir exécuté cette procédure, la touche ▲ de l'émetteur commandera le mouvement de montée du rideau, la touche ▼ commandera le mouvement de descente et la touche ■ commandera l'arrêt de la manœuvre.
- S'il y a plusieurs moteurs alimentés dans le rayon d'action de l'émetteur à mémoriser, pour mémoriser le premier émetteur sur l'un de ces moteurs **il n'est pas nécessaire de débrancher l'alimentation de tous les autres moteurs** ; il suffira de procéder comme suit :

1	2	3			
Rideau à mi-course.	Fournir l'alimentation du secteur ;	compter 1 mouvement.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	dans les 2 minutes qui suivent , tous les moteurs à la portée radio qui n'ont aucun émetteur mémorisé commenceront à effectuer des mouvements de montée et descente de durée aléatoire.

4	!!! (x 1)			→ 5
Choisir le rideau concerné par la programmation et, au début d'un mouvement de MONTÉE , arrêter IMMÉDIATEMENT le mouvement en appuyant et relâchant la touche (1 fois) ;		le mouvement s'arrête brièvement (= commande reçue) et le rideau recommence à effectuer des mouvements de montée et descente de durée aléatoire.	

5	!!! (x 1)			fin
Observer ce même rideau et, au début d'un mouvement de DESCENTE , arrêter IMMÉDIATEMENT le mouvement en appuyant et relâchant la touche (1 fois) ;		le mouvement s'arrête ;	compter 3 mouvements.	

A A.2 - Blocage temporaire (et déblocage) du fonctionnement des moteurs non concernés par les programmations

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Cette procédure bloque temporairement (pendant 5 minutes) seulement les moteurs qui ont les deux cotes de fin de course (haute et basse) déjà programmées.

A.2.1 - Pour bloquer temporairement les moteurs non concernés par les programmations

1			2 fin	
			Le système bloque le fonctionnement uniquement des moteurs qui ont les fins de course déjà programmées. Il n'agit pas sur les moteurs devant encore être programmés. Le blocage est temporaire et dure 5 minutes.	
Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	observer un court mouvement vers le bas et une manœuvre qui arrête le rideau au fin de course haut « 0 ».	Pendant ce délai (5 minutes) il est impossible de commander les moteurs bloqués.	

A.2.2 - Pour débloquer les moteurs bloqués temporairement

Il est possible de débloquer les moteurs de deux manières :

option - A		1 fin	
Au bout des 5 minutes les moteurs bloqués sont <u>automatiquement débloqués</u> par le système.			
Attendre 5 minutes une fois terminé, le système porte le rideau à mi-course.		

option - B			1 fin		
Pendant les 5 minutes les moteurs bloqués peuvent être <u>débloqués à tout moment</u> par l'utilisateur.					
Pendant les 5 minutes , à tout moment...			... maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 10 secondes ;	le système porte le rideau à mi-course.

A A.3 - Programmation MANUELLE du fin de course HAUT (« 0 ») et BAS (« 1 »)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- L'utilisation de cette procédure est obligatoire uniquement pour les rideaux dépourvus de blocage mécanique au fin de course haut.
- Si les fins de course ont déjà été programmés avec la programmation « semi-automatique (A.4) », la présente procédure peut être exécutée.
- Après la programmation des fins de course, le rideau pourra être commandé en donnant une simple impulsion sur les touches du dispositif de commande. Le rideau se déplacera dans les limites fixées avec les procédures A.3.1 et A.3.2.

A.3.1 - Pour programmer le fin de course HAUT (« 0 »)

1		2			3 suite →	
					Commander une manœuvre de MONTÉE →	
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche et attendre...	

→ 3		4		5 fin		
		Régler avec précision la cote du fin de course « 0 » →				
... relâcher la touche dès que le rideau atteint la cote « 0 » désirée (fin de course HAUT).		Donner des impulsions sur les touches jusqu'à obtenir la cote désirée. En alternative , pour un réglage plus précis effectuer la procédure B.1.		Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.

A.3.2 - Pour programmer le fin de course BAS (« 1 »)

1		2		3 suite →	
					Commander une manœuvre de DESCENTE →
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche et attendre ...
→ 3		4		5 fin	
		Régler avec précision la cote du fin de course « 1 » →			
... relâcher la touche dès que le rideau atteint la cote « 1 » désirée (fin de course BAS).		Donner des impulsions sur les touches jusqu'à obtenir la cote désirée. En alternative , pour un réglage plus précis effectuer la procédure B.1.		Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;
				compter 3 mouvements.	

A A.4 - Programmation SEMI-AUTOMATIQUE du fin de course HAUT (« 0 ») et BAS (« 1 »)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Utiliser cette procédure uniquement pour les rideaux dépourvus de blocage mécanique au fin de course haut « 0 ».
- Si les fins de course ont déjà été programmés avec la programmation manuelle (A.3), pour effectuer cette procédure il est nécessaire d'effectuer au préalable l'effacement total ou partiel (A.8.1 option « A » ou « D »).
- après la programmation des fins de course, le rideau pourra être commandé avec une simple impulsion sur les touches du dispositif de commande. Le mouvement de montée sera limité par l'impact du rideau contre le blocage mécanique (caisson) présent au fin de course haut « 0 ». À chaque impact, la cote de ce fin de course sera mise à jour automatiquement par la fonction de « mise à jour automatique des fins de course » (paragraphe 5.8). En revanche, le mouvement de descente sera limité par le fin de course bas « 1 » (fin de course établi par l'installateur au point désiré).

1		2 suite →			
Commander une manœuvre de MONTÉE →			Commander une manœuvre de DESCENTE →		
Maintenir enfoncée la touche et...	... attendre que le rideau soit arrêté par l'impact contre le caisson (= fin de course HAUT = cote « 0 ») ;	relâcher la touche.	Maintenir enfoncée la touche et attendre...		
→ 2		3		4	
... relâcher la touche dès que le rideau atteint la cote « 1 » désirée (fin de course BAS).		Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;
				compter 2 mouvements.	
5		6		fin	
Régler avec précision la cote du fin de course « 1 » →					
Donner des impulsions sur les touches jusqu'à obtenir la cote désirée. En alternative , pour un réglage plus précis effectuer la procédure B.1.		Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.	

A A.5 - Programmation d'un POSITIONNEMENT INTERMÉDIAIRE du rideau (cote « H »)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Cette procédure mémorise une cote intermédiaire (appelée cote « H ») par rapport aux cotes Haute (« 0 ») et Basse (« 1 ») des fins de course. Durant l'utilisation de l'automatisme, après avoir commandé le **positionnement intermédiaire**, le système arrêtera automatiquement le rideau au niveau de la cote « H » programmée.
- Il est possible de mémoriser jusqu'à 30 cotes « H », avec un placement au choix, à condition qu'il se trouve au sein de l'espace délimité par les deux fins de course. Les cotes peuvent être programmées **uniquement si les fins de course ont déjà été programmés**. Répéter la présente procédure pour chaque cote à mémoriser.
- La programmation de la **première cote « H »** doit être associée à la paire de touches ▲+▼, présente **sur l'émetteur utilisé pour la procédure**. En revanche, la programmation d'**autres cotes « H »** prévoit l'association de chaque cote à une touche désirée, présente **sur un autre émetteur non mémorisé**.
- Pour modifier une cote « H » existante, positionner le rideau à la hauteur désirée et effectuer la présente procédure ; à **l'étape 06**, cependant, appuyer sur la touche à laquelle est associée la cote « H » existante (la cote à modifier).

1	2	3	→ 4
Positionner le rideau à la cote « H » désirée.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	les relâcher au bout de 5 secondes ;

4	5	6	...
Donner des impulsions sur les touches jusqu'à obtenir la cote désirée. En alternative , pour un réglage plus précis effectuer la procédure B.1.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.

6	fin
Maintenir enfoncées simultanément les deux touches ;	compter 4 mouvements.

6	fin
Sur un AUTRE émetteur NON mémorisé : maintenir enfoncée une touche désirée ;	compter 4 mouvements.

A A.6 - Mémorisation d'un AUTRE ÉMETTEUR (le deuxième, troisième, etc.)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Pour effectuer les procédures A.6.1.A et A.6.2.A il est nécessaire de disposer d'un **nouvel** émetteur à mémoriser et d'un **ancien** émetteur déjà mémorisé. Les deux émetteurs doivent avoir les touches « PRG » et « ESC » (par exemple, les modèles de la série « ERA P » et « ERA W »).
- Pour effectuer les procédures A.6.1.B et A.6.2.B il est nécessaire de disposer d'un **nouvel** émetteur à mémoriser, choisi parmi les modèles disponibles dans le catalogue produits « Nice Screen » et d'un **ancien** émetteur déjà mémorisé.

A.6.1 - Pour mémoriser les touches de l'émetteur en « Mode I » (ou « Mode standard »)

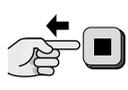
- Les procédures A.6.1.A et A.6.1.B mémorisent toutes les touches du nouvel émetteur, en « Mode I » et proposent la même configuration que l'**ancien** émetteur (pour plus d'informations sur le « Mode I », lire le paragraphe 4.4.1-A).

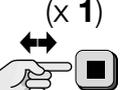
A.6.1.A - Procédure pour les émetteurs qui possèdent les touches « PRG » et « ESC » (série « ERA P » ou « ERA W »)

1	→ 2					
Sur l'ANCIEN émetteur : maintenir enfoncée la touche		attendre...	compter 2 mouvements ;	attendre encore...	compter 2 autres mouvements ;	relâcher la touche.

2			3		fin
					
Sur le NOUVEL émetteur : maintenir enfoncée la touche ;		la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.	Sur l'ANCIEN émetteur : appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	
			compter 3 mouvements (= émetteur mémorisé) . S'il effectue 6 mouvements (= mémoire bloquée ou pleine, et donc émetteur non mémorisé).		

A.6.1.B - Procédure pour les émetteurs qui ne possèdent pas les touches « PRG » et « ESC »

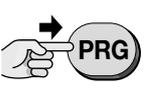
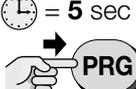
1		2		→ 3
				
Sur le NOUVEL émetteur : maintenir enfoncée la touche ;		la relâcher au bout de 8 secondes ;	Sur l'ANCIEN émetteur : appuyer et relâcher la touche (3 fois), à condition qu'il soit mémorisé.	

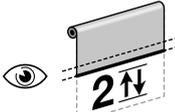
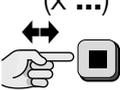
3		fin
		
Sur le NOUVEL émetteur : appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;		compter 3 mouvements (= émetteur mémorisé) . S'il effectue 6 mouvements (= mémoire bloquée ou pleine, et donc émetteur non mémorisé).

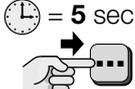
A.6.2 - Pour mémoriser les touches de l'émetteur en « Mode II » (ou « Mode personnel »)

- Les procédures A.6.2.A et A.6.2.B mémorisent une touche individuelle du nouvel émetteur en Mode II, c'est-à-dire en associant à la touche (choisie par l'installateur) l'une des commandes (choisie par l'installateur) disponibles dans la « liste des commandes » du moteur (pour plus d'informations sur le « Mode II », lire le paragraphe 4.4.1-B).
- Durant l'exécution des procédures A.6.2.A et A.6.2.B il est possible de mémoriser une seule touche. Pour mémoriser une autre touche, répéter les procédures depuis le début.

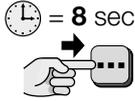
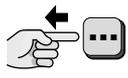
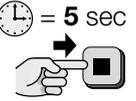
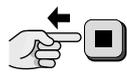
A.6.2.A - Procédure pour les émetteurs qui possèdent les touches « PRG » et « ESC » (série « ERA P » ou « ERA W »)

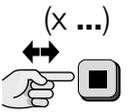
1					2		suite →
							
Sur l'ANCIEN émetteur : maintenir enfoncée la touche et attendre...		compter 2 mouvements ;	attendre encore...	compter 2 autres mouvements ;	relâcher la touche.	Sur le NOUVEL émetteur : maintenir enfoncée la touche ;	

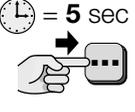
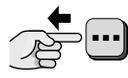
→ 2		3			suite →
		Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →			
la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.			Sur l'ANCIEN émetteur : appuyer et relâcher la touche le nombre de fois indiqué dans l'option choisie ;	
8 OPTIONS : 1 appui = ouverture > arrêt > fermeture > arrêt > ... 2 appuis = ouverture 3 appuis = fermeture 4 appuis = arrêt 5 appuis = ouverture au bout de 10 s 7 appuis = ouverture au bout de 20 s 8 appuis = fermeture au bout de 10 s 9 appuis = fermeture au bout de 20 s					

→ 3		4			fin
					
au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués.		Sur le NOUVEL émetteur : choisir la touche à mémoriser et la maintenir enfoncée ;		la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements (= émetteur mémorisé) . S'il effectue 6 mouvements (= mémoire bloquée ou pleine, et donc émetteur non mémorisé).

- Durant l'exécution de la procédure, il est possible à tout moment d'annuler la programmation en maintenant enfoncées simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative, n'appuyer sur aucune touche et attendre (60 secondes) que le moteur effectue 6 mouvements.

1		2		3	
					
Sur le NOUVEL émetteur : maintenir enfoncée la touche à mémoriser ;		la relâcher au bout de 8 secondes .		Sur l'ANCIEN émetteur : maintenir enfoncée la touche ;	
		la relâcher au bout de 5 secondes ;		compter 4 mouvements.	

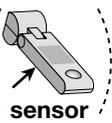
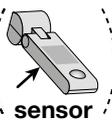
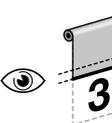
3	suite →	
Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →		
	8 OPTIONS : 1 appui = ouverture > arrêt > fermeture > arrêt > ... 2 appuis = ouverture 3 appuis = fermeture 4 appuis = arrêt 5 appuis = ouverture au bout de 10 s 7 appuis = ouverture au bout de 20 s 8 appuis = fermeture au bout de 10 s 9 appuis = fermeture au bout de 20 s	
Sur l'ANCIEN émetteur : appuyer et relâcher la touche un certain nombre de fois , selon le nombre indiqué dans l'option choisie ;		

→ 3	4	fin	
			
au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués.	Sur le NOUVEL émetteur : maintenir enfoncée la même touche ayant été enfoncée à l'étape 1 ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements (= émetteur mémorisé) . S'il effectue 6 mouvements (= mémoire bloquée ou pleine, et donc émetteur non mémorisé).

A A.7 - Mémorisation d'un capteur climatique sur le moteur via radio

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Pour effectuer cette procédure, il est nécessaire de disposer du **capteur climatique** à mémoriser, choisi par les modèles disponibles dans le catalogue produits « Nice Screen » et d'un **ancien émetteur** mémorisé en Mode I (lire le paragraphe 4.4.1-A).
- Durant l'exécution de la procédure, il est possible à tout moment d'annuler la programmation en maintenant enfoncées simultanément les touches ■ et ▼ pendant 4 secondes. En alternative, n'appuyer sur aucune touche et attendre (60 secondes) que le moteur effectue 6 mouvements.

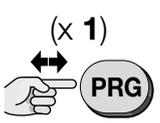
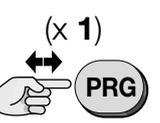
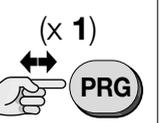
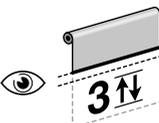
1	2	3	fin
			
Sur le CAPTEUR climatique : maintenir enfoncée la touche jaune « P1 » ;	la relâcher au bout de 10 secondes .	Sur l'ANCIEN émetteur : appuyer et relâcher (3 fois) une touche quelconque.	Sur le capteur climatique : appuyer et relâcher (1 fois) la touche jaune « P1 » ;
		compter 3 mouvements (= capteur mémorisé) . S'il effectue 6 mouvements (= mémoire bloquée ou pleine, et donc capteur non mémorisé).	

A A.8 - Effacement TOTAL ou PARTIEL de la mémoire

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Pour effectuer les procédures suivantes d'effacement, l'émetteur doit être mémorisé en mode I.

A.8.1 - Procédure effectuée avec un émetteur mémorisé

1	2	3	→ 4
			
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.
		Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 3 mouvements.

4	5 ...
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 4 mouvements.

Choisir ci-dessous l'option désirée et l'exécuter :

- **option A** – pour effacer **TOUTE** la mémoire du moteur.
- **option B** – pour effacer **TOUS** les émetteurs mémorisés sur le moteur.
- **option C** – pour effacer un **SEUL** émetteur mémorisé sur le moteur.
- **option D** – pour effacer **TOUTES** les cotes mémorisées sur le moteur (« 0 », « 1 », « H », etc.). **Attention !** – Cet effacement doit être effectué uniquement lorsque l'on veut programmer à nouveau les cotes, en utilisant cependant une procédure différente de celle qui a été utilisée au préalable (par exemple, si la procédure de programmation manuelle des cotes (A.3) a été utilisée et s'il faut utiliser la procédure semi-automatique (A.4).

5	fin
option – A 	
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 5 mouvements.

5	fin
option – B 	
Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;
	compter 5 mouvements.

5	6	fin
option – C 		
Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.
	Sur l'émetteur à effacer : maintenir enfoncée une touche <u>quelconque</u> ou la touche mémorisée en mode 2 ou la touche du capteur climatique ;	compter 5 mouvements.

5	fin
option – D 	
Maintenir enfoncées simultanément les deux touches ;	les relâcher au bout de 5 secondes ;
	compter 5 mouvements.

A.8.2 - Procédure effectuée avec un émetteur non mémorisé

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Pour exécuter les procédures suivantes, il faut utiliser un émetteur avec une touche PRG.

A.8.2.A - Procédure effectuée avec un émetteur non mémorisé et avec les câbles pour le contact sec

1	2	3	4 ...
			Continuer la procédure en effectuant entièrement la procédure A.8.1.
Couper l'alimentation électrique du moteur.	Raccorder entre eux les conducteurs blanc et blanc-noir .	Fournir à nouveau l'alimentation électrique au moteur.	

A.8.2.B - Procédure effectuée avec un émetteur non mémorisé et avec les touches pour le réglage des fins de course (sur la tête du moteur)

1	2	3	2 ...
			Continuer la procédure en effectuant entièrement la procédure A.8.1.
Sur la tête du moteur : maintenir enfoncées simultanément les deux touches ;	les relâcher au bout de 5 secondes ;	la LED rouge commence à clignoter (elle s'éteindra à la fin de la procédure).	

A A.9 - Attribution d'un comportement fonctionnel à un clavier doté de 2 touches

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Avant de commencer la procédure, choisir un comportement fonctionnel parmi ceux qui sont indiqués dans le **Tableau A** : le choix doit tenir compte du fonctionnement mécanique des touches et des exigences d'utilisation de l'automatisme.

Type	Description du comportement
TYPE A – fonctionnement standard Nice pour la série « ERA » (réglage d'usine). Remarque – Pour ce fonctionnement, il est préférable d'utiliser un clavier <u>AVEC</u> touches interverrouillées.	<ul style="list-style-type: none"> Pour entamer une manœuvre : pour faire monter le rideau appuyer sur la touche ▲ ; pour faire descendre le rideau appuyer sur la touche ▼. Pour arrêter la manœuvre : appuyer sur <u>la touche opposée</u> à celle utilisée pour faire partir la manœuvre en cours.
TYPE B – avec commande d'arrêt et commande d'inversion immédiate. Remarque – Pour ce fonctionnement, utiliser un clavier <u>SANS</u> touches interverrouillées.	<ul style="list-style-type: none"> Pour entamer une manœuvre : pour faire monter le rideau appuyer sur la touche ▲ ; pour faire descendre le rideau appuyer sur la touche ▼. Pour arrêter la manœuvre : appuyer <u>simultanément sur les deux touches</u>. Pour inverser la manœuvre en cours : appuyer sur <u>la touche opposée</u> à celle utilisée pour faire partir la manœuvre en cours.
TYPE C – avec commande d'inversion immédiate. Remarque – Pour ce fonctionnement, il est préférable d'utiliser un clavier <u>AVEC</u> touches interverrouillées.	<ul style="list-style-type: none"> Pour entamer une manœuvre : pour faire monter le rideau appuyer sur la touche ▲ ; pour faire descendre le rideau appuyer sur la touche ▼. Pour arrêter la manœuvre : appuyer sur <u>la même touche</u> que celle utilisée pour faire partir la manœuvre en cours. Pour inverser la manœuvre en cours : appuyer sur <u>la touche opposée</u> à celle utilisée pour faire partir la manœuvre en cours.
TYPE D – pour commandes données uniquement avec « homme présent ». Remarque – Pour ce fonctionnement, il est préférable d'utiliser un clavier <u>AVEC</u> touches interverrouillées.	<p>Le clavier fonctionne exclusivement avec « homme présent ».</p> <ul style="list-style-type: none"> pour entamer la manœuvre de montée : maintenir enfoncée la touche ▲ ; pour arrêter la manœuvre : relâcher la touche. pour entamer la manœuvre de descente : maintenir enfoncée la touche ▼ ; pour arrêter la manœuvre : relâcher la touche.
TYPE E – logique de fonctionnement identique au « TYPE C » et commande de positionnement intermédiaire. Remarque – Pour ce fonctionnement, utiliser un clavier <u>SANS</u> touches interverrouillées.	<ul style="list-style-type: none"> Pour entamer une manœuvre : pour faire monter le rideau appuyer sur la touche ▲ ; pour faire descendre le rideau appuyer sur la touche ▼. Pour arrêter la manœuvre : appuyer sur <u>la même touche</u> que celle utilisée pour faire partir la manœuvre en cours. Pour inverser la manœuvre en cours : appuyer sur <u>la touche opposée</u> à celle utilisée pour faire partir la manœuvre en cours. Pour commander le positionnement intermédiaire (*) : appuyer <u>simultanément sur les deux touches</u>. <p>(*) – Si aucun positionnement intermédiaire n'a été programmé, le rideau se positionne exactement à mi-course.</p>
TYPE F – avec commande d'arrêt dans n'importe quelle situation. Remarque – Pour ce fonctionnement, il est préférable d'utiliser un clavier <u>AVEC</u> touches interverrouillées.	<ul style="list-style-type: none"> Pour entamer une manœuvre : pour faire monter le rideau appuyer sur la touche ▲ ; pour faire descendre le rideau appuyer sur la touche ▼. Pour arrêter la manœuvre : appuyer sur <u>une touche quelconque</u> pour arrêter la manœuvre en cours.

1		2		3			→ 4
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.	

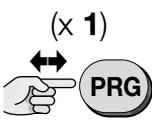
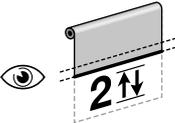
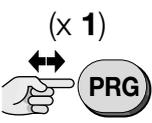
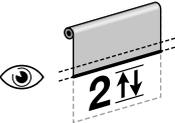
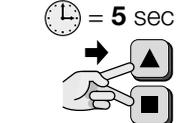
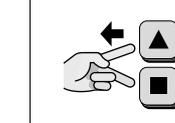
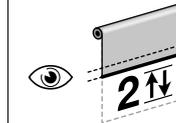
4	suite →	
Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →	5 OPTIONS : 1 appui = attribue le TYPE A. 2 appuis = attribue le TYPE B. 3 appuis = attribue le TYPE C. 4 appuis = attribue le TYPE D. 5 appuis = attribue le TYPE E.	1 OPTION : 1 appui = attribue le TYPE F.
Appuyer et relâcher la touche (▲ ou ▼, selon l'option désirée) le nombre de fois indiqué dans l'option choisie ;		

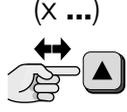
→ 4	5	fin	
au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.

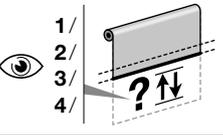
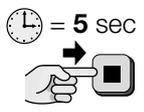
A A.10 - Réglage de la sensibilité du moteur à un obstacle

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Cette procédure permet d'activer, régler ou désactiver le système de sécurité qui : **a) détecte la présence d'un obstacle** le long de la course du rideau ; **b) relâche la traction du moteur sur le rideau** lorsque ce dernier est arrêté au fin de course haut « 0 » (uniquement si le caisson ou une autre butée mécanique sont présents dans ce fin de course).
- La procédure règle **la limite de la force d'entraînement** que le moteur peut exercer sur le rideau, dans la tentative de le libérer, lorsque celui-ci est freiné à l'improviste par un obstacle ou par un frottement. En même temps, **si le fin de course haut « 0 » est constitué par le caisson ou par une autre butée mécanique**, le système utilise la même valeur que celle paramétrée avec cette procédure pour atténuer l'impact du rideau contre le caisson ou pour relâcher la traction exercée par le moteur sur la toile lorsque le rideau est arrêté au fin de course haut « 0 ».
- Les options suivantes sont disponibles :
 - **sensibilité MINIMUM** – ce paramétrage est actif uniquement durant la montée du rideau. Le moteur fournit une grande force et réussit souvent à libérer le rideau, même lors d'une variation de charge due à des frottements minimum ou à des obstacles au poids limité.
 - **sensibilité ULTRA(*)** – cette configuration est activée lors de la montée et de la descente du store.
 - **sensibilité ULTRA(*) avec une brève inversion** – cette configuration est activée lors de la montée et de la descente du store. Notamment, si un obstacle est détecté pendant la descente, le moteur inverse brièvement la manœuvre pour le libérer.
 - **sensibilité ULTRA(*) avec une inversion complète** – cette configuration est activée lors de la montée et de la descente du store. Notamment, si un obstacle est détecté pendant la montée, le moteur inverse la manœuvre et arrête le store au fin de course Bas « 1 ».
 - **sensibilité DÉSACTIVÉE** – ce paramétrage désactive le système de sécurité (paramétrage d'usine).

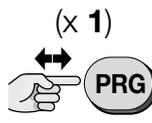
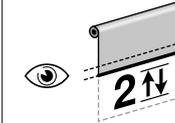
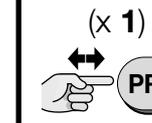
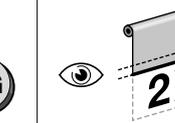
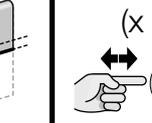
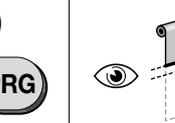
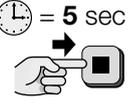
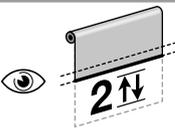
1		2		3		→ 4	
							
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;		compter 2 mouvements.		Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;		compter 2 mouvements.	
				Maintenir enfoncées simultanément les deux touches ;		les relâcher au bout de 5 secondes ;	
						compter 2 mouvements.	

4	suite →
<p>Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →</p> 	<p>5 OPTIONS :</p> <p>1 appui = paramètre la sensibilité MINIMUM</p> <p>2 appuis = paramètre la sensibilité ULTRA</p> <p>3 appuis = paramètre la sensibilité ULTRA avec brève inversion</p> <p>4 appuis = paramètre la sensibilité ULTRA avec brève inversion</p> <p>5 appuis = paramètre la sensibilité DÉSACTIVÉE</p>
Appuyer et relâcher la touche le nombre de fois indiqué dans l'option choisie ;	

→ 4	5	fin
		
au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;
		compter 3 mouvements.

(*) – **IMPORTANT** – Après avoir programmé l'option, ou au retour du courant (par exemple, après une coupure de courant), **il est impératif d'effectuer immédiatement 2 cycles complets de manœuvres** (montée et descente = 1 cycle) pour activer la fonction. Au cours de ces manœuvres, le moteur effectue le mappage de la charge instantanée présente à chaque point de la course du store et configure automatiquement la sensibilité maximale qui peut être obtenue avec les caractéristiques du store installé.

A A.11 - Attribution d'une commande (« Ouverture » ou « Pas à pas ») à un clavier doté d'une seule touche

1		2		3		→ 4	
							
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;		compter 2 mouvements.		Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;		compter 2 mouvements.	
				Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;		compter 3 mouvements.	
4		5		...			
			Choisir ci-dessous l'option désirée et l'exécuter :				
Maintenir enfoncée la touche ;		la relâcher au bout de 5 secondes ;		compter 2 mouvements.			
				<ul style="list-style-type: none"> • option A = paramètre la commande « OUVERTURE ». • option B = paramètre la commande « PAS À PAS ». 			

option – A	5	fin	
	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.

option – B	5	fin	
	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 5 mouvements.

AVERTISSEMENT GÉNÉRAUX RELATIFS AUX PROCÉDURES « A.12 », « A.13 », « A.14 »

Les fonctions « Vitesse de croisière du rideau (procédure A.12) », « Accélération/décélération de la vitesse du rideau (procédure A.13) » et « Durée totale de la manœuvre (procédure A.14) » permettent de personnaliser complètement le mouvement du rideau dans ses moindres aspects, en réalisant des alignements et d'autres effets utiles surtout lorsque plusieurs rideaux sont installés, proches les uns des autres, avec des dimensions différentes, avec des rouleaux de diamètre différent ou pour rendre le mouvement du rideau plus silencieux.

- Les fonctions « Durée totale de la manœuvre (procédure A.14) » et « Vitesse de croisière du rideau (procédure A.12) » sont interdépendantes : **la dernière fonction paramétrée détermine la vitesse de croisière réelle du rideau.**
- Après le paramétrage d'un **temps de manœuvre** désiré (procédure A.14), le système adapte automatiquement la **vitesse de croisière** (en tenant compte aussi de la valeur d'**accélération/décélération** paramétrée) afin que la manœuvre dure exactement le temps paramétré.

Si on modifie par la suite l'**accélération/décélération** de la vitesse (procédure A.13) ou les **fins de course** (procédure A.3 / A.4), le **temps de manœuvre** reste inchangé et le système adapte en conséquence la **vitesse de croisière** du rideau.

- Durant le paramétrage d'un **temps de manœuvre** désiré (procédure A.14) si la **vitesse de croisière** qui résulte s'avère hors des valeurs minimum et maximum admises (indiquées dans le chapitre « Caractéristiques techniques »), le moteur signalera l'erreur avec 6 mouvements, à la fin des procédures (A.3 / A.4 / A.13), et rétablira automatiquement la **vitesse de croisière** à sa valeur nominale.
- Après avoir paramétré une **vitesse de croisière en utilisant cependant la procédure A.14**, l'éventuelle modification des **fins de course** (procédure A.3 / A.4) ou de l'**accélération/décélération** de la vitesse (procédure A.13) pourrait faire passer la **vitesse de croisière** hors des valeurs minimum et maximum admises (indiquées au chapitre « Caractéristiques techniques »). Dans ces cas, le moteur signalera l'erreur avec 6 mouvements, à la fin des procédures (A.3 / A.4 / A.13), et rétablira automatiquement la **vitesse de croisière** à sa valeur nominale.

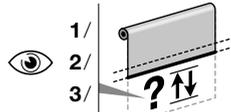
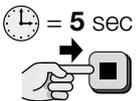
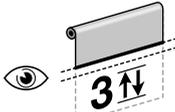
A A.12 - Réglage de la vitesse de croisière du rideau

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Pour connaître la valeur des trois options disponibles (vitesse minimum, vitesse nominale, vitesse maximum), consulter le chapitre « Caractéristiques techniques ».
- Pour évaluer si l'option choisie pour la vitesse de croisière du rideau est compatible avec les caractéristiques de votre rideau (poids, dimensions du rouleau, couple nécessaire), consulter le chapitre « Caractéristiques techniques ».
- L'option définie « vitesse nominale » est le réglage d'usine.

1	2		3		→ 4
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;
					compter 3 mouvements.

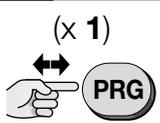
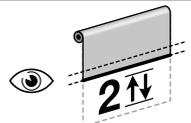
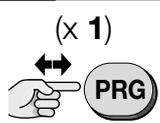
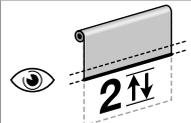
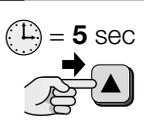
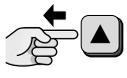
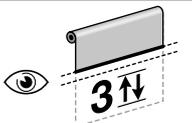
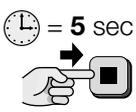
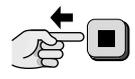
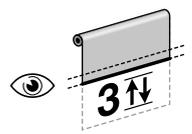
4	suite →	
Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →		3 OPTIONS : 1 appui = paramètre la vitesse MINIMUM. 2 appuis = paramètre la vitesse NOMINALE. 3 appuis = paramètre la vitesse MAXIMUM.
	Appuyer et relâcher la touche le nombre de fois indiqué dans l'option choisie ;	

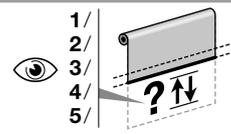
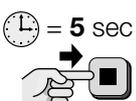
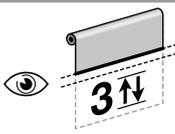
→ 4		5			fin
					
au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués.		Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.	

A A.13 - Réglage de l'accélération (au début du mouvement du rideau) et de la décélération (vers la fin du mouvement)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- La valeur « accélération/décélération » est exprimée en **tours du rouleau enrouleur**. Cette valeur représente le nombre de tours que le rouleau doit effectuer en accélération, depuis le départ de la manœuvre jusqu'à atteindre la vitesse de croisière paramétrée. De la même manière, la valeur représente aussi le nombre de tours que le rouleau doit effectuer en décélération, à partir d'un certain point de la course jusqu'à la fin de la manœuvre, au fin de course.
- L'option définie « accélération/décélération nominale » est le réglage d'usine.

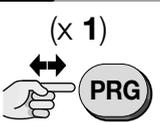
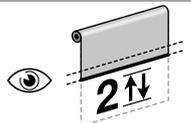
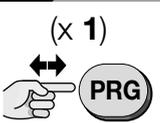
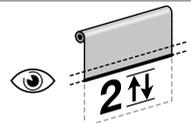
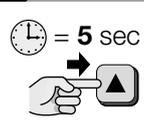
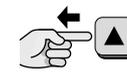
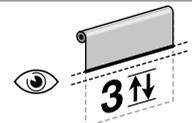
1		2		3 → 4		
						
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.
4		5		suite →		
			Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →		5 OPTIONS : 1 appui = ne paramètre aucune accélération/décélération = 0 tour 2 appuis = paramètre l'accélération/décélération courte = 0,7 tour 3 appuis = paramètre l'accélération/décélération nominale = 1,5 tours 4 appuis = paramètre l'accélération/décélération longue = 2 tours 5 appuis = paramètre l'accélération/décélération maximum = 3 tours	
Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.			Appuyer et relâcher la touche le nombre de fois indiqué dans l'option choisie ;	

→ 5		6			fin
					
au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués.		Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.	

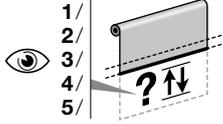
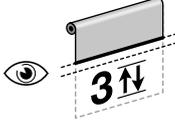
A A.14 - Réglage de la durée totale de la manœuvre

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Il est possible de réaliser ce réglage uniquement si les fins de course (« 0 » et « 1 ») sont déjà programmés.
- La valeur paramétrée avec cette procédure, accompagnée de la valeur paramétrée pour « l'accélération/décélération » (procédure A.13), donnera comme résultat la **vitesse de croisière**. Pour évaluer si la **vitesse de croisière qui résulte** est compatible avec les caractéristiques du rideau (poids, dimensions du rouleau, couple nécessaire, etc.), consulter le chapitre « Caractéristiques techniques ».
- Le produit sort de l'usine avec la fonction désactivée.

1		2		3 → 4		
						
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.

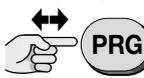
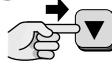
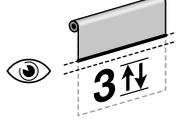
4	suite →
<p>Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →</p>	<p>(X ...)</p>  <p>5 OPTIONS : 1 appui = paramètre 7 secondes 2 appuis = paramètre 15 secondes 3 appuis = paramètre 20 secondes 4 appuis = paramètre 30 secondes 5 appuis = désactive la fonction et paramètre la vitesse nominale</p>
Appuyer et relâcher la touche le nombre de fois indiqué dans l'option choisie ;	

→ 4	5	fin		
 7 s		 = 5 sec 		
au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.	

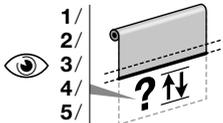
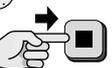
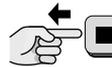
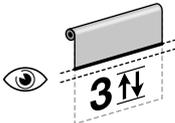
A A.15 - Réglage du seuil d'intervention du capteur climatique « soleil » (uniquement pour les capteurs qui n'intègrent pas un trimmer de réglage)

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Si le capteur est doté d'un trimmer pour le réglage du seuil d'intervention, ignorer cette procédure et consulter les instructions du capteur pour régler le seuil directement avec le trimmer.
- Le produit sort de l'usine avec le seuil d'intervention paramétré à 15 Klux.

1	2	3	→ 4
<p>(X 1)</p> 	<p>(X 1)</p> 	 = 5 sec 	
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.
compter 2 mouvements.		Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;
compter 3 mouvements.		compter 3 mouvements.	

4	suite →
<p>Choisir l'option désirée et la programmer comme suit →</p>	<p>(X ...)</p>  <p>5 OPTIONS : 1 appui = paramètre le seuil à 5 Klux 2 appuis = paramètre le seuil à 10 Klux 3 appuis = paramètre le seuil à 15 Klux 4 appuis = paramètre le seuil à 30 Klux 5 appuis = paramètre le seuil à 45 Klux</p>
Appuyer et relâcher la touche le nombre de fois indiqué dans l'option choisie ;	

→ 4	5	fin		
 7 s		 = 5 sec 		
au bout de 7 secondes environ, le moteur effectue un nombre de mouvements égal au nombre d'appuis effectués.	Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.	

A A.16 - Blocage et déblocage de la mémoire du moteur

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- L'activation du blocage de la mémoire permet d'empêcher la mémorisation accidentelle et aléatoire d'autres émetteurs non prévus ou non autorisés.

1		2		3 → 4	
Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 2 mouvements.	Appuyer et relâcher la touche (1 fois) ;	compter 3 mouvements.

4		5 ...	
Maintenir enfoncées simultanément les deux touches ;	les relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 4 mouvements.	

- Choisir ci-dessous l'option désirée et l'exécuter :
- option A – pour BLOQUER la mémoire du moteur.
 - option B – pour DÉBLOQUER la mémoire du moteur.

option – A	5 fin	
Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 3 mouvements.

option – B	5 fin	
Maintenir enfoncée la touche ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 5 mouvements.

— PROCÉDURES DU GROUPE « B » —

Procédure exécutées avec les touches présentes sur la tête du moteur

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

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Le réglage peut être effectué à tout moment, à condition que les fins de course aient déjà été programmés.
- La procédure qui suit décrit le réglage du fin de course haut « 0 ». Pour régler le fin de course bas « 1 » : (à l'étape 1) commande une manœuvre de DESCENTE (au lieu de la montée) ; (à l'étape 2) régler la cote du fin de course « 1 » (au lieu de la cote du fin de course « 0 ») ; (à l'étape 3) comme sur la figure au bas.

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

3 fin	
Maintenir enfoncée l'une des deux touches ;	la relâcher au bout de 5 secondes ;
	compter 3 mouvements.

— PROCÉDURES DU GROUPE « C » —

pouvant être réalisée exclusivement avec un programmeur spécifique (par exemple : TTP)

C REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Pour exécuter les procédures appartenant à ce groupe, il est nécessaire de disposer d'un programmeur compatible (se référer au catalogue produits « Nice Screen », également présent sur le site www.niceforyou.com).
- Pour connaître les procédures de programmation et les réglages pouvant être effectués avec le programmeur choisi, se référer au manuel d'instructions et à l'interface graphique de ces produits.

— PROCÉDURES DU GROUPE « D » —

effectuées avec un clavier mural avec touches de montée et descente

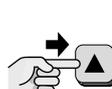
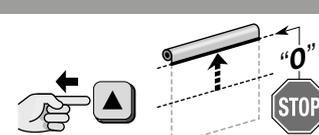
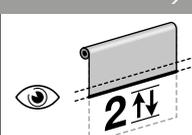
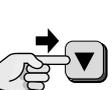
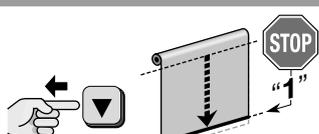
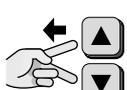
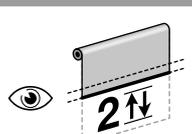
AVERTISSEMENTS GÉNÉRAUX CONCERNANT LES PROCÉDURES DU GROUPE « D »

- Les procédures du Groupe D doivent être exécutées avec un clavier SANS touches mécaniquement interverrouillées et stables.
- Pour exécuter ces procédures, le moteur doit être de préférence « vierge », c'est-à-dire NON programmé. Dans tous les cas, le moteur NE doit avoir AUCUN fin de course mémorisé et aucun émetteur déjà mémorisé.
- Si les cotes de fin de course ont déjà été programmées avec la procédure D.1 et que l'on souhaite les modifier par la suite, il est obligatoire d'effectuer AUPARAVANT l'effacement des anciennes cotes, en utilisant la procédure D.2.
- Après avoir programmé le moteur avec les procédures du Groupe D, le clavier de commande fonctionnera exclusivement avec « homme présent », c'est-à-dire avec le paramétrage « D » décrit à la procédure A.9. En outre, il ne sera plus possible de mémoriser un émetteur (cette opération sera uniquement possible si la mémoire du moteur est effacée avec la procédure D.2).
- Pour être absolument certain que l'utilisateur de l'automatisme ne puisse pas effacer par inadvertance les cotes de fin de course, une fois terminée la programmation il est conseillé d'installer un clavier avec touches interverrouillées.

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

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Cette procédure doit être exécutée avec un clavier mural et peut être utilisée pour remplacer les procédures A.3.1 et A.3.2, ou dans les cas où on ne souhaite pas utiliser un émetteur radio (ou un accessoire équivalent) pour la programmation des fins de course.

1		2		3	
Commander une manœuvre de MONTÉE → 					
Maintenir enfoncée la touche...	attendre...	... relâcher la touche dès que le rideau atteint la cote « 0 » désirée (fin de course HAUT).	Maintenir enfoncées simultanément les deux touches ;	les relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.
3		4		fin	
Commander une manœuvre de DESCENTE → 					
Maintenir enfoncée la touche...	attendre...	relâcher la touche dès que le rideau atteint la cote « 1 » désirée (fin de course HAUT).	Maintenir enfoncées simultanément les deux touches ;	les relâcher au bout de 5 secondes ;	compter 2 mouvements.

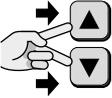
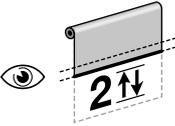
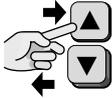
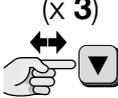
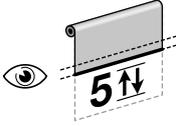
• Association des mouvements de montée et descente aux touches de commande correspondantes (▲ et ▼)

À la fin de cette programmation, le rideau pourra être commandé en donnant une simple impulsion sur les touches. Par conséquent, il faut commander quelques manœuvres pour vérifier que les mouvements de montée et descente sont associées correctement aux touches correspondantes ▲ (montée) et ▼ (descente). Si l'association est incorrecte, inverser le raccordement des conducteurs **blanc-orange** et **blanc**, à l'arrière du clavier.

D D.2 - Effacement TOTAL de la mémoire

REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

- Attention ! – La procédure efface TOUTES les données présentes dans la mémoire du moteur, y compris les cotes des fins de course « 0 » et « 1 ».

1			2		3 fin
					
Maintenir enfoncées simultanément les deux touches ;	compter 2 mouvements ;	relâcher immédiatement seulement la touche ▼ ; la touche ▲ doit rester enfoncée.	Dans les 5 secondes qui suivent – Appuyer et relâcher la touche (3 fois) ;	compter 5 mouvements ;	relâcher également la touche ▲.

— PROCÉDURES DU GROUPE « E » —

pouvant être réalisées uniquement avec un smartphone doté de la technologie NFC (Near Field Communication)

E REMARQUES ET AVERTISSEMENTS

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

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

5.1 - Commander l'ouverture, la fermeture ou l'arrêt du rideau

En général, pour commander le rideau il faut appuyer sur la touche associée à la manœuvre désirée : ▲ = ouverture ; ▼ = fermeture ; ■ = arrêt de la manœuvre. Dans le cas particulier de l'utilisation d'un clavier, se référer à la programmation effectuée par l'installateur avec la procédure A.9 et A.11.

5.2 - Commander le positionnement intermédiaire du rideau (cote « H »)

En général, si le premier positionnement intermédiaire du rideau a été programmé, pour le commander il faut appuyer simultanément sur les touches ▲ et ▼. Pour commander les éventuels positionnements intermédiaires supplémentaires avec l'émetteur, se référer à la programmation effectuée par l'installateur avec la procédure A.5. Dans le cas particulier de l'utilisation d'un clavier, le premier positionnement intermédiaire peut être commandé uniquement si l'installateur a paramétré le **type « E »**, avec la procédure A.9.

5.3 - Commander le rideau avec un émetteur doté de plusieurs groupes

Si l'émetteur choisi commande **plusieurs groupes de moteurs screen**, avant d'envoyer une commande il faut sélectionner le « groupe » à commander. Pour plus d'informations, se référer au manuel de l'émetteur.

5.4 - Possibilité pour l'utilisateur de modifier la vitesse de mouvement du rideau en utilisant un émetteur doté de surface à « curseur »

La commande de la vitesse de la part de l'utilisateur est particulièrement utile lorsque l'on souhaite, par exemple, un fonctionnement plus silencieux de l'automatisme (vitesse réduite) ou pour exécuter la manœuvre plus rapidement (vitesse accélérée). Si on commande l'automatisme avec un émetteur Nice doté de surface à « curseur » (par ex. P1V, etc.), il est possible de modifier la vitesse de mouvement du rideau comme suit : la zone au centre du curseur rappellera la vitesse paramétrée par l'installateur (100%) avec la procédure A.12 ou A.14 ; la zone en haut du curseur rappellera une valeur de 150% de la vitesse programmée par l'installateur ; enfin, la zone en bas du curseur rappellera une valeur de 33% de la vitesse programmée par l'installateur (la vitesse sera dans tous les cas comprise entre le maximum et le minimum permis par le moteur).

5.5 - Activation ou désactivation des commandes automatiques envoyées au moteur directement par les capteurs climatiques (Tableau B)

Si des capteurs climatiques sont présents dans l'automatisme et que l'émetteur utilisé possède les touches ☀ et ☀, l'utilisateur peut choisir **d'activer** (avec la touche ☀) ou de **désactiver** (avec la touche ☀) la réception des commandes automatiques transmises par les capteurs climatiques au moteur. En résumé,

- si la réception est activée (avec la touche ☀) le moteur fonctionnera en mode **automatique** ;
- si la réception est désactivée (avec la touche ☀) le moteur fonctionnera en mode **manuel**.

Lorsque la réception est activée l'utilisateur peut envoyer les commandes manuelles à tout moment : ces dernières se superposent au fonctionnement automatique de l'automatisme. Lorsque la réception est désactivée l'automatisme fonctionne exclusivement avec les commandes manuelles envoyées par l'utilisateur.

— DÉFINITIONS —

- **Intensité du soleil « au-dessus du seuil »** = condition où l'intensité du phénomène atmosphérique stationne dans les valeurs au-dessus de la valeur paramétrée comme seuil.
- **Intensité du soleil « au-dessous du seuil »** = condition où l'intensité du phénomène atmosphérique stationne dans les valeurs comprises entre zéro et la moitié de la valeur paramétrée comme seuil.

TABLEAU B	avec la condition climatique...		
	au-dessus du seuil	au-dessous du seuil	
Avec le moteur en état « AUTOMATIQUE » (activé auparavant avec la touche ☀)...	... si l'utilisateur envoie la commande « So-leil-On » (avec la touche ☀) :	<ul style="list-style-type: none"> • le rideau effectue 2 mouvements et reste dans la position prédéfinie par l'état « au-dessus du seuil ». • le système fait redémarrer la temporisation. 	<ul style="list-style-type: none"> • le rideau effectue 2 mouvements et reste dans la position prédéfinie par l'état « au-dessous du seuil ». • le système fait redémarrer la temporisation.
	... si l'utilisateur envoie la commande « So-leil-Off » (avec la touche ☀) :	<ul style="list-style-type: none"> • le rideau effectue 2 mouvements. 	<ul style="list-style-type: none"> • le rideau effectue 2 mouvements.
Avec le moteur en état « MANUEL » (activé auparavant avec la touche ☀)...	... si l'utilisateur envoie la commande « So-leil-On » (avec la touche ☀) :	<ul style="list-style-type: none"> • le rideau se porte dans la position prédéfinie par l'état « au-dessus du seuil ». • le système fait redémarrer la temporisation. 	<ul style="list-style-type: none"> • le rideau se porte dans la position prédéfinie par l'état « au-dessous du seuil ». • le système fait redémarrer la temporisation.
	... si l'utilisateur envoie la commande « So-leil-Off » (avec la touche ☀) :	<ul style="list-style-type: none"> • le rideau effectue 2 mouvements. 	<ul style="list-style-type: none"> • le rideau effectue 2 mouvements.

5.5.1 - Comportement du moteur en présence du capteur « Soleil »

- Lorsque l'intensité de la lumière solaire passe au-dessus du seuil, au bout de 2 minutes à compter du début de cette condition, le moteur effectue de manière autonome une manœuvre de descente.
- Lorsque l'intensité de la lumière solaire passe au-dessous du seuil, au bout de 15 minutes à compter du début de cette condition, le moteur effectue de manière autonome une manœuvre de montée.

Remarque – Les baisses momentanées de l'intensité solaire, d'une durée inférieure à 15 minutes, ne sont pas détectées. Les commandes manuelles de l'utilisateur restent toujours actives et viennent s'ajouter à celles qui sont générées automatiquement par le système.

5.6 - Fonction « Détection d'obstacle »

Cette fonction est un système de sécurité qui intervient automatiquement lorsque le mouvement du rideau, en montée ou en descente, est freiné à l'improviste par un obstacle (un objet, une personne). Dans ces cas, le moteur bloque immédiatement la manœuvre en cours et effectue (si paramétrée) une brève inversion du mouvement (voir la procédure A.10).

5.7 - Possibilité de réoptimiser les fins de course

Dans de nombreux cas, il est possible que les cotes des fins de course se déplacent de quelques millimètres ou centimètres dans les jours qui suivent l'installation. La cause de ce phénomène peut être un rodage des matériaux dont est composé le rideau ou la structure ; cela génère souvent des affaissements de la toile ou des désalignements inesthétiques par rapport aux éventuels rideaux voisins. Dans ces cas, si la tête du moteur est accessible, il est possible d'effectuer de manière simple une réoptimisation d'un ou des deux fins de course grâce à la procédure B.1.

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

Attention! – La fonction est disponible uniquement si les fins de course ont été programmés avec la procédure semi-automatique (paragraphe A.4). La fonction ne peut pas être désactivée.

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

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

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

5.10 - Fonction de diagnostic et alarme

Une LED est présente sur la tête du moteur pour signaler les états d'alarme (avec **lumière rouge**) et les états d'installation (avec **lumière verte**). S'il faut signaler simultanément un état d'alarme et un état d'installation, le système donne toujours la priorité à l'état d'alarme. Pour comprendre la signification des signalisations lumineuses, lire le **Tableau C**.

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

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

TABLEAU D – Signalisations avec les mouvements	
Nbre MOUVEMENTS	Signification
0 mouvement	= au moins 1 émetteur mémorisé et 2 fins de course programmés.
1 mouvement	= aucun émetteur mémorisé (l'état des fins de course n'est pas signalé par les mouvements).
2 mouvements	= au moins 1 émetteur mémorisé et il manque au moins 1 fin de course à programmer.
5 mouvements	= erreur grave dans la mémoire du moteur.

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

En général, pour identifier de manière plus précise le type de problème, lire le **Tableau C** (et **D**), au paragraphe 5.10.

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

Mise au rebut du produit

Comme pour l'installation, à la fin de la durée de vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié.

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



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

Caractéristiques techniques

Se reporter aux données indiquées sur la plaque du moteur.

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

Déclaration UE de conformité

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

Numéro de déclaration : **537/Era INN Edge I AC**

Révision : **5**

Langue : **FR**

Nom du fabricant : NICE S.p.A.

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

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

Type de produit : Motoréducteur tubulaire pour stores verticaux d'intérieur, stores occultants et écrans de projection vidéo

Modèle/type : E EDGE SI 332 AC, E EDGE SI 620 AC, E EDGE SI 1012 AC, E EDGE MI 332 AC, E EDGE MI 632 AC,
E EDGE MI 1020 AC

Accessoires : -

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

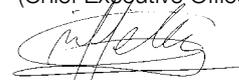
- 2014/53/UE (RED)
 - Protection de la santé (art. 3(1)(a)) : EN 62479:2010
 - Sécurité électrique (art. 3(1)(a)) : EN 60950-1:2006+A11:2009+A12:2011+A1:2010+A2:2013
 - Compatibilité électromagnétique (art. 3(1)(b)) : EN 301 489-1 V2.2.0:2017, EN 301 489-3 V2.1.1:2017
 - Spectre radio (art. 3(2)) : EN 300 220-2 V3.1.1:2017

De plus, le produit est conforme à ce qui est prévu par les directives suivantes :

- EN 60335-1:2012+A11:2014
- EN 62233:2008
- EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A12:2015+A2:2010
- EN 55014-1:2006+A1:2009+A2:2011; EN 55014-2:2015, EN 61000-3-2:2014, EN 61000-3-3:2013

Oderzo, 12/07/2017

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





Nice SpA
Via Pezza Alta, 13
31046 Oderzo TV Italy
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com