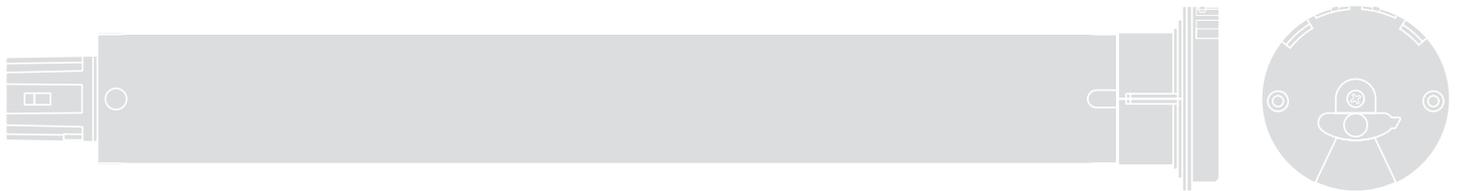


Nice

CE

ERA INN Edge S-AC
ERA INN Edge M-AC



Rohrmotor

DE - Installierungs-und Gebrauchsanleitungen und Hinweise

Nice

ALLGEMEINE HINWEISE: SICHERHEIT - INSTALLATION - BEDIENUNG (Originalanleitungen auf italienisch)

ACHTUNG Sicherheitsrelevante Anweisungen. Alle Anweisungen strikt einhalten. Unkorrekte Installationen können schwerwiegende Schäden verursachen

ACHTUNG Sicherheitsrelevante Anweisungen. Damit die Sicherheit von Personen gewährleistet ist, die folgenden Anweisungen einhalten. Die vorliegende Anleitung gut aufbewahren

- Bevor Sie mit der Installation beginnen, sollten Sie unbedingt die „Technischen Eigenschaften des Produkts“ in dieser Anleitung prüfen, insbesondere ob das vorliegende Produkt zur Automatisierung Ihres gesteuerten Tors oder Rollladens geeignet ist. Das Gerät NICHT installieren, wenn es nicht dafür geeignet ist
- Das Gerät darf erst verwendet werden, nachdem es wie im Abschnitt „Abnahme und Inbetriebnahme“ beschrieben in Betrieb genommen wurde

ACHTUNG Gemäß der neuesten europäischen Gesetzgebung muss die Realisierung einer Automatisierung unter Beachtung der von der geltenden Maschinenrichtlinie vorgesehenen harmonisierten Normen erfolgen, die es erlauben, eine Erklärung über die angenommene Konformität der Automatisierung auszustellen. Unter Beachtung dessen dürfen alle Arbeiten zum Anschluss an das Stromnetz, zur Abnahme, Inbetriebsetzung und Wartung der Vorrichtung nur von einem qualifizierten und kompetenten Fachmann ausgeführt werden

- Vor der Installation des Geräts ist sicherzustellen, dass das gesamte Material in technischem einwandfreiem Zustand und für den Einsatzzweck geeignet ist
- Das Produkt ist nicht dafür bestimmt, durch Personen (einschließlich Kinder) mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangels Erfahrung und/oder mangels Wissen benutzt zu werden
- Kinder dürfen nicht mit dem Gerät spielen
- Erlauben Sie es Kindern nicht, mit den Steuervorrichtungen dieses Produkts zu spielen. Die Fernbedienungen von Kindern fernhalten

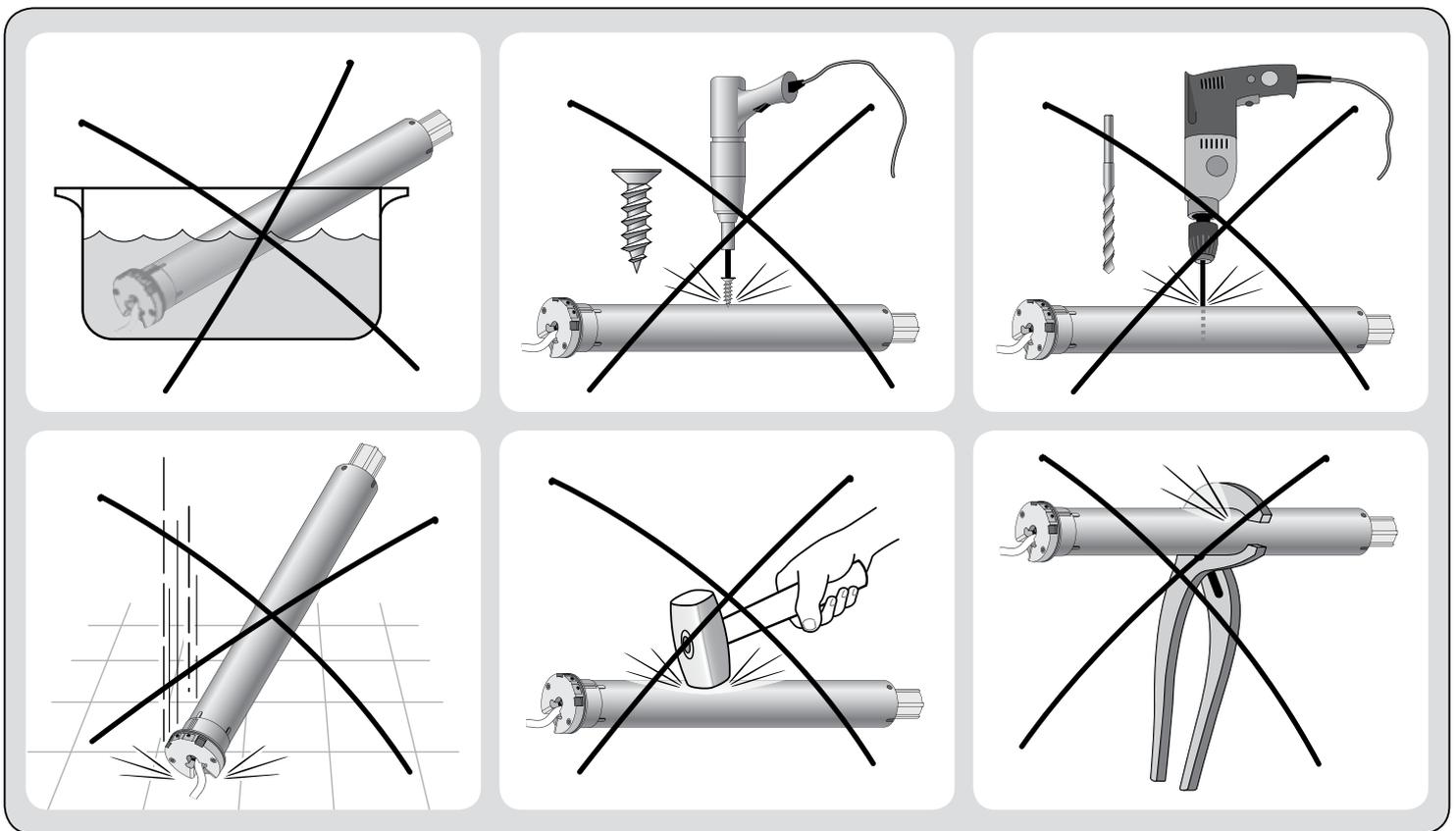
ACHTUNG Um alle Gefahren im Zusammenhang mit einer unvorhergesehenen Rücksetzung der Temperatursicherung zu verhindern, darf dieses Gerät nicht über eine externe Schaltvorrichtung (z. B. eine Zeitschaltuhr) versorgt oder an einen Stromkreis angeschlossen werden, der regelmäßig ein- oder ausgeschaltet wird

- Die Stromversorgung der Anlage muss über eine Trennvorrichtung (nicht im Lieferumfang enthalten) ausgeführt sein, deren Öffnungsabstand der Kontakte eine vollständige Unterbrechung gemäß Überspannungskategorie III garantiert
- Das Produkt bei der Installation vorsichtig handhaben und Quetschungen, Stöße, Herunterfallen sowie den Kontakt mit Flüssigkeiten jeder Art vermeiden. Das Produkt nicht in der Nähe von Wärmequellen positionieren und es keinen offenen Flammen aussetzen. All diese Handlungen können das Produkt beschädigen oder Ursache für Störungen oder Gefahrensituationen sein. In diesen Fällen die Installation unverzüglich abbrechen und den Kundendienst einschalten
- Der Hersteller haftet nicht für Vermögens-, Personen- oder Sachschäden, die durch Nichtbeachtung der Montageanweisungen entstehen. In diesen Fällen ist die Garantie für Materialfehler ausgeschlossen
- Der A-bewertete Schalldruckpegel ist geringer als 70 dB(A)
- Kinder dürfen Reinigungs- und Wartungsarbeiten, die dem Benutzer obliegen, nur dann ausüben, wenn sie von einer erwachsenen Person beaufsichtigt werden
- Das Produkt vor jeder Arbeit an der Anlage (Wartung, Reinigung) immer von der Stromversorgung abtrennen
- Prüfen Sie die Anlage regelmäßig auf eventuelle Ungleichgewichte, Abnutzungserscheinungen und Schäden insbesondere von Kabeln, Federn und Halterungen. Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn eine Reparatur oder Einstellung erforderlich ist, da eine unkorrekte Installation oder ein nicht ordnungsgemäßer Gewichtsausgleich der Automatisierung
- Das Verpackungsmaterial des Produkts muss entsprechend den einschlägigen Umweltschutzvorschriften entsorgt werden
- Zwischen angetriebenen Komponenten und fest stehenden Objekten muss ein Abstand von mindestens 0,4 m eingehalten werden
- Die Aufschrift auf den Rohrmotoren darf nach der Montage verdeckt sein
- Falls das Kabel schadhaft ist, muss das Gerät entsorgt werden. Das Anschlusskabel kann nicht ausgewechselt werden
- Achten Sie auf den sich bewegenden Rollladen und halten Sie ausreichenden Abstand, bis der Rollladen vollständig geschlossen ist
- Betätigen Sie die manuelle Entriegelungsvorrichtung stets vorsichtig, denn ein angehobener Rollladen kann herunterfallen, wenn die Federn ermüdet oder gebrochen sind
- Betätigen Sie die Markise nicht, wenn in der Nähe die Fenster geputzt oder sonstige Arbeiten durchgeführt werden
- Trennen Sie die Markise von der Stromversorgung, wenn in der Nähe Fenster geputzt oder sonstige Arbeiten durchgeführt werden. Hinweis für Markisen mit Automatiksteuerung
- Wenn das Netzkabel beschädigt ist, muss es vom Hersteller, vom technischen Kundendienst oder von einer Person mit einer vergleichbaren Qualifikation ersetzt werden, um jede Gefährdung auszuschließen

INSTALLATIONSHINWEISE

- Vor dem Einbau des Motors sämtliche überflüssigen Kabel entfernen und alle Geräte außer Betrieb setzen, die nicht für den elektromotorischen Antrieb benötigt werden
- Die Betätigungsvorrichtung für das manuelle Entriegeln in weniger als 1,8 m Höhe installieren.
HINWEIS: Falls die Betätigungsvorrichtung abnehmbar ist, muss sie in der unmittelbaren Nähe des Tors positioniert werden
- Sicherstellen, dass die Antriebskomponenten einen ausreichenden Abstand zu den Bewegungsteilen haben und nicht die Sicht versperren. Falls kein Wahlschalter verwendet wird, müssen die Antriebskomponenten in einer Höhe von mindestens 1,5 m montiert werden und dürfen nicht zugänglich sein
- Fest stehende Befehleinrichtungen sind so zu installieren, dass sie einwandfrei sichtbar sind
- Falls ein Antriebsmotor nach dem Einbau einen Zugriff auf ungeschützte Bewegungsteile ermöglicht, müssen diese Bauteile in mehr als 2,5 m Höhe über dem Fußboden bzw. in einer Höhe, in der kein Zugriff möglich ist, installiert sein
- Vor dem Einbau des Motors sämtliche überflüssigen Kabel entfernen und alle Geräte außer Betrieb setzen, die nicht für den elektromotorischen Antrieb benötigt werden
- Die Betätigungsvorrichtung für das manuelle Entriegeln in weniger als 1,8 m Höhe installieren.
HINWEIS: Falls die Betätigungsvorrichtung abnehmbar ist, muss sie in der unmittelbaren Nähe des Tors positioniert werden
- Sicherstellen, dass die Antriebskomponenten einen ausreichenden Abstand zu den Bewegungsteilen haben und nicht die Sicht versperren. Falls kein Wahlschalter verwendet wird, müssen die Antriebskomponenten in einer Höhe von mindestens 1,5 m montiert werden und dürfen nicht zugänglich sein
- Fest stehende Befehleinrichtungen sind so zu installieren, dass sie einwandfrei sichtbar sind
- Falls ein Antriebsmotor nach dem Einbau einen Zugriff auf ungeschützte Bewegungsteile ermöglicht, müssen diese Bauteile in mehr als 2,5 m Höhe über dem Fußboden bzw. in einer Höhe, in der kein Zugriff möglich ist, installiert sein

Anmerkung zum Aufbau des Handbuchs – Einige Abbildungen, auf die im Text verwiesen wird, befinden sich am Ende des Handbuchs



1 BESCHREIBUNG DES GERÄTS UND ZWECKBESTIMMUNG

Bei diesem Produkt handelt es sich um einen Rohrmotor für den Antrieb eines Innenrollos oder eines innenliegenden Sonnenschutzes oder einer vergleichbaren aufrollbaren Einrichtung (Abb. 1). **Jede andere Verwendung ist verboten! Der Hersteller haftet nicht für Schäden, die auf einen zweckwidrigen, von den Beschreibungen in dieser Bedienungsanleitung abweichenden Gebrauch des Produkts zurückzuführen sind.**

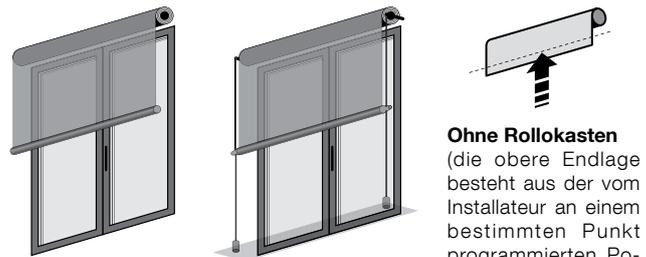
Das Produkt hat folgende Funktionsmerkmale:

- Versorgung direkt vom Stromnetz (siehe Daten auf dem Typenschild des Motors);
- ausgestattet mit zwei getrennten Kabeln: eines für die Stromversorgung, das andere für die Steuerungen;
- Befestigung in der Wickelrolle; der Teil des Motors, der aus der Wickelrolle vorsteht (Elektronikkopf) wird mit Halterungen (nicht in der Packung enthalten) an der Decke oder an der Wand befestigt;
- eingebauter Funkempfänger und Steuerung mit Encoder-Technologie für die elektronische Steuerung der Bewegung und die Präzision der Endlagen;
- kompatibel mit der gesamten Steuerelektronik von Nice, die das Funksystem NRC anwendet (Sender und Wettersensoren);
- Programmierung mit einem kompatiblen Funksender der Serie „ERA P“ / „ERA W“. Diese haben zwei Tasten an der Rückseite, die ausschließlich zur Programmierung dienen und mit einer Abdeckung geschützt sind, um eine versehentliche Umprogrammierung des Motors zu verhindern. Außerdem kann die Programmierung auch mit einem dedizierten Programmiergerät (TTP usw.) oder mit einem wandmontierten Bediengerät vorgenommen werden. Dieses Zubehör (einschließlich Funk-Handsender) ist nicht in der Packung enthalten;
- Steuerung mit einem Funksender oder einem kabelgebundenen, wandmontierten Bediengerät möglich (siehe Abb. 2). Dieses Zubehör ist nicht in der Packung enthalten;
- das Produkt dient zur Auf- und Abwärtsbewegung des Rollos und Stopp in der oberen Endlage, in der unteren Endlage oder in anderen Zwischenlagen;
- es garantiert dieselbe Geschwindigkeit mit verschiedenen schweren Rollos;
- es garantiert auf- und abwärts dieselbe Geschwindigkeit;
- es gestattet die Regelung der „Nenngeschwindigkeit“ des Rollos, der Benutzer hat die Wahl zwischen drei Befehlen: „fast“, „nominal“ und „silent-soft“;
- die Fahrtdauer kann eingestellt werden;
- die Beschleunigung und Abbremsung der Bewegung am Anfang und am Ende jeder Fahrt kann eingestellt werden;
- mit Sicherheitssystem, das das Vorliegen eines Hindernisses im Laufweg des Rollos erfasst, sofort die laufende Fahrt blockiert und eine kurze Bewegungsumkehr durchführt. Das System spricht automatisch auch am Ende der Aufwärtsbewegung an (nur wenn die obere Endlage „0“ aus dem Rollokasten oder einer sonstigen mechanischen Arretierung besteht), um den Aufprall des Rollos gegen den Kasten zu dämpfen, und um die vom Motor auf das Tuch ausgeübte Zugkraft zu schwächen, wenn das Rollo in der oberen Endlage „0“ steht;

1



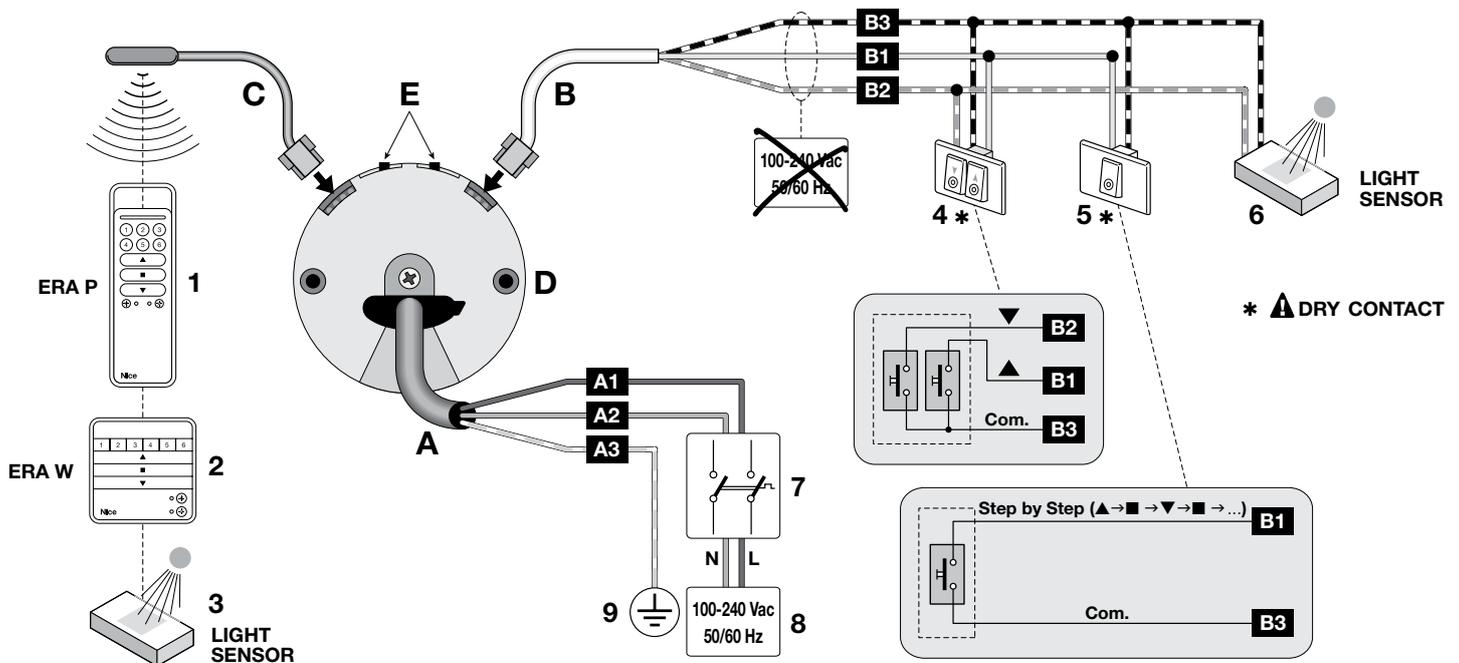
Mit Rollokasten
(die obere Endlage besteht aus dem Anschlag des Rollos gegen den Kasten).



Ohne Rollokasten
(die obere Endlage besteht aus der vom Installateur an einem bestimmten Punkt programmierten Position).

- gestattet die Personalisierung des mit den Tasten der Funksender erteilten Befehls (Modus II);
- gestattet die Einstellung der Funktionslogik der Tasten eines Bediengeräts;
- gestattet die genaue Feineinstellung der Endlagen mittels Tastern am Motorkopf;
- mit eingebauter LED, die den Status des Systems und eventuelle Fehlfunktionen meldet;
- mit „thermischem Schutz“, der bei Überhitzung infolge Dauerbetrieb der Automation über die zulässige Grenze (siehe Kapitel „technische Eigenschaften“) automatisch die Stromzufuhr unterbricht und wiederherstellt, sobald die Temperatur wieder normal ist;
- erhältlich in verschiedenen Ausführungen, jeweils mit einem bestimmten Motor-drehmoment (siehe Daten auf dem Typenschild des Motors).

2



* ⚠ DRY CONTACT

EN USA (UL)	
A	A1 Weiß
	A2 Schwarz
	A3 Grün/Gelb-Grün

LEGENDE

A	Versorgungskabel	1	Handsender der Serie „ERA P“
	A1 = Aderfarbe braun	2	Handsender der Serie „ERA W“
	A2 = Aderfarbe blau	3	Wettersensor (Anschluss über Funk)
	A3 = Aderfarbe gelb-grün	4	Doppeltaster
B	Steuerkabel	5	Einzelner Taster (mit Befehl „Öffnen“ oder „Schrittbetrieb“)
	B1 = Aderfarbe weiß	6	Wettersensor (Anschluss kabelgebunden)
	B2 = Aderfarbe weiß-orange	7	Netztrenner des Motors
	B3 = Aderfarbe weiß-schwarz	8	Anschluss an das Stromnetz
C	Antennenkabel	9	Erdung
D	Elektronischer Motorkopf		
E	Tasten für die Endlageneinstellung		

2 INSTALLATION DES MOTORS UND DES ZUBEHÖRS

2.1 - Vorabkontrollen bei Installation und Einsatzgrenzen

- Sofort nach Auspacken den einwandfreien Zustand des Geräts überprüfen.
- Sicherstellen, dass das Drehmoment, die Drehzahl und die Betriebsdauer des Motors für den Antrieb Ihres Rollos geeignet sind. Vor allem, **den Motor nicht installieren, wenn sein Drehmoment höher ist, als zur Bewegung Ihres Rollos erforderlich.** Für die Wahl des richtigen Motors entsprechend den technischen Eigenschaften Ihres Rollos wird auf den „Leitfaden zur Auswahl des Motors“ verwiesen, der im Produktkatalog „Nice Screen“ enthalten ist und auch online auf der Website www.niceforyou.com konsultiert werden kann.
- Den Durchmesser der Wickelrolle bestimmen. Dieser muss je nach Drehmoment des Motors wie folgt gewählt werden:
 - für die Motoren der Baugröße „S“ (Ø = 35 mm), muss der Innendurchmesser der Wickelrolle mindestens 40 mm betragen;
 - für die Motoren der Baugröße „M“ (Ø = 45 mm), muss der Innendurchmesser der Wickelrolle mindestens 52 mm betragen;
- Weitere Einsatzgrenzen sind in den Kapiteln 1, 2 und in den technischen Eigenschaften auf dem Typenschild des Motors angegeben.

2.2 - Montage und Installation des Rohrmotors

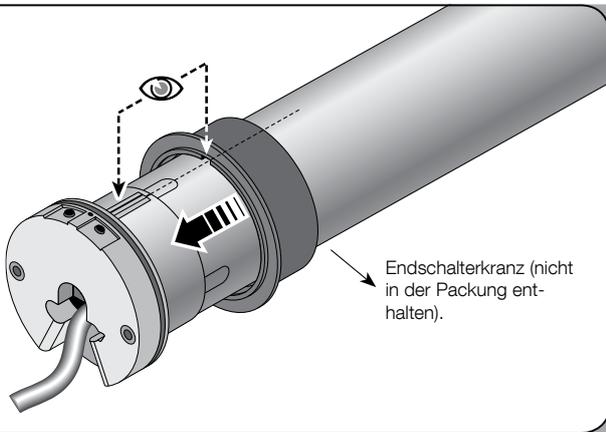
Achtung! – Vor Beginn die Hinweise aufmerksam durchlesen. Eine nicht korrekte Installation kann schwere Verletzungen zur Folge haben.

Bei Montage und Installation des Motors auf die **Abb. 3** Bezug nehmen (das auf **Abb. 3** abgebildete Zubehör ist nicht in der Packung enthalten). Für die Wahl des Endschalterkranzes (**Abb. 3-a**), des Mitnehmerrads (**Abb. 3-b**), der Halterung des Motors (**Abb. 3-f**) oder für die Wahl weiterer Kabel (eventuell verschiedener Länge), wird auf den Produktkatalog „Nice Screen“ verwiesen, der auch auf der Website www.niceforyou.com bereitsteht.

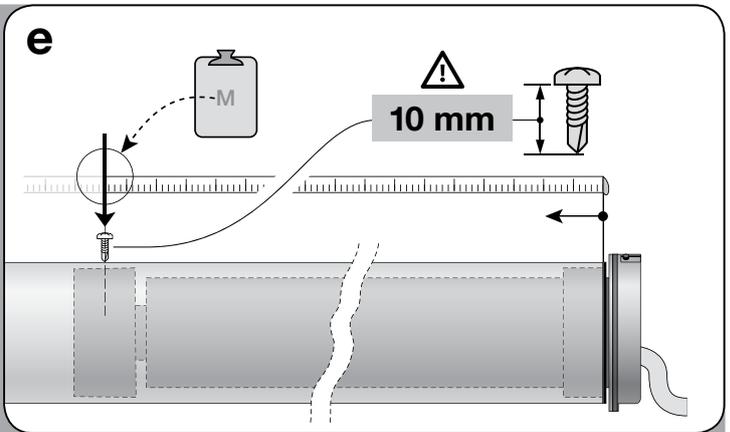
2.3 - Installation des Zubehörs

Nach Installation des Motors muss auch das Zubehör installiert werden, wenn diese in der Anlage vorgesehen sind. Um herauszufinden, welches Zubehör kompatibel ist, und zur Auswahl der gewünschten Modelle wird auf den Produktkatalog „Nice Screen“ verwiesen, der auch auf der Website www.niceforyou.com bereitsteht. Auf **Abb. 2** ist zu sehen, welches Zubehör kompatibel ist und wie es an den Motor angeschlossen wird (das Zubehör ist nicht in der Packung enthalten).

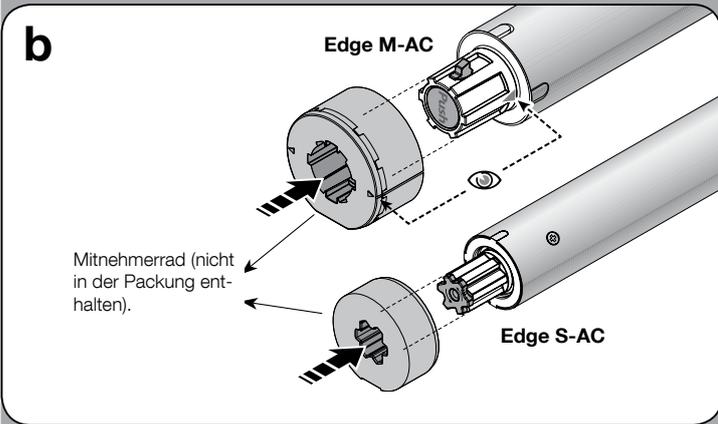
3 a



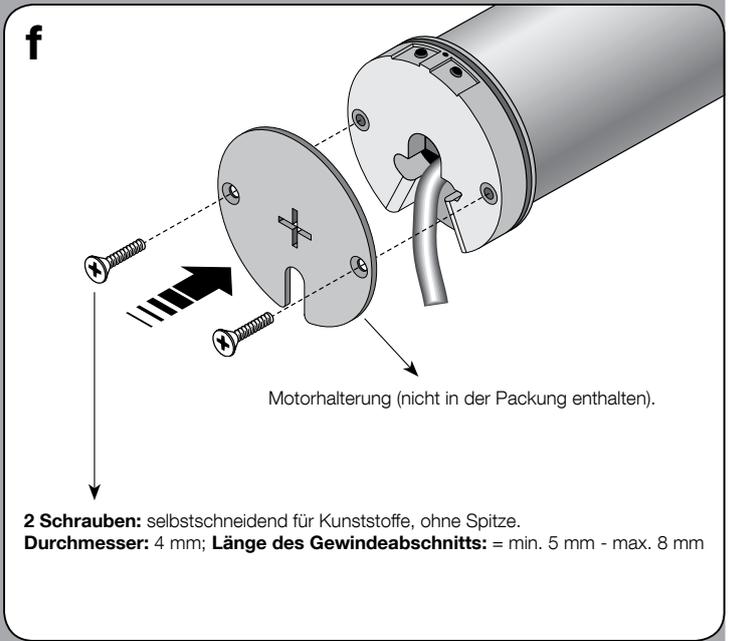
e



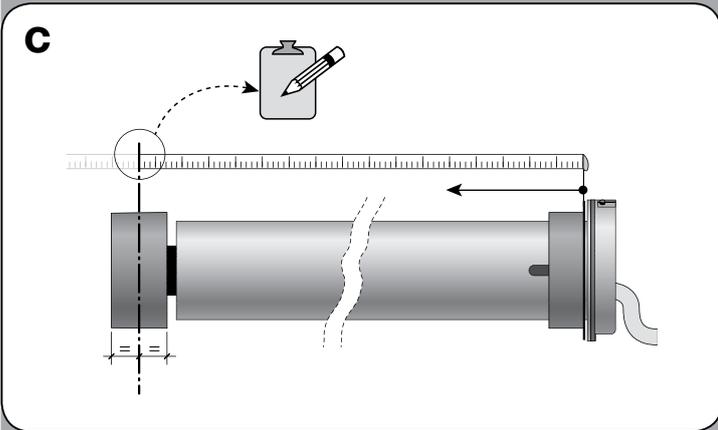
b



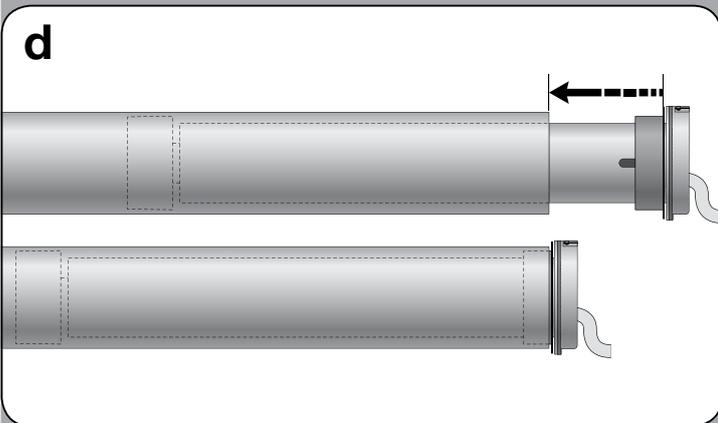
f



c



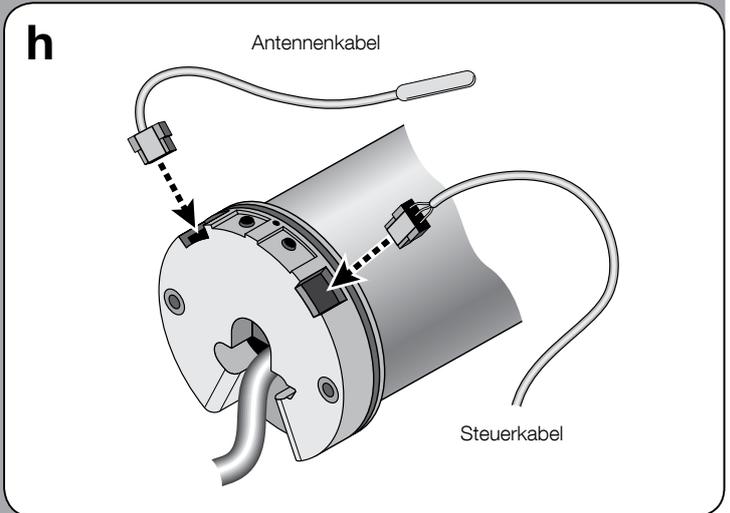
d



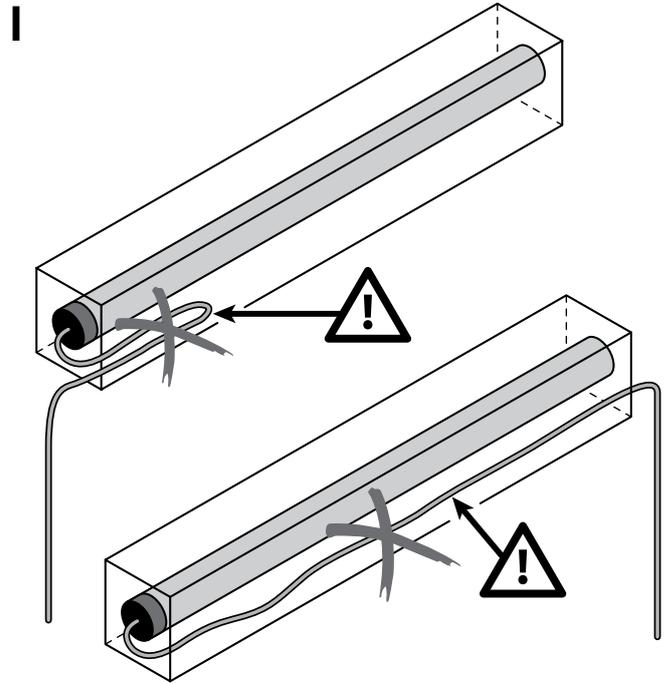
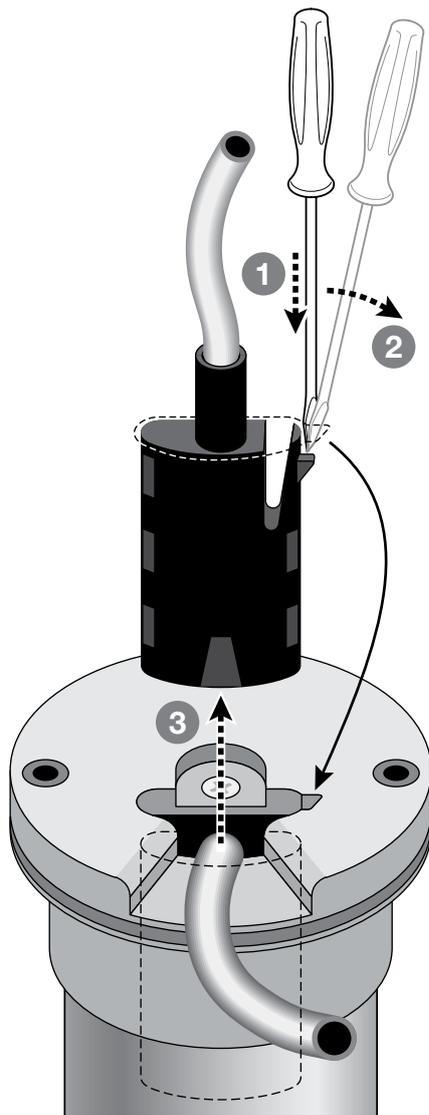
g



h



3 i Zum eventuellen Herausziehen des Steckers



ACHTUNG! – Die kleineren Kabel müssen mit sehr vorsichtig gehandhabt werden, weil sie sehr dünne Leiter enthalten, die beschädigt werden können.

3 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE UND ERSTMALIGE EINSCHALTUNG

Der Motor ist mit **zwei getrennten Kabeln** ausgestattet: eines für die Stromversorgung, das andere für die Steuerungen. Jedes Kabel hat einen Stecker für den Anschluss an den Motor (Abb. 3-h); die Stecker können abgezogen werden, um das Kabel gegebenenfalls auswechseln zu können (Abb. 3-i). **ACHTUNG!** – Die kleineren Kabel müssen mit sehr vorsichtig gehandhabt werden, weil sie sehr dünne Leiter enthalten, die beschädigt werden können.

KABEL „A“ für den Anschluss der STROMVERSORGUNG (siehe Abb. 2)

Leiter	Farbe	Anschluss	
A1	Braun	Phasenleiter	OFF 
A2	Blau	Nullleiter	
A3	Gelb-Grün	Erde	

KABEL „B“ für den Anschluss der STEUERUNGEN (siehe Abb. 2)

Leiter	Farbe	Anschluss	
B1	Weiß	Potentialfreier Kontakt für die Steuerung der Aufwärtsbewegung	OFF 
B2	Weiß-Orange	Potentialfreier Kontakt für die Steuerung der Abwärtsbewegung / TTBus	
B3	Weiß/Schwarz	Masse	

ACHTUNG! – KEINEN Leiter von Kabel „B“ an das Stromnetz anschließen.

3.1 - Anschluss des Motors an das Stromnetz

Der Motor muss über einen dauerhaften Anschluss an das Stromnetz versorgt werden. Für diesen Anschluss das Kabel „A“ verwenden (siehe Abb. 2), dabei sind die Anleitungen strikt zu befolgen.

3.2 - Anschluss der Bediengeräte

Es können Bediengeräte mit 1 Taster oder mit 2 Tastern angeschlossen werden. **Achtung!** – Das Kabel für den Anschluss eines wandmontierten Bediengeräts oder einer Relaissteuerung darf nicht länger als 100 m sein.

– **Das Modell mit 1 Taster** aktiviert einen Eingang: Die möglichen Befehle sind Öffnen (Werkseinstellung) und Schrittbetrieb. Diese Auswahl muss anschließend mit Prozedur A.11 gespeichert werden. Das Tastenfeld an das **weiße** Kabel und **schwarz-weiße** Kabel anschließen.

– **Modell mit 2 Tastern** aktiviert zwei Eingänge: einer für die Aufwärts- und einer für die Abwärtsbewegung; außerdem kann mit dem Verfahren A.9 auch die gewünschte Funktionslogik programmiert werden. Die Eingänge **Öffnen** und **Schließen** sind aneinander gebunden, das heißt, sie müssen mit demselben Bediengerät benutzt werden (Abb. 2).

3.3 - Anschluss des Zubehörs und der Sensoren

• **Über Kabel anschließbares Zubehör:** das Kabel „B“ unter Bezugnahme auf Abb. 3 und die folgenden Anleitungen verwenden.

– Am **weißen** und am **weiß-schwarzen** Leiter kann jeweils nur eines der kompatiblen Zubehöre angeschlossen werden.

– Am **weiß-orangen** und am **weiß-schwarzen** Leiter kann jeweils nur eines der kompatiblen Zubehöre angeschlossen werden.

– An dasselbe Zubehör können in Parallelschaltung bis zu 5 Rohrmotoren angeschlossen werden, dabei ist die Polung der Signale zu beachten (die **weiß-schwarzen** Leiter aller Motoren und die **weiß-orangen** Leiter aller Motoren miteinander verbinden).

• **Über Funk anschließbares Zubehör:**

– Es sind Handsender und Wettersensoren verfügbar. Für ihre Programmierung / Speicherung wird auf die in diesem Handbuch und in den Bedienungsanleitungen der Geräte beschriebenen Verfahren verwiesen.

4 PROGRAMMIERUNG UND EINSTELLUNGEN

4.1 - Gliederung der Programmierungs- und Einstellungsverfahren

Die Programmierungs- und Einstellungsverfahren lassen sich in 5 Gruppen unterteilen:

Gruppe A – ausgeführt mit einem <u>Sender</u> .	Die Verfahren können ausschließlich mit einem Funksender Nice der Serie „ERA P“ oder „ERA W“ mit den Tasten ▲ , ■ , ▼ , PRG , ESC ausgeführt werden.
Gruppe B – ausgeführt mit den <u>Tasten am Motorkopf</u> .	Manuelle Endlageneinstellung, mit präzise und akkuratem Ergebnis.
Gruppe C – ausgeführt mit einem <u>spezifischen Programmiergerät</u> .	Die Programmierungen können ausschließlich mit Programmiergeräten oder sonstigem kompatibelem Zubehör ausgeführt werden (Beispiel: TTP).
Gruppe D – ausgeführt mit einem <u>wandmontierten Bediengerät</u> mit Auf- und Ab-Tastern.	Verfahren, mit denen die Programmierung und Benutzung der Automation auf „ Basisebene “ möglich ist, d.h. nur Programmieren/Löschen der Endlagen. Anmerkung – Die Taster dürfen NICHT verriegelt sein.
Gruppe E – ausgeführt mit einem <u>Smartphone</u> .	Die Programmierungen sind ausschließlich mit einem Smartphone mit NFC-Technologie (Near Field Communication) möglich. Diese Technologie ist in diesem Motor noch nicht verfügbar.

4.2 - Positionen, an denen das Rollo automatisch anhält

Die Elektronik, die die Rollobewegung in jedem Augenblick überwacht, ist in der Lage, den Motor eigenständig zu stoppen, sobald das Rollo eine bestimmte, vom Installateur programmierte Position (oder „Höhe“) erreicht. Die Positionen sind auf **Abb. 4** gezeigt und sind:

- **Position „0“ = OBERE Endlage** (Rollo ganz aufgerollt);
- **Position „1“ = UNTERE Endlage** (Rollo ganz abgerollt);
- **Position „H“ = ZWISCHENLAGE** (Rollo teilweise geöffnet).

4.3 - Allgemeine Hinweise

- Die Endlageneinstellung darf erst vorgenommen werden, nachdem der Motor in das Rollo eingebaut und an die Stromversorgung angeschlossen wurde.
- Die in den Verfahren angegebenen Zeitlimits müssen unbedingt eingehalten werden: Vom Loslassen einer Taste hat der Installateur 60 Sekunden Zeit, um die nächste, für das Verfahren vorgesehene Taste zu drücken, andernfalls führt der Motor bei Ablauf der Zeit 6 Bewegungen durch, um zu signalisieren, dass das laufende Verfahren abgebrochen wurde.
- Als „Reaktion“ auf den vom Installateur gesendeten Befehl führt der Motor während der Programmierung eine bestimmte Anzahl von **kurzen Bewegungen**, durch. Es ist wichtig, diese Bewegungen zu zählen, ohne auf ihre Richtung zu achten. Die Bewegungen sind in den Verfahren mit einer Zahl vor einem Symbol **↕** angegeben.

4.4 - Wichtige Hinweise für die Speicherung der Funksender

- Für die Auswahl der mit dem in den Motor eingebauten Funkempfänger kompatiblen Sender wird auf den Produktkatalog „Nice Screen“ verwiesen, der auch auf der Website www.niceforyou.com bereitsteht.
- Wenn im Motor kein Sender gespeichert ist, für die Speicherung des **ERSTEN Senders** ausschließlich das Verfahren A.1 anwenden. Wenn hingegen bereits ein oder mehrere Sender gespeichert sind, zur Speicherung **WEITERER Sender** ausschließlich eines der Verfahren A.6 anwenden.

4.4.1 - Zwei Vorgehensweisen zum Speichern der Tasten der Sender

Die Verfahren zum Speichern der Sender werden in zwei Kategorien unterteilt:

A - Verfahren, bei denen die Tasten in „Modus I“ (auch „Standardmodus“ genannt) gespeichert werden

Hierbei handelt es sich um die **Verfahren A.1 - A.6.1.A - A.6.1.B**. Während ihrer Ausführung gestatten diese Verfahren die gleichzeitige Speicherung **aller**

Tasten des Senders und die automatische Belegung jeder Taste mit einer Basissteuerung des Motors.

B - Verfahren, bei denen die Tasten in „Modus II“ (auch „persönlicher Modus“ genannt) gespeichert werden

Hierbei handelt es sich um die **Verfahren A.6.2.A - A.6.2.B**. Während ihrer Ausführung gestatten diese Verfahren die Speicherung einer einzelnen Taste des Senders und dessen Zuweisung an einen der auf der „**Befehlsliste**“ des Motors verfügbaren Befehl (die Liste ist in jedem Verfahren enthalten). Taste und Befehl werden vom Installateur je nach Installationsanforderungen gewählt.

4.4.2 - Höchstzahl der speicherbaren Sender

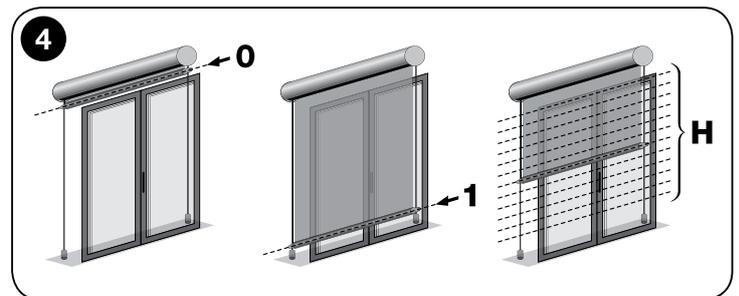
Der Motor hat **30 Speicherplätze**. Ein Speicherplatz kann entweder einen Sender (wenn in Modus I gespeichert) oder eine einzelne Taste (wenn in Modus II gespeichert) oder einen einzelnen Funk-Wettersensor (bis zu 5 Sensoren) speichern.

4.5 - Programmierung mehrerer Motoren mit einem Einkanalssender

In diesen Fällen wird empfohlen, wie folgt vorzugehen, um nicht alle nicht von der Programmierung betroffenen Motoren trennen zu müssen:

- 1) - Das Verfahren A.1 ausführen, um den Ersten Sender in dem von der Programmierung betroffenen Motor zu speichern;
- 2) - Das Verfahren A.2 ausführen, um alle anderen, bereits gespeicherten und daher nicht von der Programmierung betroffenen Motoren zu blockieren und zu deaktivieren;
- 3) - (im betroffenen Motor) alle gewünschten Programmierungen ausführen, zuletzt die Endlagen programmieren (*);
- 4) - am Schluss die zuvor blockierten Motoren durch Drücken der Taste **ESC** wieder aktivieren.

(*) **Anmerkung** – Wenn die „**Fahrtdauer**“ programmiert werden soll, das entsprechende Verfahren (A.14) erst nach der Endlagenprogrammierung ausführen.



— VERFAHREN DER GRUPPE „A“ —

Diese Verfahren können ausschließlich mit einem Funksender Nice der Serie „ERA P“ oder „ERA W“ mit den Tasten ▲, ■, ▼, PRG, ESC ausgeführt werden

ALLGEMEINE HINWEISE ZUR AUSFÜHRUNG DER VERFAHREN

- Bevor irgendeine Programmierung vorgenommen wird, sollte das Rollo auf etwa halbe Höhe, oder jedenfalls fern von der oberen und unteren Endlage, gebracht werden.
- Wenn der für die Programmierungen gewählte Sender **mehrere Gruppen von Screen-Motoren** steuert, muss vor der Erteilung eines vom Verfahren verlangten Befehls die „Gruppe“ ausgewählt werden, zu welcher der vom Speichervorgang betroffene Motor gehört.
- Wenn der Motor **2 Bewegungen** durchführt, sobald er mit Strom versorgt wird, bedeutet dies: mindestens ein Sender ist bereits gespeichert und keine Endlage ist programmiert; bzw., wenn er **1 Bewegung** durchführt, bedeutet dies: kein Sender ist gespeichert.
- Während der Ausführung eines Verfahrens ist es jederzeit möglich, das Verfahren abzubrechen, indem die Taste **ESC** (auf der Rückseite des Senders) gedrückt und wieder losgelassen wird.
- Wenn die obere und die untere Endlage nicht programmiert sind, kann das Rollo nur mit „Totmannbetrieb“ gesteuert werden, das heißt die Bedientaste muss so lange gedrückt werden, bis das Rollo die gewünschte Position erreicht hat. Die Bewegung wird vom Benutzer durch Loslassen der Taste in einem beliebigen Moment gestoppt.
- Wenn die obere und die untere Endlage programmiert sind, braucht zur Steuerung des Rollos nur die Bedientaste gedrückt zu werden. Dieser Tastendruck startet die Fahrt, die dann vom System automatisch gestoppt wird, sobald das Rollo die programmierte Position erreicht hat.
- Zur Ausführung aller Verfahren muss ein in „Modus I“ gespeicherter Sender verwendet werden (zum Beispiel der mit dem Verfahren A.1 gespeicherte, oder die mit den Verfahren A.6.1.A oder A.6.1.B gespeicherten).

A A.1 - Speichern des **ERSTEN SENDERS** (in „Modus I“)

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Dieses Verfahren darf **nur für das Speichern des ERSTEN SENDERS** verwendet werden. **Wenn der Motor es nicht ausführt, sind schon einer oder mehrere Sender** gespeichert, um weitere Sender zu speichern, müssen daher die in Abschnitt A.6 beschriebenen Verfahren verwendet werden.
- Wenn alle im Motor gespeicherten Sender gelöscht werden, muss zwingend dieses Verfahren verwendet werden, um erneut den **ersten Sender** zu speichern.
- Wenn in der Anwendung mehrere Motoren vorhanden sind, muss das Verfahren für jeden vorhandenen Motor wiederholt werden.
- Nach dieser Prozedur betätigt Taste ▲ des Senders das Hochfahren der Markise, Taste ▼ das Herunterfahren, und mit Taste ■ wird der Antrieb gestoppt.
- Wenn innerhalb der Reichweite des zu speichernden Senders mehrere stromversorgte Motoren vorhanden sind, braucht zur Speicherung des ersten Senders in einem dieser Motoren **nicht die Stromversorgung aller Motoren getrennt zu werden**; es genügt, folgendermaßen vorzugehen:

1	2	3			
Rollo auf halber Höhe.	Netzspannung einschalten;	1 Bewegung zählen.	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;	in den darauf folgenden 2 Minuten beginnen alle Motoren ohne gespeicherten Sender, Auf- und Abwärtsbewegungen zufälliger Dauer auszuführen.

4			→ 5
Das Rollo <u>auswählen</u> , das von der Programmierung betroffen ist und sobald es beginnt, sich AUFWÄRTS zu bewegen , die Bewegung SOFORT stoppen. Hierzu die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal):		Die Bewegung wird kurz unterbrochen (= Befehl erhalten) und das Rollo nimmt die Auf- und Abwärtsbewegungen wieder auf, die jeweils von zufälliger Dauer sind.

5			Ende
Das Rollo <u>beobachten</u> und sobald es beginnt, sich ABWÄRTS zu bewegen , die Bewegung SOFORT stoppen. Hierzu die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal):		Die Bewegung wird gestoppt;	3 Bewegungen zählen.

A A.2 - Vorübergehende Sperrung (und Entsperrung) des Betriebs der nicht von der Programmierung betroffenen Motoren

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Mit diesem Verfahren werden nur die Motoren, bei denen beide Endlagen (oben und unten) bereits programmiert sind, vorübergehend (5 Minuten) blockiert.

A.2.1 - Zum vorübergehenden Sperren der nicht von den Programmierungen betroffenen Motoren

1		2		Ende
Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;	es folgt eine kurze Bewegung nach unten und ein Vorgang, mit dem das Rollo an der oberen Endlage „0“ gestoppt wird.	Das System sperrt den Betrieb nur der Motoren, bei denen beide Endlagen <u>bereits programmiert</u> sind. Das Verfahren hat keinen Einfluss auf die noch zu programmierenden Motoren. Die Sperre ist vorübergehend und dauert 5 Minuten.	Während des Timeout (5 Minuten) können die gesperrten Motoren nicht gesteuert werden.

A.2.2 - Zum Entsperren der vorübergehend gesperrten Motoren

Es gibt zwei Möglichkeiten zum Entsperren der Motoren:

Option - A	1	Ende
	Nach Ablauf der 5 Minuten werden die gesperrten Motoren <u>automatisch vom System entsperrt</u> am Ende bringt das System das Rollo auf halbe Höhe.
	5 Minuten warten ...	

Option - B	1			Ende
	Während der 5 Minuten können die gesperrten Motoren <u>jederzeit vom Benutzer entsperrt</u> werden.	Während der 5 Minuten , jederzeit die Taste gedrückt halten;	nach 10 Sekunden loslassen ;
				das System bringt das Rollo auf halbe Höhe.

A A.3 - MANUELLE Programmierung der OBEREN („0“) und UNTEREN Endlage („1“)

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Dieses Verfahren ist nur für Rollos ohne mechanische Arretierung an der oberen Endlage obligatorisch.
- Wenn die Endlagen zuvor mit der „halbautomatischen Programmierung (A.4)“ programmiert wurden, kann dieses Verfahren ausgeführt werden.
- Nach der Endlagenprogrammierung kann das Rollo mit einem einfachen Tastendruck an der Steuervorrichtung gesteuert werden. Das Rollo bewegt sich innerhalb der mit den Verfahren A.3.1 und A.3.2 vorgegebenen Grenzen.

A.3.1 - Für die Programmierung der OBEREN Endlage („0“)

1	2	3	weiter →
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.	Die Taste gedrückt halten.	nach 5 Sekunden loslassen ;
		2 Bewegungen zählen.	Die Taste gedrückt halten und warten ...

→ 3	4	5	Ende
... die Taste loslassen, sobald das Rollo die gewünschte Höhe „0“ (OBERE Endlage) erreicht hat.	Die Taste mehrmals drücken, bis die gewünschte Höhe erreicht ist. Für eine genauere Einstellung kann alternativ das Verfahren B.1 ausgeführt werden.	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;
			3 Bewegungen zählen.

A.3.2 - Für die Programmierung der UNTEREN Endlage („1“)

1		2			3 weiter →	
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;	2 Bewegungen zählen.	Die Taste gedrückt halten und warten ...	
→ 3		4			5 Ende	
... die Taste loslassen, sobald das Rollo die gewünschte Höhe „1“ (UNTERE Endlage) erreicht hat.		Die Höhe der Endlage „1“ präzise einstellen → 			Die Taste gedrückt halten;	
		Die Taste mehrmals drücken, bis die gewünschte Höhe erreicht ist. Für eine genauere Einstellung kann alternativ das Verfahren B.1 ausgeführt werden.			nach 5 Sekunden loslassen;	
					3 Bewegungen zählen.	

A A.4 - HALBAUTOMATISCHE Programmierung der OBEREN („0“) und UNTEREN Endlage („1“)

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Dieses Verfahren nur bei Rollos mit mechanischer Arretierung an der oberen Endlage „0“ anwenden.
- Wenn die Endlagen zuvor mit dem „manuellen Verfahren (A.3)“ programmiert wurden, muss für die Durchführung dieses Verfahrens zuerst die „Vollständige oder teilweise Löschung (A.8.1 Option ‘A’ oder ‘D’)“ vorgenommen werden.
- Nach der Endlagenprogrammierung kann das Rollo mit einem einfachen Tastendruck an der Steuervorrichtung gesteuert werden. Die Aufwärtsbewegung wird vom Anschlag des Rollos gegen die mechanische Arretierung (Rollokasten) an der oberen Endlage „0“ begrenzt. Mit jedem Anschlag wird die Höhe dieser Endlage automatisch von der Funktion „Selbstaktualisierung der Endlagen“ aktualisiert (Abschnitt 5.8). Die Abwärtsbewegung wird hingegen von der unteren Endlage „1“ begrenzt (vom Installateur an der gewünschten Stelle programmierte Endlage).

1		2 weiter →					
Die Taste gedrückt halten und ...	warten, bis das Rollo vom Anschlag gegen den Rollokasten gestoppt wird (= OBERE Endlage = Höhe „0“);	Die Taste loslassen.	Die Taste gedrückt halten und warten ...				
→ 2		3		4		→ 5	
... die Taste loslassen, sobald das Rollo die gewünschte Höhe „1“ (UNTERE Endlage) erreicht hat.		Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		Die Taste gedrückt halten;		2 Bewegungen zählen.	
		2 Bewegungen zählen.		nach 5 Sekunden loslassen;		2 Bewegungen zählen.	
5		6		Ende			
Die Höhe der Endlage „1“ präzise einstellen → 		Die Taste gedrückt halten;		nach 5 Sekunden loslassen;		3 Bewegungen zählen.	
Die Taste mehrmals drücken, bis die gewünschte Höhe erreicht ist. Für eine genauere Einstellung kann alternativ das Verfahren B.1 ausgeführt werden.							

A A.5 - Programmierung einer ZWISCHENLAGE des Rollos (Höhe „H“)

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Mit diesem Verfahren wird eine mittlere Stellung (genannt Höhe „H“) zwischen der oberen („0“) und unteren Endlage („1“) gespeichert. Wird während der Benutzung der Automation die **Zwischenlage** angefahren, stoppt das System das Rollo automatisch auf der programmierten Höhe „H“.
- Es können bis zu 30 Höhen „H“ gespeichert werden. Ihre Position kann beliebig gewählt werden, muss sich jedoch innerhalb der zwei Endlagen befinden. Die Höhen können nur programmiert werden, wenn die Endlagen bereits programmiert wurden. Dieses Verfahren für jede Höhe wiederholen, die gespeichert werden soll.
- Die Programmierung der ersten Höhe „H“ muss dem Tastenpaar **▲+▼** an dem für das Verfahren verwendeten **Sender** zugewiesen werden. Die Programmierung weiterer Höhen „H“ kann jeweils einer beliebigen der Tasten **an einem anderen, nicht gespeicherten Sender** zugewiesen werden.
- Zur Änderung einer bereits existierenden Höhe „H“ das Rollo auf die gewünschte Höhe fahren und dieses Verfahren ausführen; bei **Schritt 06** jedoch die Taste drücken, der die existierende Höhe „H“ zugewiesen ist (die Höhe, die geändert werden soll).

1	2	3	4
Das Rollo auf die gewünschte Höhe „H“ fahren.	Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.	Beide Tasten gleichzeitig gedrückt halten;
			nach 5 Sekunden loslassen;
			2 Bewegungen zählen.

4	5	6	...
Die Höhe „H“ präzise einstellen →	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;	3 Bewegungen zählen.
Die Taste mehrmals drücken, bis die gewünschte Höhe erreicht ist. Für eine genauere Einstellung kann alternativ das Verfahren B.1. ausgeführt werden.			Die gewünschte Option wählen und ausführen: • Option A – ERSTE Höhe „H“ speichern. • Option B – eine WEITERE Höhe „H“ speichern.

Option – A	6	Ende
	Beide Tasten gleichzeitig gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;
		4 Bewegungen zählen.

Option – B	6	Ende
	An einem ANDEREN, NICHT gespeicherten Sender : eine Taste nach Wahl drücken;	nach 5 Sekunden loslassen;
		4 Bewegungen zählen.

A A.6 - Speicherung eines WEITEREN SENDERS (des zweiten, dritten usw.)

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

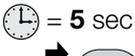
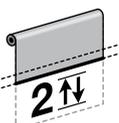
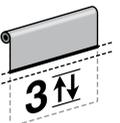
- Zum Ausführen der Verfahren A.6.1.A und A.6.2.A müssen ein **neuer**, zu speichernder **Sender** und ein **alter**, bereits gespeicherter **Sender** zur Verfügung stehen. Die zwei **Sender** müssen die Tasten „PRG“ und „ESC“ haben (wie zum Beispiel die Modelle der Serie „ERA P“ und „ERA W“).
- Zur Ausführung der Verfahren A.6.1.B und A.6.2.B müssen ein **zu speichernder**, unter den im Produktkatalog „Nice Screen“ enthaltenen Modellen ausgewählter **neuer Sender** und ein **alter** bereits gespeicherter **Sender** bereitstehen.

A.6.1 - Zum Speichern der Tasten des Senders in „Modus I“ (oder „Standardmodus“)

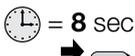
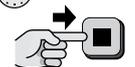
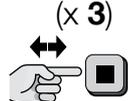
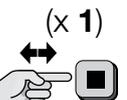
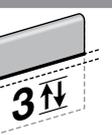
- Die Verfahren A.6.1.A und A.6.1.B speichern alle Tasten des neuen Senders, in „Modus I“, und übernehmen die gleichen Konfiguration des **alten** Senders (für Informationen über den „Modus I“ siehe Abschnitt 4.4.1-A).

A.6.1.A - Verfahren für die Sender mit den Tasten „PRG“ und „ESC“ (Serie „ERA P“ oder „ERA W“)

1	2
Am ALTEN Sender : Die Taste gedrückt halten;	warten...
2 Bewegungen zählen;	erneut warten ...
weitere 2 Bewegungen zählen;	Die Taste loslassen.

2			3			Ende
	 		 			 
Am NEUEN Sender: Die Taste gedrückt halten;		nach 5 Sekunden loslassen ;	2 Bewegungen zählen.	Am ALTEN Sender: Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		3 Bewegungen zählen (= Sender gespeichert). Wenn 6 Bewegungen ausgeführt werden, ist der Speicher gesperrt oder voll (= Sender nicht gespeichert).

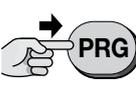
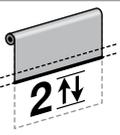
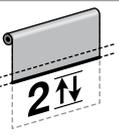
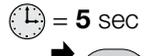
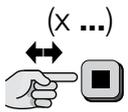
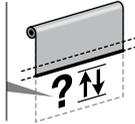
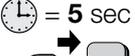
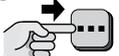
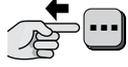
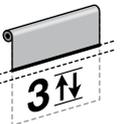
A.6.1.B - Verfahren für Sender ohne die Tasten „PRG“ und „ESC“

1		2		→ 3	
	 				
Am NEUEN Sender: Die Taste gedrückt halten;		nach 8 Sekunden loslassen .	Am ALTEN Sender: Die Taste drücken und wieder loslassen (3 Mal), die Taste muss gespeichert sein.		
3		Ende			
		 			
Am NEUEN Sender: Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		3 Bewegungen zählen (= Sender gespeichert). Wenn 6 Bewegungen ausgeführt werden, ist der Speicher gesperrt oder voll (= Sender nicht gespeichert).			

A.6.2 - Zum Speichern der Tasten des Senders in „Modus II“ (oder „Persönlicher Modus“)

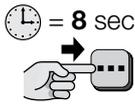
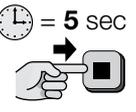
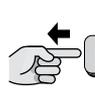
- Die Prozeduren A.6.2.A und A.6.2.B speichern eine einzelne Taste des neuen Senders in Modus II. Sie weisen der vom Anlagenerrichter gewählten Taste einen von Befehlen (die ebenfalls vom Anlagenerrichter ausgewählt wurden) aus der „Befehlsliste“ des Motors zu (weitere Informationen zum „Modus II“ enthält der Abschnitt 4.4.1-B).
- Während der Ausführung der Verfahren A.6.2.A und A.6.2.B kann eine einzelne Taste gespeichert werden. Zum Speichern einer weiteren Taste die Verfahren vom Anfang wiederholen.

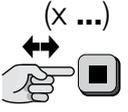
A.6.2.A - Verfahren für die Sender mit den Tasten „PRG“ und „ESC“ (Serie „ERA P“ oder „ERA W“)

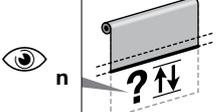
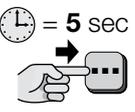
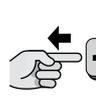
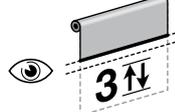
1					2			weiter →	
		 		 			 		
Am ALTEN Sender: Die Taste gedrückt halten und warten ...		2 Bewegungen zählen;	erneut warten ...	weitere 2 Bewegungen zählen;	Die Taste loslassen.	Am NEUEN Sender: Die Taste gedrückt halten,			
→ 2		3			weiter →				
	 	Die gewünschte Option auswählen und wie folgt programmieren →							
nach 5 Sekunden loslassen ;		2 Bewegungen zählen.			Am ALTEN Sender: Die Taste so oft drücken und wieder loslassen, wie in der gewählten Option angegeben.				
→ 3		4			Ende				
	 		 		 				
Nach etwa 7 Sekunden führt der Motor die gleiche Anzahl Bewegungen wie Tastendrucke durch.		Am NEUEN Sender: Die zu speichernde Taste wählen; diese Taste gedrückt halten;			nach 5 Sekunden loslassen ;		3 Bewegungen zählen (= Sender gespeichert). Wenn 6 Bewegungen ausgeführt werden, ist der Speicher gesperrt oder voll (= Sender nicht gespeichert).		

A.6.2.B - Verfahren für Sender ohne die Tasten „PRG“ und „ESC“

- Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, das Verfahren abzubrechen. Hierzu die Tasten **■** und **▼** 4 Sekunden lang gleichzeitig drücken. Oder gar keine Taste drücken und warten (60 Sekunden), bis der Motor 6 Bewegungen durchführt.

1		2		3	
					
Am NEUEN Sender: Die zu speichernde Taste gedrückt halten;		nach 8 Sekunden loslassen.		Am ALTEN Sender: Die Taste gedrückt halten;	
		nach 5 Sekunden loslassen;		4 Bewegungen zählen.	

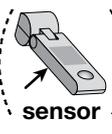
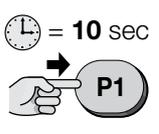
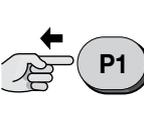
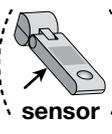
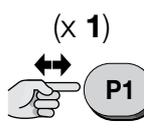
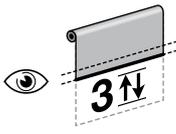
3	weiter →	
Die gewünschte Option auswählen und wie folgt programmieren →		
	8 OPTIONEN: 1 Tastendruck = Öffnen > Stopp > Schließen > Stopp > ... 2 Tastendrucke = Öffnen 3 Tastendrucke = Schließen 4 Tastendrucke = Stopp 5 Tastendrucke = Öffnen nach 10 Sekunden 7 Tastendrucke = Öffnen nach 20 Sekunden 8 Tastendrucke = Schließen nach 10 Sekunden 9 Tastendrucke = Schließen nach 20 Sekunden	
Am ALTEN Sender: Die Taste so oft drücken und wieder loslassen, wie, in der gewählten Option angegeben;		

3		4		Ende	
					
Nach etwa 7 Sekunden führt der Motor die gleiche Anzahl Bewegungen wie Tastendrucke durch.		Am NEUEN Sender: Die gleiche Taste wie in Schritt 1 gedrückt halten;		nach 5 Sekunden loslassen;	
				3 Bewegungen zählen (= Sender gespeichert). Wenn 6 Bewegungen ausgeführt werden, ist der Speicher gesperrt oder voll (= Sender nicht gespeichert).	

A A.7 - Speichern eines über Funk mit dem Motor verbundenen Wettersensors

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Zur Ausführung dieses Verfahrens müssen der zu speichernde, unter den im Produktkatalog „Nice Screen“ enthaltenen Modellen ausgewählte **Wettersensor** und ein **alter, in Modus I gespeicherter** Sender bereitstehen (siehe Abschnitt 4.4.1-A).
- Während der Ausführung des Verfahrens ist es jederzeit möglich, das Verfahren abzubrechen. Hierzu die Tasten **■** und **▼** 4 Sekunden lang gleichzeitig drücken. Oder gar keine Taste drücken und warten (60 Sekunden), bis der Motor 6 Bewegungen durchführt.

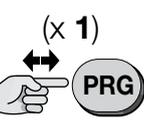
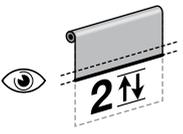
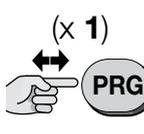
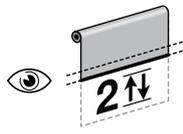
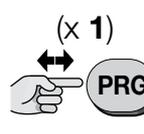
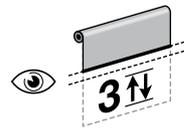
1		2		3		Ende	
							
Am Wettersensor: Die gelbe Taste „P1“ gedrückt halten;		nach 10 Sekunden loslassen.		Am ALTEN Sender: Eine beliebige Taste drücken und wieder loslassen (3 Mal).		Am Wettersensor: Die gelbe Taste „P1“ drücken und wieder loslassen (1 Mal);	
						3 Bewegungen zählen (= Sensor gespeichert). Wenn 6 Bewegungen ausgeführt werden, ist der Speicher gesperrt oder voll (= Sensor nicht gespeichert).	

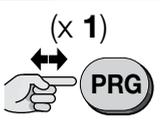
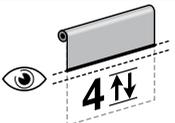
A A.8 - Speicher GANZ oder TEILWEISE löschen

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Um die folgenden Löschvorgänge auszuführen, muss der Sender in Modus I gespeichert worden sein.

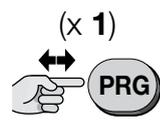
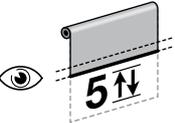
A.8.1 - Mit einem gespeicherten Sender ausgeführtes Verfahren

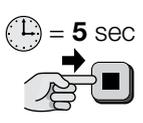
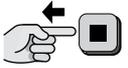
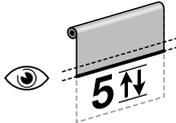
1		2		3		4	
							
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		3 Bewegungen zählen.	
2 Bewegungen zählen.		2 Bewegungen zählen.					

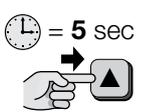
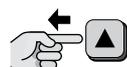
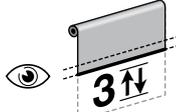
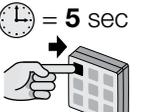
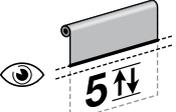
4	5 ...
	
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	4 Bewegungen zählen.

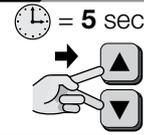
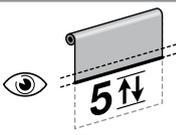
Die gewünschte Option wählen und ausführen:

- **Option A** – den GESAMTEN Speicher des Motors löschen.
- **Option B** – ALLE im Motor gespeicherten Sender löschen.
- **Option C** – einen EINZELNEN im Motor gespeicherten Sender löschen.
- **Option D** – ALLE im Motor gespeicherten Höhen („0“, „1“, „H“, usw.) löschen. **Achtung!** – Dieses Löschen darf nur vorgenommen werden, wenn man neue Öffnungs- und Schließabstände programmieren und dazu eine andere als die zuvor benutzte Prozedur verwenden möchte. Zum Beispiel wenn der Öffnungs- und Schließabstand mit der manuellen Programmierung (A.3) definiert wurde und nun die halbautomatische Vorgehensweise (A.4) angewendet werden soll.

Option – A	5	Ende
		
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	5 Bewegungen zählen.	

Option – B	5	Ende
		
Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;	5 Bewegungen zählen.

Option – C	5	6	Ende	
				
Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;	3 Bewegungen zählen.	Am Sender, der gelöscht werden soll: halten Sie eine beliebige Taste bzw. die in Modus 2 gespeicherte Taste oder die Taste des Klimasensors gedrückt;	5 Bewegungen zählen.

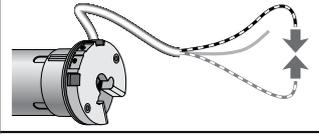
Option – D	5	Ende
		
Beide Tasten gleichzeitig gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;	5 Bewegungen zählen.

A.8.2 - Mit einem nicht gespeicherten Sender ausgeführtes Verfahren

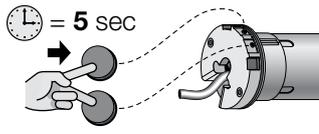
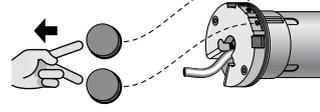
ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Für die folgenden Prozeduren müssen Sie einen Sender mit PRG-Taste verwenden.

A.8.2.A - Mit einem nicht gespeicherten Sender und Kabeln für den potentialfreier Kontakt ausgeführtes Verfahren

1	2	3	4 ...
			Das Verfahren durch die vollständige Ausführung von Verfahren A.8.1. fortsetzen.
Die Stromversorgung des Motors ausschalten.	Die Leiter der Farben weiß und weiß-schwarz miteinander verbinden.	Die Stromversorgung des Motors wieder einschalten.	

A.8.2.B - Mit einem nicht gespeicherten Sender und den Tasten für die Endlageneinstellung (am Motorkopf) ausgeführtes Verfahren

1	2 ...			
			das Verfahren muss innerhalb 1 Minuten ab Beginn der Blinkimpulse abgeschlossen werden.	Das Verfahren durch die vollständige Ausführung von Verfahren A.8.1. fortsetzen.
Am Motorkopf: Beide Tasten gleichzeitig gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;	die rote LED beginnt zu blinken (sie erlischt am Ende des Verfahrens).		

A A.9 - Zuweisung des funktionellen Verhaltens an ein Bediengerät mit 2 Tastern

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Vor Beginn des Verfahrens unter den in **Tabelle A** aufgeführten ein spezifisches funktionelles Verhalten auswählen: Bei der Wahl müssen die mechanische Funktionsweise der Taster und der Gebrauch der Automation berücksichtigt werden.

TABELLE A – Verhaltensweisen des Bediengeräts mit zwei Tastern (▲ und ▼)

Typ	Beschreibung der funktionellen Verhaltens
TYP A – Nice-Standardbetrieb für die Serie „ERA“ (Werkseinstellung). Anmerkung – Für diese Funktionsweise ist die Verwendung eines Bediengeräts <u>MIT verriegelten Tastern</u> zu bevorzugen.	<ul style="list-style-type: none"> Rollo in Bewegung setzen: Um das Rollo nach oben zu fahren, den Taster ▲ drücken; um das Rollo nach unten zu fahren, den Taster ▼ drücken. Rollobewegung stoppen: Den dem Fahrbefehl entgegengesetzten Taster betätigen.
TYP B – mit den Steuerungen Stopp und sofortige Umkehr. Anmerkung – Für diese Funktionsweise ein Bediengerät verwenden, dessen <u>Taster NICHT verriegelt sind</u> .	<ul style="list-style-type: none"> Rollo in Bewegung setzen: Um das Rollo nach oben zu fahren, den Taster ▲ drücken; um das Rollo nach unten zu fahren, den Taster ▼ drücken. Rollobewegung stoppen: <u>gleichzeitig beide Taster</u> drücken. Laufende Rollobewegung umkehren: Den dem Fahrbefehl entgegengesetzten Taster betätigen.
TYP C – mit Steuerung der sofortigen Umkehr. Anmerkung – Für diese Funktionsweise ist die Verwendung eines Bediengeräts <u>MIT verriegelten Tastern</u> zu bevorzugen.	<ul style="list-style-type: none"> Rollo in Bewegung setzen: Um das Rollo nach oben zu fahren, den Taster ▲ drücken; um das Rollo nach unten zu fahren, den Taster ▼ drücken. Rollobewegung stoppen: Den <u>gleichen Taster</u> drücken, mit dem die laufende Bewegung gestartet wurde. Laufende Rollobewegung umkehren: Den dem Fahrbefehl entgegengesetzten Taster betätigen.
TYP D – Für nur mit „Totmannbetrieb“ erteilte Befehle. Anmerkung – Für diese Funktionsweise ist die Verwendung eines Bediengeräts <u>MIT verriegelten Tastern</u> zu bevorzugen.	<p>Das Bediengerät funktioniert ausschließlich mit „Totmannbetrieb“:</p> <ul style="list-style-type: none"> Aufwärtsbewegung starten: Den Taster ▲ gedrückt halten; Bewegung stoppen: Taster loslassen. Abwärtsbewegung starten: Den Taster ▼ gedrückt halten; Bewegung stoppen: Taster loslassen.
TYP E – Funktionslogik wie bei „TYP C“ und Anfahren einer Zwischenlage. Anmerkung – Für diese Funktionsweise ein Bediengerät verwenden, dessen <u>Taster NICHT verriegelt sind</u> .	<ul style="list-style-type: none"> Rollo in Bewegung setzen: Um das Rollo nach oben zu fahren, den Taster ▲ drücken; um das Rollo nach unten zu fahren, den Taster ▼ drücken. Rollobewegung stoppen: Den <u>gleichen Taster</u> drücken, mit dem die laufende Bewegung gestartet wurde. Laufende Rollobewegung umkehren: Den dem Fahrbefehl entgegengesetzten Taster betätigen. Anfahren der Zwischenlage (*): <u>gleichzeitig beide Taster</u> drücken. <p>(*) – Wenn keine Zwischenlage programmiert wurde, wird das Rollo genau auf halbe Höhe gefahren.</p>
TYP F – mit jederzeitiger Stopp-Steuerung. Anmerkung – Für diese Funktionsweise ist die Verwendung eines Bediengeräts <u>MIT verriegelten Tastern</u> zu bevorzugen.	<ul style="list-style-type: none"> Rollo in Bewegung setzen: Um das Rollo nach oben zu fahren, den Taster ▲ drücken; um das Rollo nach unten zu fahren, den Taster ▼ drücken. Rollobewegung stoppen: Einen <u>beliebigen Taster</u> drücken, um die laufende Bewegung zu stoppen.

1		2		3			→ 4
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.	Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;	3 Bewegungen zählen.	

4	weiter →	
Die gewünschte Option auswählen und wie folgt programmieren →	<p>(X ...)</p> <p>5 OPTIONEN:</p> <p>1 Tastendruck = Zuweisung von TYP A.</p> <p>2 Tastendrucke = Zuweisung von TYP B.</p> <p>3 Tastendrucke = Zuweisung von TYP C.</p> <p>4 Tastendrucke = Zuweisung von TYP D.</p> <p>5 Tastendrucke = Zuweisung von TYP E.</p>	<p>(X ...)</p> <p>1 OPTION:</p> <p>1 Tastendruck = Zuweisung von TYP F.</p>
Die Taste (▲ oder ▼ je nach gewünschter Option) so oft drücken und wieder loslassen, wie in der gewählten Option angegeben;		

→ 4	5	Ende		
Nach etwa 7 Sekunden führt der Motor die gleiche Anzahl Bewegungen wie Tastendrucke durch.	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;		3 Bewegungen zählen.

A A.10 - Einstellung der Hindernisempfindlichkeit des Motors

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Mit diesem Verfahren kann das Sicherheitssystem aktiviert, eingestellt oder deaktiviert werden, das: **a)** das Vorliegen eines Hindernisses im Laufweg des Rollos erfasst; **b)** die vom Motor auf das Rollo ausgeübte Zugkraft schwächt, wenn das Rollo in der oberen Endlage „0“ steht (nur wenn in dieser Endlage ein Rollokasten oder eine sonstige mechanische Arretierung vorhanden ist).
- Das Verfahren regelt **den Grenzwert der Zugkraft**, die der Motor auf das Rollo ausüben kann, um zu versuchen, es zu befreien, wenn es unvermittelt durch ein Hindernis oder Reibung abgebremst wird. Wenn die obere Endlage „0“ aus dem Rollokasten oder einer sonstigen mechanischen Arretierung besteht, verwendet das System gleichzeitig den mit diesem Verfahren eingestellten Wert, um den Anschlag des Rollos gegen den Kasten zu dämpfen, und um die vom Motor auf das Tuch ausgeübte Zugkraft zu schwächen, wenn das Rollo in der oberen Endlage „0“ steht.
- Die folgenden Optionen stehen zur Verfügung:
 - MINIMALE Empfindlichkeit** – Diese Einstellung ist nur während der Aufwärtsbewegung des Rollos aktiv. Der Motor liefert viel Kraft und meistens gelingt es ihm, das Rollo zu befreien, auch bei einer Änderung der Last infolge minimaler Reibungen oder nicht zu schwerer Hindernisse.
 - ULTRA-Empfindlichkeit** – Diese Einstellung ist sowohl während der Aufwärtsbewegung, als auch während der Abwärtsbewegung des Rollos aktiv. **Nach der Programmierung der ULTRA-Empfindlichkeit muss sofort eine komplette Fahrt durchgeführt werden, damit die Funktion operativ wird.** Während dieser Vorgänge erfasst der Motor die Ist-Last an jedem Punkt des Laufwegs des Rollos und stellt automatisch die höchste, mit den Eigenschaften des installierten Rollos erreichbare Empfindlichkeit ein.
 - ULTRA-Empfindlichkeit mit kurzer Bewegungsumkehr** – diese Einstellung funktioniert wie die „ULTRA-Empfindlichkeit“. Zusätzlich führt der Motor eine kurze Bewegungsumkehr durch, wenn während der Abwärtsbewegung ein Hindernis erfasst wird, um das Rollo zu befreien.
 - ULTRA-Empfindlichkeit mit Bewegungsumkehr** – Bei dieser Einstellung wird die Bewegung bei Hinderniserkennung bis zur unteren Endlage „1“ umgekehrt.
 - Empfindlichkeit DEAKTIVIERT** – mit dieser Einstellung wird das Sicherheitssystem deaktiviert (Werkseinstellung).

1			2			3			→ 4	
	Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.		Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.		Beide Tasten gleichzeitig gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;		2 Bewegungen zählen.

4	weiter →	
Die gewünschte Option auswählen und wie folgt programmieren →		5 OPTIONEN: 1 Tastendruck = Einstellung der MINIMALEN Empfindlichkeit 2 Tastendrucke = Einstellung der ULTRA- Empfindlichkeit 3 Tastendrucke = Einstellung der ULTRA- Empfindlichkeit, mit kurzer Bewegungsumkehr 4 Tastendrucke = Einstellung der ULTRA-Empfindlichkeit mit Bewegungsumkehr 5 Tastendrucke = Empfindlichkeit DEAKTIVIERT
Die Taste so oft drücken und wieder loslassen, wie in der gewählten Option angegeben;		

→ 4			5			Ende	
	Nach etwa 7 Sekunden führt der Motor die gleiche Anzahl Bewegungen wie Tastendrucke durch.			Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;		3 Bewegungen zählen.

A A.11 - Zuweisung eines Befehls („Öffnen“ oder „Schrittbetrieb“) an ein Bediengerät mit einem Taster

1			2			3			→ 4
	Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.		Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.		Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	3 Bewegungen zählen.	

4			5	...
Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;	2 Bewegungen zählen.	Die gewünschte Option wählen und ausführen: • Option A = Einstellung des Befehls „ÖFFNEN“. • Option B = Einstellung des Befehls „Schrittbetrieb“.	

Option - A	5	Ende	
	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;	3 Bewegungen zählen.

Option - B	5	Ende	
	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;	5 Bewegungen zählen.

ALLGEMEINE HINWEISE ZU DEN VERFAHREN „A.12“, „A.13“, „A.14“

Die Funktionen „Laufgeschwindigkeit des Rollos (Verfahren A.12)“, „Beschleunigung/Abbremsung der Laufgeschwindigkeit des Rollos (Verfahren A.13)“ und „Gesamt-Fahrtdauer (Verfahren A.14)“ dienen zur Personalisierung der Rollobewegungen. Zum Beispiel können mehrere nebeneinander installierte Rollos, auch verschiedener Größe oder mit unterschiedlichem Tuchwellendurchmesser, synchronisiert oder die Rollobewegung laufruhiger konfiguriert werden.

- Die Funktionen „Gesamt-Fahrtdauer (Verfahren A.14)“ und „Laufgeschwindigkeit des Rollos (Verfahren A.12)“ sind voneinander abhängig: **Die zuletzt eingestellte Funktion bestimmt die tatsächliche Laufgeschwindigkeit des Rollos.**
- Nach der Einstellung der gewünschten **Fahrzeit** (Verfahren A.14) passt das System automatisch die **Laufgeschwindigkeit** an (unter Berücksichtigung auch des eingestellten Wertes der **Beschleunigung/Abbremsung**), damit der Vorgang genau die eingestellte Dauer in Anspruch nimmt.

Wenn anschließend die **Beschleunigung/Abbremsung** der Geschwindigkeit (Verfahren A.13), oder die **Endlagen** (Verfahren A.3 / A.4) geändert werden, bleibt die **Fahrzeit** unverändert und das System passt die **Laufgeschwindigkeit** des Rollos entsprechend an.

- Wenn die **Laufgeschwindigkeit** (Verfahren A.14) während der Einstellung der gewünschten **Fahrzeit** außerhalb der zulässigen (im Kapitel „Technische Eigenschaften“ angegebenen) Mindest- und Höchstwerte liegt, signalisiert der Motor den Fehler mit 6 Bewegungen am Ende der Verfahren (A.3 / A.4 / A.13), und setzt die **Laufgeschwindigkeit** automatisch wieder auf den Nennwert zurück.
- Nach Einstellung einer **Laufgeschwindigkeit mit dem Verfahren A.14** könnte infolge einer Änderung der **Endlagen** (Verfahren A.3 / A.4) oder der **Beschleunigung/Abbremsung** der Geschwindigkeit (Verfahren A.13) die **Laufgeschwindigkeit** außerhalb der (im Kapitel „Technische Eigenschaften“ angegebenen) Mindest- und Höchstwerte liegen. In diesen Fällen signalisiert der Motor den Fehler mit 6 Bewegungen am Ende der Verfahren (A.3 / A.4 / A.13), und setzt die **Laufgeschwindigkeit** automatisch wieder auf den Nennwert zurück.

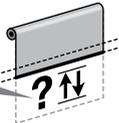
A A.12 - Einstellung der Laufgeschwindigkeit des Rollos

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Der Wert der drei verfügbaren Optionen (Mindestgeschwindigkeit, Nenngeschwindigkeit, Höchstgeschwindigkeit) kann dem Kapitel „Technische Eigenschaften“ entnommen werden.
- Ob die gewählte Option für die Laufgeschwindigkeit des Rollos mit den Rollmerkmalen (Gewicht, Abmessungen der Tuchwelle, erforderliches Moment) kompatibel ist, kann dem Kapitel „Technische Eigenschaften“ entnommen werden.
- Die als „Nenngeschwindigkeit“ bezeichnete Option ist die Werkseinstellung.

1	2	3	→ 4
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.	Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	3 Bewegungen zählen.
		Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;

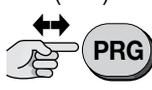
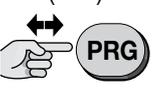
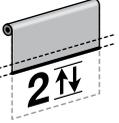
4	weiter →	
Die gewünschte Option auswählen und wie folgt programmieren →		3 OPTIONEN: 1 Tastendruck = Einstellung der GERINGSTEN Geschwindigkeit. 2 Tastendrucke = Einstellung der NENNGESCHWINDIGKEIT . 3 Tastendrucke = Einstellung der HÖCHSTEN Geschwindigkeit.
Die Taste so oft drücken und wieder loslassen , wie in der gewählten Option angegeben;		

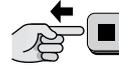
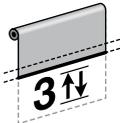
→ 4		5		Ende	
 7 Sek.	 1/ 2/ 3/		 = 5 sec		 3
Nach etwa 7 Sekunden führt der Motor die gleiche Anzahl Bewegungen wie Tastendrucke durch.		Die Taste gedrückt halten;		nach 5 Sekunden loslassen ;	
				3 Bewegungen zählen.	

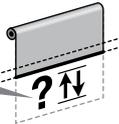
A A.13 - Einstellung der Beschleunigung (am Anfang der Rollobewegung) und der Abbremsung (gegen Ende der Bewegung)

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Der Wert der „Beschleunigung/Abbremsung“ ist in Umdrehungen der Wickelrolle angegeben. Dieser Wert ist die Anzahl der Umdrehungen, die die Rolle vom Start des Vorgangs bis zum Erreichen der eingestellten Laufgeschwindigkeit in Beschleunigung ausführen muss. Analog hierzu ist der Wert auch die Anzahl der Umdrehungen, die die Rolle ab einem bestimmten Punkt des Laufwegs bis zum Fahrtende in Abbremsung ausführen muss.
- Die als „Nennwert Beschleunigung/Abbremsung“ bezeichnete Option ist die Werkseinstellung.

1		2		3		→ 4
 (x 1) PRG	 2	 (x 1) PRG		 = 5 sec		 3
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		Die Taste gedrückt halten;		3 Bewegungen zählen.
2 Bewegungen zählen.		2 Bewegungen zählen.		nach 5 Sekunden loslassen ;		

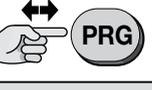
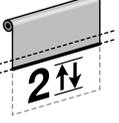
4		5		weiter →	
 = 5 sec		 3		 (x ...)	
Die Taste gedrückt halten;		nach 5 Sekunden loslassen ;		Die Taste so oft drücken und wieder loslassen , wie in der gewählten Option angegeben;	
3 Bewegungen zählen.				5 OPTIONEN: 1 Tastendruck = Einstellung keine Beschleunigung/Abbremsung = 0 Umdrehungen 2 Tastendrucke = Einstellung kurze Beschleunigung/Abbremsung = 0,7 Umdrehungen 3 Tastendrucke = Einstellung Nennwert Beschleunigung/Abbremsung = 1,5 Umdrehungen 4 Tastendrucke = Einstellung lange Beschleunigung/Abbremsung = 2 Umdrehungen 5 Tastendrucke = Einstellung höchste Beschleunigung/Abbremsung = 3 Umdrehungen	
		Die gewünschte Option auswählen und wie folgt programmieren →			

→ 5		6		Ende	
 7 Sek.	 1/ 2/ 3/ 4/ 5/		 = 5 sec		 3
Nach etwa 7 Sekunden führt der Motor die gleiche Anzahl Bewegungen wie Tastendrucke durch;		Die Taste gedrückt halten;		nach 5 Sekunden loslassen ;	
				3 Bewegungen zählen.	

A A.14 - Einstellung der Gesamt-Fahrdauer

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Diese Einstellung kann nur vorgenommen werden, wenn die Endlagen („0“) und („1“) bereits programmiert wurden.
- Der mit diesem Verfahren eingestellte Wert ergibt zusammen mit dem für die „Beschleunigung/Abbremsung“ eingestellten Wert (Verfahren A.13) als Ergebnis die Laufgeschwindigkeit. Ob die resultierende Laufgeschwindigkeit mit den Rollmerkmalen (Gewicht, Abmessungen der Tuchwelle, erforderliches Moment) kompatibel ist, kann dem Kapitel „Technische Eigenschaften“ entnommen werden.
- Werkseinstellung ist Funktion deaktiviert.

1		2		3		→ 4
 (x 1) PRG	 2	 (x 1) PRG		 = 5 sec		 3
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);		Die Taste gedrückt halten;		3 Bewegungen zählen.
2 Bewegungen zählen.		2 Bewegungen zählen.		nach 5 Sekunden loslassen ;		

4 weiter →

Die gewünschte Option auswählen und wie folgt programmieren →

(X ...)

5 OPTIONEN:
1 Tastendruck = Einstellung **7 Sekunden**
2 Tastendrucke = Einstellung **15 Sekunden**
3 Tastendrucke = Einstellung **20 Sekunden**
4 Tastendrucke = Einstellung **30 Sekunden**
5 Tastendrucke = **Deaktivierung der Funktion und Einstellung der Nenngeschwindigkeit**

Die Taste **so oft drücken und wieder loslassen, wie** in der gewählten Option angegeben;

→ 4	5	Ende
 1/ 2/ 3/ 4/ 5/		
Nach etwa 7 Sekunden führt der Motor die gleiche Anzahl Bewegungen wie Tastendrucke durch.	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;
		3 Bewegungen zählen.

A A.15 - Einstellung der Ansprechschwelle des Wettersensors „Sonne“ (nur Sensoren ohne integrierten Regeltrimmer)

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Wenn der Sensor mit einem Trimmer für die Einstellung der Ansprechschwelle ausgestattet ist, kann dieses Verfahren ignoriert werden. In diesem Fall in den Anleitungen des Sensors nachschlagen, um die Schwelle direkt mit dem Trimmer einzustellen.
- Werkseinstellung ist Ansprechschwelle 15 klux.

1	2	3	→ 4
(X 1)	(X 1)		
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;
2 Bewegungen zählen.	2 Bewegungen zählen.		3 Bewegungen zählen.

4 weiter →

Die gewünschte Option auswählen und wie folgt programmieren →

(X ...)

5 OPTIONEN:
1 Tastendruck = Einstellung des **Schwellenwerts auf 5 klux**
2 Tastendrucke = Einstellung des **Schwellenwerts auf 10 klux**
3 Tastendrucke = Einstellung des **Schwellenwerts auf 15 klux**
4 Tastendrucke = Einstellung des **Schwellenwerts auf 30 klux**
5 Tastendrucke = Einstellung des **Schwellenwerts auf 45 klux**

Die Taste **so oft drücken und wieder loslassen, wie** in der gewählten Option angegeben;

→ 4	5	Ende
 1/ 2/ 3/ 4/ 5/		
Nach etwa 7 Sekunden führt der Motor die gleiche Anzahl Bewegungen wie Tastendrucke durch.	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen ;
		3 Bewegungen zählen.

A A.16 - Speicher des Motors sperren und entsperren

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Mit der Aktivierung der Speichersperre kann das versehentliche und zufällige Speichern anderer, nicht vorgesehener oder nicht autorisierter Sender verhindert werden.

1		2		3 → 4	
Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.	Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	2 Bewegungen zählen.	Die Taste drücken und wieder loslassen (1 Mal);	3 Bewegungen zählen.

4		5 ...	
			Die gewünschte Option wählen und ausführen: <ul style="list-style-type: none"> Option A – Speicher des Motors SPERREN. Option B – Speicher des Motors ENTSPERREN.
Beide Tasten gleichzeitig gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;	4 Bewegungen zählen.	

Option – A	5 Ende	
	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen; 3 Bewegungen zählen.

Option – B	5 Ende	
	Die Taste gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen; 5 Bewegungen zählen.

— Verfahren DER GRUPPE "B" — Mit den Tasten am Motorkopf ausgeführte Verfahren

B B.1 - Feineinstellung der Höhen für die OBERE („0“) und UNTERE („1“) Endlage

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Die Einstellung kann jederzeit vorgenommen werden, vorausgesetzt die Endlagen wurden bereits programmiert.
- Das nachstehende Verfahren beschreibt die Einstellung der oberen Endlage „0“. Für die Einstellung der unteren Endlage „1“: (bei Schritt 1) eine ABWÄRTSBEWEGUNG ansteuern (anstatt aufwärts); (bei Schritt 2) die Höhe der Endlage „1“ einstellen (anstatt Endlage „0“); (bei Schritt 3) siehe Abbildung unten.

1		2 → 3	
Steuern einer AUFWÄRTSBewegung →		Die Höhe der Endlage „0“ einstellen →	
Die Taste drücken und wieder loslassen;	Warten, bis die Bewegung an der Endlage „0“ endet.		Die Taste mehrmals drücken, bis die gewünschte Höhe erreicht ist. Anmerkung – Jede Einrastung des Motors entspricht einer Drehung von etwa 2°.

3 Ende	
Einen der zwei Taster gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen; 3 Bewegungen zählen.

— VERFAHREN DER GRUPPE „C“ —

diese Verfahren können ausschließlich mit einem spezifischen Programmiergerät ausgeführt werden (Beispiel: TTP)

C ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Zur Ausführung der Verfahren dieser Gruppe muss ein kompatibles Programmiergerät zur Verfügung stehen (siehe Produktkatalog „Nice Screen“, der auch auf der Website www.niceforyou.com bereitsteht).
- Die mit dem gewählten Programmiergerät ausführbaren Programmierverfahren und Einstellungen können der Bedienungsanleitung und der Benutzerschnittstelle dieser Geräte entnommen werden.

— VERFAHREN DER GRUPPE „D“ —

ausgeführt mit einem wandmontierten Bediengerät mit Auf- und Ab-Tastern

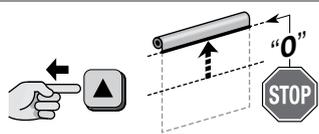
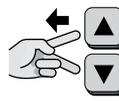
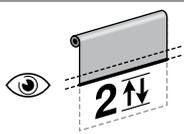
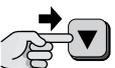
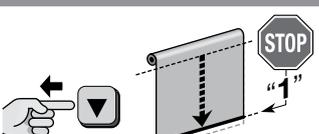
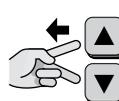
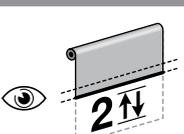
ALLGEMEINE HINWEISE ZU DEN VERFAHREN DER GRUPPE „D“

- Die Verfahren der Gruppe D müssen mit einem Bediengerät ausgeführt werden, das KEINE mechanisch verriegelte und stabile Taster haben darf.
- Zur Ausführung dieser Verfahren sollte der Motor vorzugsweise NICHT programmiert sein. Auf jeden Fall darf im Motor noch KEINE Endlage gespeichert sein.
- Wenn die Endlagen bereits mit dem Verfahren Verfahren D.1 programmiert wurden und diese anschließend geändert werden sollen, müssen ZUERST die alten Höhen mit dem Verfahren D.2 gelöscht werden.
- Nachdem der Motor mit den Verfahren der Gruppe D programmiert wurde, funktioniert das Bediengerät ausschließlich mit „Totmannbetrieb“, das heißt mit der im Verfahren A.9 beschriebenen Einstellung „D“. Außerdem kann kein Sender mehr programmiert werden (dies ist erst wieder möglich, wenn der Speicher des Motors mit dem Verfahren D.2 gelöscht wird).
- Um sicherzustellen, dass der Benutzer der Automation die Endlagen nicht versehentlich löscht, wird empfohlen, am Ende der Programmierung ein Bediengerät mit verriegelten Tastern zu installieren.

D D.1 - MANUELLE Programmierung der OBEREN („0“) und UNTEREN Endlage („1“)

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- Dieses Verfahren muss mit einem wandmontierten Bediengerät ausgeführt werden und kann anstelle der Verfahren A.3.1 und A.3.2 eingesetzt werden, oder in den Fällen, in denen für die Endlagenprogrammierung kein Funksender (oder ein vergleichbares Zubehörgerät) verwendet werden soll.

1	2	3
Steuern einer AUFWÄRTS-bewegung → 	 ...?..	
Den Taster ... gedrückt halten;	warten die Taste loslassen, sobald das Rollo die gewünschte Höhe „0“ (OBERE Endlage) erreicht hat.
		→ 3
	 = 5 sec	
	Beide Tasten gleichzeitig gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;
		
		2 Bewegungen zählen.
3	4	Ende
Steuern einer ABWÄRTS-bewegung → 	 ...?..	
Den Taster ... gedrückt halten;	warten...	die Taste loslassen, sobald das Rollo die gewünschte Höhe „1“ (UNTERE Endlage) erreicht hat.
		→ Ende
	 = 5 sec	
	Beide Tasten gleichzeitig gedrückt halten;	nach 5 Sekunden loslassen;
		
		2 Bewegungen zählen.

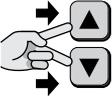
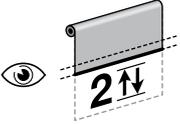
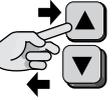
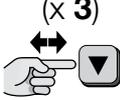
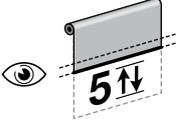
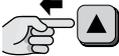
• Zuweisung der Auf- und Abwärtsbewegung an die jeweiligen Bedientasten (▲ und ▼)

Am Ende dieser Programmierung kann das Rollo mit einem einfachen Tastendruck gesteuert werden. Deshalb ein paar Steuerungen vornehmen, um zu kontrollieren, ob die Auf- und Abwärtsbewegungen korrekt mit den jeweiligen Tastern ▲ (Auf) und ▼ (Ab) kombiniert sind. Wenn die Kombination nicht korrekt ist, den Anschluss der **weiß-orangen** und **weißen** Drähte hinter dem Bediengerät vertauschen.

D D.2 - Speicher VOLLSTÄNDIG löschen

ANMERKUNGEN UND HINWEISE

- **Achtung!** – Mit dem Verfahren werden **ALLE** im Speicher des Motors enthaltenen Daten gelöscht, einschließlich der Höhen „0“ und „1“.

1		2		3 Ende	
					
Beide Taster gleichzeitig gedrückt halten;	2 Bewegungen zählen;	Sofort nur die die Taste ▼ loslassen; die Taste ▲ weiterhin gedrückt halten.	Innerhalb 5 Sekunden – den Taster drücken und wieder loslassen (3 Mal);	5 Bewegungen zählen.	Auch den Taster ▲ loslassen.

— VERFAHREN DER GRUPPE „E“ —

ausschließlich mit einem Smartphone mit NFC-Technologie (Near Field Communication) möglich

E ANMERKUNGEN UND HINWEISE

Die Programmierung mit der NFC-Technologie ist an diesem Motor noch nicht verfügbar. Für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an den technischen Kundendienst von Nice.

Mithilfe eines Smartphone mit NFC-Technologie und einer von Nice entwickelten App (die im Smartphone installiert werden muss), wird es möglich sein, die Motoren vor dem Einbau auch ohne Stromversorgung zu konfigurieren. Außerdem wird es möglich sein, eine Hardware- und Software-Diagnose des Motors durchzuführen, auch wenn er beschädigt ist.

5.1 - Öffnen, Schließen oder Anhalten des Rollos steuern

Zum Steuern des Rollos wird in der Regel die Taste des gewünschten Vorgangs gedrückt: ▲ = Öffnen; ▼ = Schließen; ■ = Stopp. Wenn ein Bediengerät verwendet wird, die vom Installateur mit den Verfahren A.9 und A.11 vorgenommenen Programmierungen beachten.

5.2 - Anfahren einer Zwischenlage des Rollos (Höhe „H“)

Nach Programmierung der ersten Zwischenlage des Rollos brauchen in der Regel nur die Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig gedrückt zu werden, um sie anzufahren. Um eventuelle weitere Zwischenlagen mit dem Sender anzufahren, sind die vom Installateur mit dem Verfahren A.5 vorgenommenen Programmierungen zu beachten. Wenn ein Bediengerät verwendet wird, kann die erste Zwischenlage nur angefahren werden, wenn der Installateur mit dem Verfahren A.9 den **Typ „E“** eingestellt hat.

5.3 - Steuerung des Rollos mit einem Sender mit mehreren Gruppen

Wenn der gewählte Sender **mehrere Gruppen von Screen-Motoren** steuert, muss vor der Erteilung eines Befehls die „Gruppe“ ausgewählt werden, zu welcher der zu steuernde Motor gehört. Weitere Informationen sind in der Bedienungsanleitung des Senders enthalten.

5.4 - Möglichkeit für den Benutzer, die Laufgeschwindigkeit des Rollos mit einem Sender mit „Slider“-Fläche zu variieren

Die Regelung der Geschwindigkeit durch den Benutzer ist besonders nützlich, wenn zum Beispiel gewünscht wird, dass der Antrieb leiser läuft (geringere Geschwindigkeit), oder wenn man es eilig hat und der Vorgang rasch ausgeführt werden soll (höhere Geschwindigkeit).

Bei Steuerung des Antriebs mit einem Nice-Sender mit „Slider“-Fläche (z.B. P1V usw.) kann die Laufgeschwindigkeit des Rollos wie folgt variiert werden: Die Schaltfläche in der Mitte des Sliders steuert die vom Installateur mit dem Verfahren A.12 oder A.14 eingestellte Geschwindigkeit (100%), die obere Fläche des Sliders steuert 150% der vom Installateur programmierten Geschwindigkeit, und die untere Fläche des Sliders steuert 33% der vom Installateur programmierten Geschwindigkeit (die Geschwindigkeit liegt jedoch in jedem Fall zwischen dem zulässigen Mindest- und Höchstwert des Motors).

5.5 - Aktivierung oder Deaktivierung der von den Wettersensoren direkt an den Motor gesendeten automatischen Befehle (Tabelle B)

Wenn in der Automation Wettersensoren vorhanden sind und der Sender die Tasten ☀️ und ☀️ hat, hat der Benutzer die Wahl zwischen der **Freigabe** (mit der Taste ☀️) und der **Sperre** (mit der Taste ☀️) des Empfangs der von den Wettersensoren an den Motor gesendeten automatischen Befehle. Kurz gesagt,

- Wenn der Empfang (mit der Taste ☀️) freigegeben ist, funktioniert der Motor **automatisch**;
- Wenn der Empfang (mit der Taste ☀️) gesperrt ist, funktioniert der Motor **manuell**.

Solange der Empfang freigegeben ist, kann der Benutzer jederzeit Handsteuerungen senden: diese haben Vorrang vor dem automatischen Betrieb des Antriebs. Solange der Empfang gesperrt ist, funktioniert der Antrieb ausschließlich mit den vom Benutzer gesendeten Handsteuerungen.

— BEGRIFFSBESTIMMUNGEN —

- **Sonnenintensität „über Schwellenwert“** = Bedingung, in der die Sonnenintensität den eingestellten Schwellenwert übersteigt.
- **Sonnenintensität „unter Schwellenwert“** = Bedingung, in der die Sonnenintensität zwischen null und der Hälfte des eingestellten Schwellenwerts liegt.

TABELLE B	mit klimatischen Bedingungen ...		
	über Schwellenwert	unter Schwellenwert	
Mit Motor in „AUTOMATIK-BETRIEB“ (zuvor mit der Taste ☀️ aktiviert) wenn der Benutzer den Befehl „Sonne-On“ erteilt (mit der Taste ☀️):	<ul style="list-style-type: none"> • das Rollo führt 2 Bewegungen aus und bleibt dann in der für den Status „über Schwellenwert“ festgelegten Position stehen. • das System startet den Timer. 	<ul style="list-style-type: none"> • das Rollo führt 2 Bewegungen aus und bleibt dann in der für den Status „unter Schwellenwert“ festgelegten Position stehen. • das System startet den Timer.
	... wenn der Benutzer den Befehl „Sonne-Off“ erteilt (mit der Taste ☀️):	<ul style="list-style-type: none"> • das Rollo führt 2 Bewegungen aus. 	<ul style="list-style-type: none"> • das Rollo führt 2 Bewegungen aus.
Mit Motor in „HANDBETRIEB“ (zuvor mit der Taste ☀️ aktiviert) wenn der Benutzer den Befehl „Sonne-On“ erteilt (mit der Taste ☀️):	<ul style="list-style-type: none"> • das Rollo wird in die für den Status „über Schwellenwert“ festgelegte Position gefahren. • das System startet den Timer. 	<ul style="list-style-type: none"> • das Rollo wird in die für den Status „unter Schwellenwert“ festgelegte Position gefahren. • das System startet den Timer.
	... wenn der Benutzer den Befehl „Sonne-Off“ erteilt (mit der Taste ☀️):	<ul style="list-style-type: none"> • das Rollo führt 2 Bewegungen aus. 	<ul style="list-style-type: none"> • das Rollo führt 2 Bewegungen aus.

5.5.1 - Verhalten des Motors wenn der „Sonnensensor“ vorhanden ist

- Wenn die Intensität des Sonnenlichts über den Schwellenwert ansteigt, führt der Motor 2 Minuten nach Eintreten dieser Bedingung selbständig eine Abwärtsbewegung aus.
- Wenn die Intensität des Sonnenlichts unter den Schwellenwert sinkt, führt der Motor 15 Minuten nach Eintreten dieser Bedingung selbständig eine Aufwärtsbewegung aus.

Anmerkung – Vorübergehende Reduzierungen des Sonnenlichts, die weniger als 15 Minuten dauern, werden nicht erfasst. Die Handsteuerungen des Benutzers bleiben immer aktiv und kommen zu den vom System generierten automatischen Steuerungen hinzu.

5.6 - Funktion „Hinderniserkennung“

Diese Funktion ist ein Sicherheitssystem, das automatisch anspricht, wenn die Auf- oder Abwärtsbewegung des Rollos unvermittelt durch ein Hindernis (ein Gegenstand, eine Person) gebremst wird. In diesen Fällen bricht der Motor den laufenden Vorgang sofort ab und führt (sofern eingestellt) eine kurze Bewegungsumkehr durch (siehe Verfahren A.10).

5.7 - Möglichkeit der nachträglichen Optimierung der Endlagen

Unter Umständen kann es vorkommen, dass sich die Höhen der Endlagen in den Tagen nach der Installation um ein paar Millimeter oder Zentimeter verschieben. Die Ursache hierfür ist möglicherweise das Setzen des Tuches oder der Konstruktion; dadurch kommt es zu einem Erschlaffen des Tuches oder zu Unregelmäßigkeiten im Vergleich zu anderen Tüchern. Wenn der Motorkopf zugänglich ist, ist es in diesen Fällen möglich, eine oder beide Endlagen mit dem Verfahren B.1 zu optimieren.

5.8 - Funktion „Selbstaktualisierung der Endlagen“

Achtung! – Die Funktion steht nur zur Verfügung, wenn die Endlagen mit dem halbautomatischen Verfahren (Abschnitt A.4) programmiert wurden. Die Funktion kann nicht deaktiviert werden.

Während des täglichen Gebrauchs der Automation wird die Funktion während einer Aufwärtsbewegung beim Anschlag des Rollos gegen den Rollokasten oder eine sonstige mechanische Arretierung (obere Endlage „0“) automatisch aktiviert. Bei jedem Anschlag misst die Funktion erneut die Position der oberen Endlage und speichert den neuen Wert, der den vorherigen ersetzt. Mit der Zeit werden dadurch die durch Verschleiß und Wärmeschwankungen verursachten Ausdehnungen oder Verkürzungen ausgeglichen, damit das Rollo die Aufwärtsbewegung immer genau an der oberen Endlage beendet.

5.9 - Maximaler Dauerbetrieb (Funktion „thermischer Schutz“)

Dieser Motor ist für die private Nutzung, und daher für einen nicht kontinuierlichen Betrieb ausgelegt. Bei längerem Gebrauch, der die vorgesehenen Grenzen übersteigt (siehe Kapitel „Technischen Eigenschaften“), werden zum Schutz vor Überhit-

zung automatisch weitere Vorgänge verhindert, bis die Temperatur wieder innerhalb der Grenzwerte liegt.

5.10 - Diagnose- und Alarmfunktion

Am Motorkopf befindet sich eine LED, die den **Alarmstatus** (mit **rotem Licht**) und den **Installationsstatus** (mit **grünem Licht**) signalisiert. Wenn gleichzeitig ein Alarm- und ein Installationsstatus vorliegt, hat immer der Alarmstatus Vorrang. Die jeweilige Bedeutung der Leuchtanzeigen ist in **Tabelle C** aufgeführt.

TABELLE C – Anzeigen der LED (am Motorkopf)	
GRÜNE LED	Bedeutung
0 Blinkimpulse	= mindestens 1 Sender gespeichert und 2 Endlagen programmiert.
1 Blinkimpuls	= mindestens 1 Sender gespeichert und 1 Endlage programmiert.
2 Blinkimpuls	= mindestens 1 Sender gespeichert und keine Endlage programmiert.
3 Blinkimpuls	= kein Sender gespeichert (der Status der Endlagen wird nicht von der LED angezeigt).
ROTE LED	
Bedeutung	
0 Blinkimpulse	= kein Fehler.
ein mit Dauerlicht	= schwerer Fehler - 1 (Motor beschädigt: Bitte wenden Sie sich an den Kundendienst).
1 Blinkimpuls	= thermischer Schutz aktiv.
2 Blinkimpulse	= die letzte Fahrt wurde von der Funktion „Hinderniserkennung“ automatisch abgebrochen.
3 Blinkimpulse	= zu hohe Belastung im Vergleich zu den auf dem Typenschild des Motors angegebenen Werten.
4 Blinkimpulse	= schwerer Fehler - 2 .
5 Blinkimpulse	= schwerer Fehler - 3 .
6 Blinkimpulse	= schwerer Fehler - 4 (Temperatur der Steuerstromkreise über dem Grenzwert).
7 Blinkimpulse	= schwerer Fehler - 5 (Betriebsstörung der Bremse).
8 Blinkimpulse	= schwerer Fehler - 6 (Betriebsstörung der Bremse).
9 Blinkimpulse	= schwerer Fehler - 7 .
10 Blinkimpulse	= schwerer Fehler - 8 .
11 Blinkimpulse	= schwerer Fehler - 9 .

Der Motor reagiert auf die Meldung des **Installationsstatus** durch Ausführung einiger Bewegungen in dem Augenblick, in dem eine Fahrt angesteuert wird. Die jeweilige Bedeutung der Bewegungen ist in **Tabelle D** aufgeführt.

TABELLE D – Anzeigen durch Bewegungen	
ANZ. BEWEGUNGEN	Bedeutung
0 Bewegungen	= mindestens 1 Sender gespeichert und 2 Endlagen programmiert.
1 Bewegung	= kein Sender gespeichert (der Status der Endlagen wird nicht durch Bewegungen angezeigt).
2 Bewegungen	= mindestens 1 Sender gespeichert und die Speicherung von mindestens 1 Endlage fehlt.
5 Bewegungen	= schwerer Fehler im Speicher des Motors.

Was tun, wenn... (Abhilfe bei Problemen)

Um genau festzustellen, um welche Art von Problem es sich handelt, in **Tabelle C** (und **D**), im Abschnitt 5.10 nachlesen.

- ❑ **Bei Speisung einer elektrischen Phase bewegt sich der Motor nicht:**
Wenn ausgeschlossen werden kann, dass der thermische Schutz angesprochen hat, und daher gewartet werden muss, bis der Motor abgekühlt ist, prüfen, ob die Netzspannung den im Kapitel „Technische Eigenschaften“ angegebenen Daten entspricht. Dazu die Spannung zwischen dem Masseleiter und der gespeisten elektrischen Phase messen. Wenn das Problem fort dauert, das Versorgungskabel vom Motor trennen (**Abb. 4-i**) und wieder anschließen.
- ❑ **Bei Ansteuerung einer Aufwärtsbewegung startet der Motor nicht:**
Dies kann vorkommen, wenn sich das Rollo in der Nähe der oberen Endlage („0“) befindet. In diesem Fall muss das Rollo zuerst etwas nach unten gefahren und dann erneut die Aufwärtsbewegung angesteuert werden.
- ❑ **Das System ist im Notzustand mit „Totmannbetrieb“:**
 - Kontrollieren, ob der Motor einem heftigen elektrischen oder mechanischen Schock ausgesetzt war.
 - Kontrollieren, ob jedes Motorteil unversehrt ist.
 - Die obere („0“) und die untere Endlage („1“) löschen und neu programmieren.

Entsorgung des Geräts

Wie die Installationsarbeiten muss auch die Demontage am Ende der Lebensdauer dieses Produktes von Fachpersonal ausgeführt werden.

Dieses Produkt besteht aus verschiedenen Stoffen: Einige können recycelt werden, andere müssen entsorgt werden. Informieren Sie sich über die Recyclings- oder Entsorgungssysteme, die in Ihrem Gebiet gemäß der geltenden Vorschriften für dieses Produkt vorgesehen sind. **Achtung!** – Bestimmte Teile des Produktes können Schadstoffe oder gefährliche Substanzen enthalten, die – falls sie in die Umwelt gelangen – schädliche Auswirkungen auf die Umwelt und die menschliche Gesundheit haben könnten. Wie durch das nebenstehende Symbol veranschaulicht, ist es verboten, dieses Produkt zum Haushaltsmüll zu geben. Halten Sie sich daher bitte an die „Mülltrennung“, die von den geltenden Vorschriften in Ihrem Land bzw. in Ihrer Gemeinde vorgesehen ist, oder geben Sie das Produkt an Ihren Verkäufer zurück, wenn sie ein gleichwertiges neues Produkt kaufen. **Achtung!** – Die örtlichen Verordnungen können schwere Strafen im Fall einer widerrechtlichen Entsorgung dieses Produktes vorsehen.



Das Verpackungsmaterial des Produkts muss entsprechend den einschlägigen Umweltschutzvorschriften entsorgt werden.

Technische Eigenschaften

Beachten Sie die auf dem Typenschild des Motors angegebenen Daten.

Anmerkungen: • Alle angegebenen technischen Eigenschaften beziehen sich auf eine Umgebungstemperatur von 20 °C (± 5 °C). • Nice S.p.a. behält sich das Recht vor, jederzeit bei Bedarf und unter Wahrung derselben Zweckbestimmung und Funktionen Änderungen am Gerät vorzunehmen.

CE- Konformitätserklärung

Erklärung gemäß Richtlinie 1999/5/EG

Anmerkung - Der Inhalt dieser Erklärung entspricht dem in der vor dem Druck dieser Anleitung verfügbaren, letzten Revision, der offiziellen Unterlage, die sich im Firmensitz der Nice S.p.a. befindet. Dieser Text wurde aus Herausgebergründen überarbeitet. Eine Kopie der Originalausgabe der Erklärung kann bei Nice S.p.a. angefordert werden. (TV) I.

Erklärung Nummer: **537/Era INN Edge-AC**

Revision: **0**

Sprache: **DE**

Der Unterzeichnete Mauro Sordini erklärt als Chief Executive Officer unter seiner Haftung, dass das Produkt:

Herstellername: NICE S.p.A.

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

Bevollmächtigter für die Zusammenstellung der technischen Dokumentation: NICE S.p.A.

Produkttyp: Rohrmotor für vertikale Innenrolllos, Abdunkelungen

Modell / Typ: EIM1002012T, EIM0602012T, EIM0302012T, EIS10002012T, EIS06002012T, EIS03002012T

Zubehör: -

Entspricht den grundsätzlichen Anforderungen des Artikels 3 der nachfolgenden Richtlinie der Europäischen Gemeinschaft für den Gebrauch, zu dem die Produkte bestimmt sind:

Richtlinie 1999/5/EG des EUROPÄISCHEN PARLAMENTS UND DES RATES vom 9. März 1999 über Funkanlagen und Telekommunikationsendeinrichtungen und die gegenseitige Anerkennung ihrer Konformität, gemäß den folgenden harmonisierten Normen:

- Schutz der Gesundheit (Art. 3(1)(a)): EN 62479:2010
- Elektrische Sicherheit (Art. 3(1)(a)): EN 60950-1:2006+A11:2009+A12:2011+A1:2010+A2:2013
- Elektromagnetische Verträglichkeit (Art. 3(1)(b)): EN 301 489-1 V1.9.2:2011, EN 301 489-3 V1.6.1:2013
- Funkspektrum (Art. 3(2)): EN 300 220-2 V2.4.1:2012

Außerdem ist das Produkt mit den Bestimmungen der folgenden europäischen Richtlinien konform:

- Richtlinie 2006/95/EG DES EUROPÄISCHEN PARLAMENTS UND DES RATES vom 12. Dezember 2006 zur Angleichung der Rechtsvorschriften der Mitgliedstaaten betreffend elektrische Betriebsmittel zur Verwendung innerhalb bestimmter Spannungsgrenzen, gemäß den folgenden harmonisierten Normen: EN 60335-1:2002 + A1:2004 + A11:2004 + A12:2006 + A2:2006 + A13:2008 + A14:2010 + A15:2011, EN 60335-2-97:2006+A11:2008+A2:2010, EN 62233:2008

- Richtlinie 2004/108/EG DES EUROPÄISCHEN PARLAMENTS UND DES RATES vom 15. Dezember 2004 zur Angleichung der Rechtsvorschriften der Mitgliedstaaten über die elektromagnetische Verträglichkeit und zur Aufhebung der Richtlinie 89/336/EWG, gemäß den folgenden harmonisierten Normen: EN 55014-1:2006+A1:2009+A2:2011; EN 55014-2:2015, EN 61000-3-2:2014, EN 61000-3-3:2013

Oderzo, 28. Oktober 2015

Ing. Mauro Sordini
(Chief Executive Officer)





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

www.niceforyou.com