

Era Mat MHT-USA

CE

Tubular motor



EN - Instructions and warnings for installation and use

IT - Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso

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

ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

Nice

Safety measures and warnings

The present manual contains important safety instructions for the **INSTALLATION** and **USE** of the product.

INSTALLATION:

⚠ Incorrect installation could cause serious injury. For this reason, all installation instructions contained in the present manual should be carefully followed during the working operations.

PRODUCT USE:

⚠ For the safety of persons, it is very important to follow these instructions carefully in the everyday use of the product. Keep this manual in a safe place for future reference.

The Era Mat MHT-USA series motors, have been designed for the automation of rolling shutters and awnings; any other use is considered improper and is prohibited. These motors are intended for residential use. Maximum continuous operating time is 4 minutes. When selecting the motor based on the application requirements, the nominal torque and operating time shown in the rating plate must be considered.

The minimum diameter of the winding roller the motor may be installed on is 52mm for the motor with torques up to 35Nm, 60mm for the motor with torques greater than 35Nm.

The motor must be installed by qualified technicians in compliance with current safety regulations.

All unnecessary electrical cables must be removed before installation; all mechanisms not required for motorized operation must be disabled. If the motor is installed at a height below 2.5 m, all moving parts of the motor must be protected. For awning applications, the horizontal clearance between the fully open awning and any stationary object must be at least 0.4 m.

The PVC power supply cable supplied with Era Mat MHT-USA motors is ideal for internal installation; an insulated tube must be used to protect the cables when installed outside, or the specific S05RN-F type cable can be

requested.

The tubular motor must not be subjected to crushing, impacts, falls or contact with any kind of liquid. Do not perforate or drive screws into any part of the tubular motor; see figure 1. The control switch must be fixed in an easily visible location but away from moving parts and at a height no less than 1.5 m. Do not modify any components unless such action is specified in these instructions. Operations of this kind are likely to lead to malfunctions. NICE disclaims any liability for damage resulting from modified products.

For maintenance and repairs contact a qualified technician.

When the roller shutter or awning is in movement, make sure that there are no persons within the movement range. Do not activate the awning if work is being carried out close by, for example: window cleaning; in case of automatic control, disconnect the power supply as well. Do not let children play with the fixed control device and keep the remote controls out of their reach. Check the balancing springs (if any) and the wear of cables at frequent intervals.

⚠ If the slope of the awning is less than 25% or less than the value recommended by the manufacturer it should be retracted to avoid water pockets when it rains.

⚠ The rolling shutter could be damaged if used when ice has formed.

⚠ Some of the programming phases can use the mechanical stops of the roller shutter (caps and/or burglar-proof springs). In this case it is necessary to select a motor with a torque that is suitable for the application taking into consideration the effective stress and avoiding excessively powerful motors.

1) Product description

The Era Mat MHT-USA series motors, are electric motors equipped with RPM reduction and terminating at one end with a shaft on which the driving wheels can be mounted; see figure 2. The motor must be fitted inside the winding tube, where it can raise or lower the roller shutter or awning.

The control unit incorporated in the motor also has a high precision electronic limit switch system that can constantly detect the position of the rolling shutter.

The movement limits, awning open and awning closed (as well as intermediate positions), can be programmed and the awning automatically stops when these positions are reached. The electronic limit switch can also compensate for possible stretching of the fabric ("CAT" function) thereby guaranteeing the perfect closure of the box and avoid sagging when opened.

The Era Mat MHT-USA motors can be programmed to activate the reduction of the torque (RDC function) that decreases motor torque by approximately 50% just before the awning closes completely to prevent excessive stretching of the fabric. The Era Mat MHT-USA motors also features an "RDT" draw release function that reduces the stretch of the fabric momentarily after the closing operation has been completed, to prevent prolonged stretching. The CAT, RDC and RDT functions have been especially studied to simulate the careful and meticulous behaviour of a person who opens and closes the awning manually.

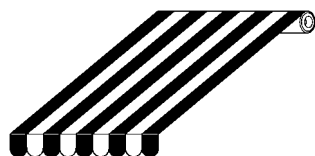
The Era Mat MHT-USA series motors incorporate a radio receiver operating at a frequency of 433.92 MHz, with rolling code technology that guarantees high levels of security. It is possible to memorize up to 14 transmitters for each motor in the ERGO, PLANO and NICEWAY series; see figure 3; that allow the remote control of the

motors, or 3 wind and sun radio sensors "VOLO S RADIO" which control the motor depending on the weather conditions.

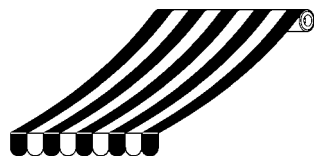
The programming of the limit switches and additional functions can be done directly from the transmitters, with beeps that sound to guide users through the various phases.

The Era Mat MHT-USA motors can be programmed with particular functions to resolve specific problems:

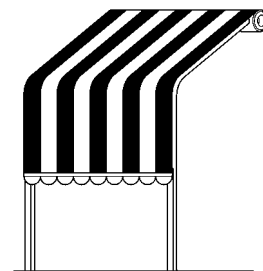
- **FRT**: this function allows the canvas to be drawn by a programmable measure, after the awning has reached the complete opening. It lets you eliminate the unsightly slack areas of the canvas when the awning is open. For further details see **table A10**.
- **FTC**: to motorise awnings that are kept taut through an automatic hooking mechanism, e.g. stationary canopies. For further details see **table A11**.



Without FRT



With FRT



Arbour awning with hooks

1.1) When to use the automatic realignment emergency manoeuvre

The Era Mat MHT-USA tubular motors have an emergency manoeuvre.

The emergency manoeuvre is a mechanism that lets you move the awning manually, e.g. during a power cut. It is used through the small shaft located in the head of the motor, by rotating it one way or the other.

When the emergency manoeuvre is used, or if the motor has no power for more than 24 hours, the motor control unit loses the value of the current position of the awning. In this situation an automatic realignment phase is envisaged; upon receiving a command

the motor may assume two different behaviours depending on the command sent.

– raise command: The motor will make the awning rise until the box closes against the retainer.

– lowering command: The motor will make the awning lower for 3 seconds to then invert the direction by closing the awning against the box.

Note – The box closes with the RDC level (reduction of the traction torque) selected previously.

2) Installation

⚠ Incorrect installation could cause serious injury.

Proceed as follows to prepare the motor:

1. Position the limit switch crown (E) on the motor (A) until it fits into the corresponding limit switch ring (F); make sure that the two grooves match. Push it into position as shown in Fig. 5.
2. Mount the drive wheel (D) on the motor shaft.
3. Secure the drag wheel with the pressurised seeger to the motor.
4. Fit the assembled motor into the winding roller until the crown (E) is fully inserted. Fasten the drive wheel (D) to the winding roller using the M4x10 screw, so as to prevent the motor from slipping or sliding axially (fig. 6).
5. Finally, secure the motor head to the special support (C) with the spacer (if any), using the clips or split pin (B).

- | | |
|-----------|-------------------------------|
| A: | Era Mat MHT-USA Tubular motor |
| B: | Fastening clips or split pins |
| C: | Support and spacer |
| D: | Draw lock ring |
| E: | Idle lock ring |
| F: | Idle ring |

2.1) Electrical connections

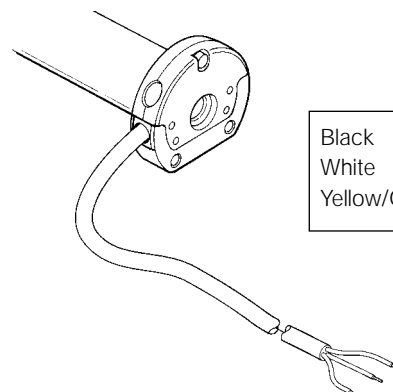
⚠ For motor connections, an omnipolar disconnecting device with a 3-mm minimum distance between contacts must be provided for disconnection from the mains power supply (disconnecting switch or plug and socket, etc.).

⚠ Carefully follow all the connection instructions, if you have any doubts do not make experiments but consult the relevant technical specifications sheets which are also available on the web site www.niceforyou.com. An incorrect connection may be dangerous and cause damage to the system.

The cable for the electrical connections of the Era Mat MHT-USA motor has 3 connection conductors:

- Phase, Neutral and Earth.

Check that the mains voltage corresponds to the Era Mat MHT-USA plate data.

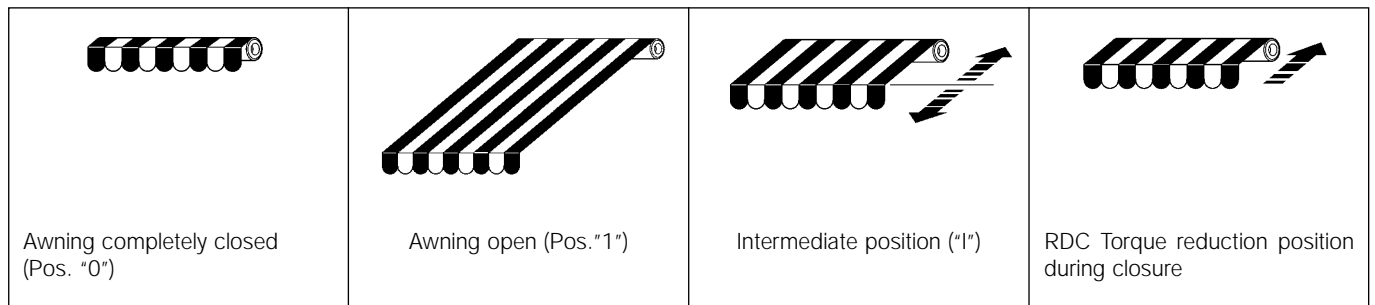


- | | |
|--------------|-----------|
| Black | = Phase |
| White | = Neutral |
| Yellow/Green | = Earth |

3) Adjustments

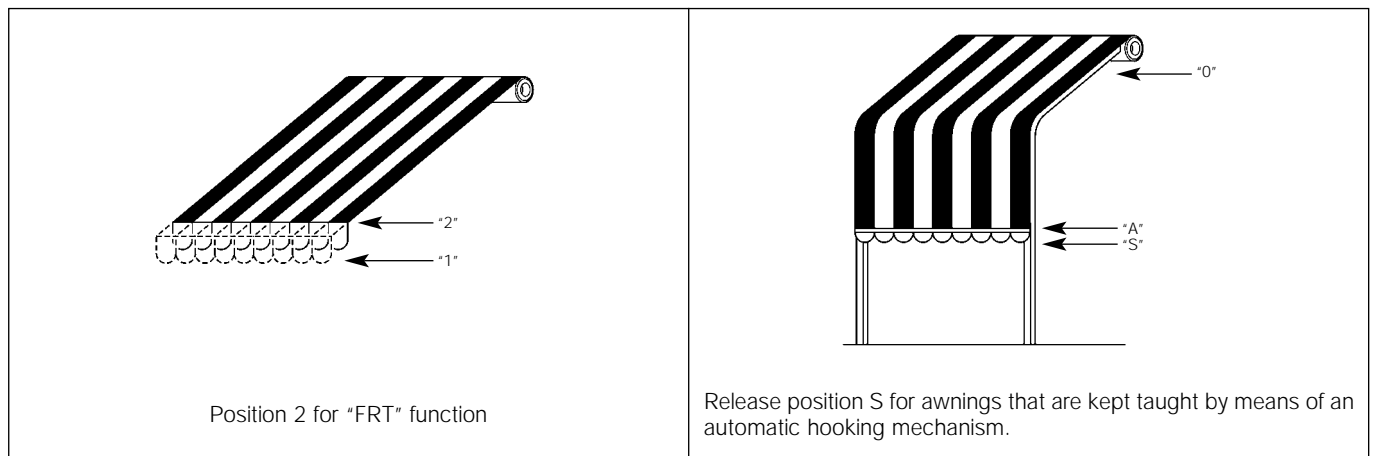
The tubular motors feature an electronic limit switch system, the electronic control unit interrupts the movement when the awning reaches the set opening and closing positions. These positions must be programmed into the memory after the motor has been installed and the awning mounted.

The motor can still be controlled even if these two positions, "0" (awning closed) and "1" (awning open), have not yet been memorised, however, the movement in this case will be hold-to-run. An intermediate position (Pos. "I") to partially open the awning can also be programmed. The "I" position and the activation of the torque reduction (RDC) can also be programmed at a later date.



The following can also be programmed:

- Position 2 necessary for the "FRT" function that keeps the fabric taut when the awning is fully open.
- The "FTC" function to automate awnings with an automatic hooking mechanism.



4) Programming

The programming phase is divided into 3 parts:

1. Memorisation of the transmitters
2. Programming of positions "0" and "1"
3. Optional programming

For the transmitter to command an Era Mat MHT-USA series motor, the memorisation phase must be carried out as indicated in table A1.








WARNING:

- **All the memorization sequences are timed, that is, they must be completed within the programmed time limits.**
- For transmitters with multiple "groups", choose the transmitter group the motor must be associated with before proceeding with the memorization phase.
- Programming via radio may be done on all the receivers within the range of the transmitter; therefore, only the one involved in the operation should be kept switched on.

It is possible to check if the motor already has transmitters memorized; this is done by checking the number of beeps when the motor is switched on.














Control of the memorized transmitters	
2 long beeps	♪♪ No memorized transmitter
2 short beeps	♪♪ There are already transmitters memorized

4.1) Programming the transmitters

Table "A1"	Memorizing the first transmitter (in Mode I)	Example
1.	Connect the motor to the power supply, 2 long beeps will be heard immediately	 
2.	Within 5 seconds press and hold button  of the transmitter to be memorized (for approx. 3 seconds).	 3s
3.	Release button  when you hear the first of the 3 beeps confirming memorization	 

See table A2 for the memorization of additional transmitters

When one or more transmitters have already been memorized, others may be enabled as shown in table A2.


























Table "A2"	Memorisation of other transmitters or the radio climate sensor (in Mode I)	Example
1.	Press and hold down the  key of the new transmitter or the climate sensor (about 5 seconds) until you hear a beep; then release the  key	New  5s  
2.	Press button  of a previously memorized transmitter slowly 3 times	Old  X3
3.	Press button  on the new transmitter again. Release button  when you hear the first of 3 beeps, signalling that memorization has been carried out	New    

Note: If the memory is full (14 transmitters), 6 beeps will indicate that the transmitter cannot be memorized.

4.2) Awning with box - Semiautomatic programming of the positions: "0" (Upper limit switch) and "1" (Lower limit switch)

A remote control memorised in Mode I must be used to program the positions. The manoeuvres will remain hold-to-run until positions "0" and "1" have been memorised in the control unit. To begin with, the direction of the motor is not defined but after point 1 in table A3 has been completed the direction of the motor is automatically assigned to the remote control buttons.

Follow the procedure in table A3 to program the "0" and "1" positions:

Table "A3"	Programming of positions "0" and "1"	Example
1.	Press and hold buttons  or  of a memorised remote control until the awning is fully closed and the motor automatically stops.	  
2.	Press and hold button  that lowers the awning	 
3.	Release button  when the awning is in the desired position ("1"). If necessary use the  and  buttons to adjust the position.	 
4.	Press and hold button  of the transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds) then release it	  5s
5.	Release and press again button  for another 5 seconds until  rapid beeps are heard	  5s 
6.	Press button  until 3 beeps are heard and a short up and down movement occurs indicating that the position has been memorised	  

The programming of the limit switches "0" and "1" also automatically enables the RDC function (reduction of the traction torque). The function is set on the "standard" level and the installer may modify the level with the procedure in paragraph 4.4.3 or may disable the function using table A8 of the manual.

4.3) Awning without box - Manual programming of the positions: "0" (Upper limit switch) and "1" (Lower limit switch)

To program the positions, a remote control already memorised in mode I must be used. As long as positions "0" and "1" are not memorised in the control unit, the movements take place in the hold-to-run mode (in the second programming phase of height "0" the motor will not operate in the hold-to-run mode). Initially the direction of the motor is not defined, but upon completion of point 1 of table "A4" the direction of the motor is automatically assigned to the keys of the remote controls. Every 100 manoeuvres, the motor will carry out a realignment through the impact with the set RDC force.

Table "A4"	Programming position "0" e "1"	Example
1.	Press and hold down the ▲ or ▼ key of a memorised remote control until the closure of the awning is complete and the motor automatically stops against the mechanical retainer.	
2.	Press and hold down the ▼ key that makes the awning lower	
3.	Release the ▼ command when the awning has reached the position ("1"). If necessary, adjust the desired position with the ▼ and ▲ keys.	
4.	Press and hold down the ■ key of the transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	
5.	Release and press the ■ key again for another 5 seconds until you hear 4 fast beeps	
6.	Press the ▼ key until there are 3 beeps and a short raising and lowering movement	
7.	Press the ▲ key and stop with the ■ key the awning at the desired position "0"	
8.	Press and hold down the ■ key of the transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	
	Release and press the ■ key again for another 5 seconds until you hear 4 fast beeps	
9.	Press the ▲ key until you hear 3 beeps. Height "0" memorised	

4.4) Optional programming

Optional programming is only possible after positions "0" and "1" have been programmed.

4.4.1) Memorisation of the intermediate position "I"

When an intermediate position "I" is memorised the awning can be manoeuvred into the "I" position by pressing the ▲ and ▼ buttons of the transmitter together.

Follow the procedure shown in table A5 to memorise the intermediate position:

Table "A5"	Programming of the intermediate position "I"	Example
1.	Using buttons ▲ ■ ▼ of a remote control, move the awning into the "I" position to be memorised	
2.	Press and hold down button ■ until you hear a beep (after about 5 seconds)	
3.	Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	
4.	Press buttons ▼ and ▲ together until 3 beeps are heard, indicating that the position has been memorised	

4.4.2) Cancellation of the positions or RDC function

To modify the previously memorised positions, they must firstly be cancelled and then the new positions programmed again. In position "1" it can be changed without cancelling it (see table "A13").












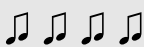









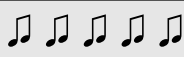









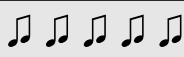
Table "A6"	Cancellation of the intermediate position "1"	Example
1.	Press and hold down button  of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Release and press again button  for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	  5s 
3.	Press buttons  and  together until 5 beeps are heard, indicating that the intermediate position has been cancelled	  

Table "A7"	Cancellation of positions "0" and "1"	Example
1.	Press and hold down button  of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Release and press again button  for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	  5s 
3.	Press button  until 5 beeps signal that positions "0" and "1" have been cancelled	 

WARNING: After positions "0" and "1" have been cancelled the awning will move with hold-to-run and a new position needs to be memorised.










Note: the intermediate positions "1" and the RDC function that are programmed are not cancelled. If you wish to cancel everything (including the codes of the transmitters), refer to table "A12".

Table "A8"	Cancellation of the torque reduction function (RDC)	Example
1.	Press and hold down button  of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Release and press again button  for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	  5s 
3.	Press button  until 5 beeps signal that RDC function has been deactivated	 

Note: Now the awning will close at full force





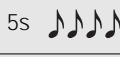


4.4.3) RDC level programming through the transmitter

The procedure allows the setting of the impact force which the motor will apply in the box closure phase (4 adjustable thresholds).

Table "A9"	RDC level programming	Example
1.	Press the  and  keys of the transmitter memorised in mode I at the same time until the motor makes 1 beep	  
2.	Within 5 seconds, with a frequency of 2 seconds, the raising button of the transmitter to select the desired level: - pressed once = level 1 (standard(*) reduction of the motor torque) - pressed twice = level 2 (greater reduction of the motor torque) - pressed 3 times = level 3 (much greater reduction of the motor torque) - pressed 4 times = level 4 (high reduction of the motor torque)	 x1 = level 1 x2 = level 2 x3 = level 3 x4 = level 4
3.	Wait for the motor to confirm the level just selected with a number beeps (example: 3 beeps = level 3 selected)	
4.	Within 5 seconds from the last beep, confirm the level by briefly pressing the  key	 5s
5.	If the procedure has been carried out correctly the motor will make 3 beeps	

4.4.4) Activation of the Closure torque reduction (RDC)











The torque reduction is a programmable function that prevents excessive tension on the fabric by reducing the pulling torque by approximately 50% just before the awning is fully retracted against the box.

Table "A10"	Programming the torque reduction (RDC)	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	  5s 
3.	Press button ■ until 3 beeps indicate that the RDC function has been activated	 

4.4.5) Programming of the "FRT" function

After having programmed positions "0" and "1", position "2" can be programmed that activates the retraction function FRT of the fabric.

Follow the indications in table "A11" to program position "2".

Table "A11"	Programming position "2"	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Press and hold buttons ■ ▼ for another 5 seconds until 2 rapid beeps are heard. At this point the awning automatically moves to the position of the lower limit switch (position "1")	  5s 
3.	Use buttons ▼ and ▲ within 5 seconds to position the awning in the desired retraction position	  
4.	Confirm the position with button ■ of the transmitter within 5 seconds until 3 beeps are heard. Afterwards the awning will move to the lower programmed limit switch position (position "1")	 





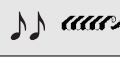





Note: if the programming described in point 4 is not confirmed the modifications are aborted and the previous programming is maintained. If after having programmed this function you wish to eliminate it, the procedure in table A15 must be followed, omitting step 3 which would modify position "1".

When position "2" is programmed, the electronic control unit automatically calculates the difference between positions "2" and "1", so that each time a lower command is given, the awning lowers to the greater of the two positions and then retrieves the fabric until arriving to the lesser of the two positions.

4.4.6) Programming of the "FTC" function.

After having programmed positions "0" and "1", position "S" can be programmed that activates the "FTC" function for the automation of awnings with an automatic hooking mechanism. Until the mechanism is working correctly, position "1" must be programmed a few centimetres after the hooking point so that hooking occurs when retracting from point "1", and position "S" is programmed a few centimetres after the release point so that the ascent from point "S" is performed freely.










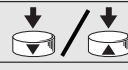





Follow the procedure indicated in table "A12" to program position "S":

Table "A12"	Programming the release position "S"	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Press and hold buttons ■ ▼ for another 5 seconds until 2 rapid beeps are heard. At this point the awning automatically moves to position "1"	  5s 
3.	Use buttons ▼ and ▲ within 5 seconds to position the awning in the release position "S" (below position "1")	 
4.	Confirm the position by pressing buttons ▼ and ▲ of the transmitter together within 5 seconds until 3 beeps are heard. At this point the awning will automatically move to position "0"	  

Note: if the programming described in point 4 is not confirmed the modifications are aborted and the previous programming is maintained. If after having programmed this function you wish to eliminate it, the procedure in table "A13" must be followed, omitting step 3 which would modify position "1".

4.4.7) Modifying position "1"

Follow the procedure indicated in table "A13" to modify position "1":

Table "A13"	Modifying position "1"	Example
1.	Press and hold down button  of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	 5s 
2.	Press and hold buttons   for another 5 seconds until 2 rapid beeps are heard. At this point the awning automatically moves to the position "1"	 5s 
3.	Use buttons  and  within 5 seconds to reposition the awning in the new position to be programmed	
4.	Confirm the position by pressing buttons   of the transmitter together within 5 seconds until 3 beeps are heard and a short up and down movement is performed.	  

Note: if the programming described in point 4 is not confirmed the modifications are aborted and the previous programming is maintained. By modifying position "1" the "FRT" and "FTC" functions are cancelled.

4.5) Memory deletion






















This procedure can be performed in case it becomes necessary to delete all the data contained in the memory of the control unit in the Era Mat MHT-USA motors.

The memory can be cancelled:

- with one transmitter already memorised (table "A14")
- with no transmitter memorised (table "A15").




The following can be cancelled:

- The transmitter codes only, ending at step 4
- All data (transmitter codes, positions, RDC function, etc) completing the entire procedure.

Table "A14"	Cancellation of the memory with a memorised transmitter	Example
1.	Keep button  of the transmitter pushed until a beep is heard (after approx. 5 seconds).	 5s 
2.	Keep button  of the transmitter pushed until 3 beeps are heard; release button  on the third beep.	  
3.	Keep button  of the transmitter pushed until 3 beeps are heard; release button  on the third beep.	  
4.	Keep button  of the transmitter pushed until 3 beeps are heard; release button  on the third beep.	  
5.	If you wish to cancel all data, push buttons  and  together within 2 seconds and then release them.	within 2s 

After a few seconds 5 beeps signals that all codes has been cancelled.

To cancel the memory with a transmitter that has not been memorised:

Table "A15"	Cancellation of the memory with a non-memorised transmitter	Example
1.	Turn the power supply off for at least 3 seconds.	 3s
2.	Turn on the power and within 10 seconds rotate the emergency manoeuvre for at least 6 turns	  x6 within 10s
3.	At this point, within 1 minute, it is possible to delete the memory using the procedure in table A13 with any transmitter, even if not memorised.	60s Table "A11"

If necessary, the awning can be automated using a VOLO S RADIO wind and sun sensor. When the sensor is correctly memorised in the motor it lowers the awning when there is sun and retracts it when there is wind. Refer to the VOLO S RADIO instructions for the detailed performances and programming the sensor's levels.

5) Climate management

Response to sun:

- at the sun overthreshold command by a climate sensor, the motor will carry out the opening of the awning.
- At the sun underthreshold command by a sensor, the motor will carry out the closure of the awning.

Special cases:

The sun is not a blocking event, or better the user may at any time decide to close, open or adjust the opening of the awning as required. When the climate sensor sends the sun underthreshold command, in any case the motor will carry out the closure of the awning.

Response to rain:

- at the start of rain command by a climate sensor, the motor will carry out a lowering or raising movement according to the direction previously selected, blocking the command logic related to the sun.
- At the end of rain command, the motor will restore the operation logic of the sun.

Special cases:

Rain is not a blocking event, or better the user may at any time decide to close, open or adjust the opening of the awning as required. When interacting with the awning by opening or closing it during the raining phase, about each 15 minutes the motor will restore the initial condition of the event if still present (awning open or closed according to the direction). Rain prevails over the sun.

Response to wind:

- at the wind overthreshold command, the motor will carry out the closure of the awning by blocking the motor commands and the sun/rain operation logic.
- At the wind underthreshold command, the motor restores the operation logic of the sun/rain unblocking the automation.

Special cases:

Wind is a blocking event, or better it blocks the commands by the user and the sun/rain logics to protect the awning from hypothetical breakage.

SUN ON Function:

When SUN ON is activated via the remote control, the motor will immediately respond to the climate logic related to the SUN. If the sun was active the awning will immediately lower, while if the sun was not active nothing will happen.

6) Additional information

The Era Mat MHT-USA series motors recognise the transmitters of the ERGO, PLANO, NICEWAY and VOLO S RADIO series (see chapter 6.1 "Transmitters usable").

A particular command can also be associated to each transmitter button by means of a specific memorization procedure (see chapter 6.2 "Transmitter programming in Mode I and Mode II").

⚠ Warning: use transmitters that have been memorised in Mode 1 only for programming.

6.1) Available transmitters

Table A16 indicates the transmitters that can be used with the related coding.

Table "A16"

Transmitters

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

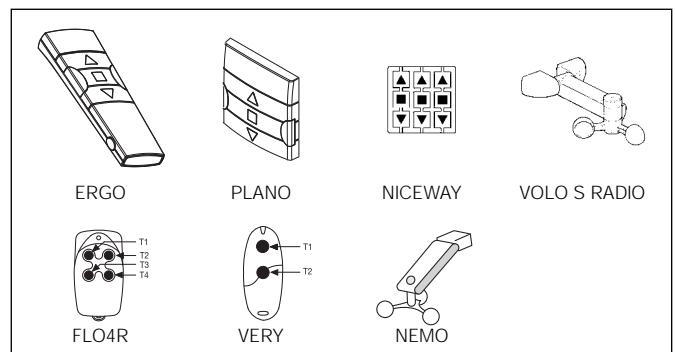
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (the whole series)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



6.2) Memorizing the transmitters in Mode I and Mode II

Tables "A1" and "A2" describe the memorization of the transmitters in "Mode I" where a specific command is assigned to each button: button ▲ (1) = "Up"; button ■ (2) = "Stop"; button ▼ (3) = "Down".

It is possible to memorise the transmitters also in "Mode II"; this mode allows greater flexibility in using the keys of the transmitters. On the same Era Mat MHT-USA motor it is possible to memorise transmitters in Mode I and in Mode II.

6.2.1) Mode I

The command associated to the transmitter buttons is fixed in Mode I: button ▲ (1) = "Up"; button ■ (2) = "Stop"; button ▼ (3) = "Down", another button 4 commands the "Stop".

A single memorization phase is performed in Mode I for each transmitter and a single section is occupied in the memory. It is not important which button is pushed when memorizing in Mode I.

Memorizing and deleting the transmitters in Mode I (see Tables A1 and A2).

Mode I	
Button	Command
Button ▲ or 1	Up
Button ■ or 2	Stop
Button ▼ or 3	Down
Button 4	Stop

6.2.2) Mode II

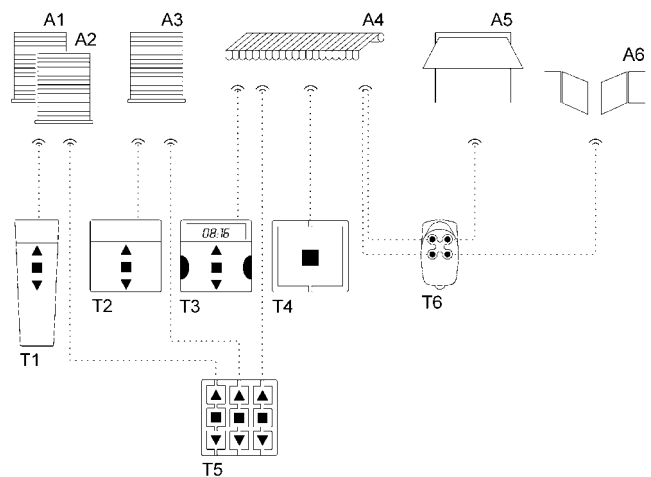
One of the four possible commands can be associated to each of the transmitter buttons in Mode II: 1 = Step-by-Step; 2 = Up-Stop; 3 = Down-Stop, 4 = Stop. A memorization phase is performed for each button in Mode II, and each occupies a section of the memory. The button pushed is memorized during memorization in Mode II. A new memorization is necessary if one wishes to assign another command to another button of the same transmitter.

Mode II	
No.	Command
1	Step-by-Step (up-stop-down-stop...),
2	Up-Stop (up-stop-up-stop...)
3	Down-Stop (down-stop-down-stop...)
4	Stop

6.2.3) Example of Mode I and Mode II combined memorization

Group commands can be created taking opportune advantage of the Mode I and Mode II memorizations as shown in the diagram.

- The T1 transmitter (Ergo1) memorized in Mode I on A1 and A2 simultaneously commands the Up, Stop or Down of both A1 and A2.
- The T2 transmitter (Plano1) memorized in Mode I on A3 only, commands the Up, Stop or Down of A3 only.
- The T3 transmitter (PlanoTime) memorized in Mode I on A4 only, commands the Up, Stop or Down of A4 only.
- The T4 transmitter (WM001C) memorized in Mode II (Step-by-Step) commands A4 only.
- The T5 transmitter (WM003G) memorized in Mode I to command A1 and A2 with group 1, A3 with group 2 and A4 with group 3; commands the Up, Stop or Down of A1 and A2, A3 or A4.
- The T6 transmitter (Flo4R) memorized in Mode II on A4 (buttons 1 and 3) on A5 (button 2) and on A6 (button 4), commands the Up and Down of A4, or the opening of the garage door A5 or the opening of the automatic gate A6.



WARNING:

- Some functions (positions, operations...) **cannot be** programmed with the transmitter memorized in Mode II as different buttons need to be pushed in this phase, such as button ■ and button ▲ for example.
- The "multiple group" commands **cannot be** used with a transmitter memorized in Mode II.










When one or more transmitters have already been memorized, others may be memorized in Mode II as shown in table A17.

Table "A17"	Memorizing additional transmitters in Mode II	Example
1.	Press and hold down the button to be memorized of the new transmitter (for approx. 5 seconds) until you hear a beep; then release it	New ↓ 5s ↑
2.	EWithin 5 seconds push and hold the button of an old and already memorized transmitter (approx. 5 seconds) until 2 beeps are heard; then release the button	Old ↓ 5s ↑
3.	Within 5 seconds start to push the same button of the old transmitter the same number of times equal to the required command: 1="Step-by-Step" 2="Up" 3="Down" 4="Stop"	New ↓ 1-4
4.	After about 3 seconds the same number of beeps as the selected command are heard.	3s ↓ 1-4
5.	Within 2 seconds push the same button of the new transmitter	New ↓
6.	Release the button when you hear the first of the 3 beeps confirming memorization	↑

If at point 5 the same number of beeps equal to the selected command are not heard, simply do not push any more buttons and wait a few seconds for the programming to finish without memorizing.

Note: If the memory is full (14 transmitters), 6 beeps will indicate that the transmitter cannot be memorized.

A new transmitter can easily be memorized with the same characteristics as that of the old one by following the procedure in table A18. The "new" transmitter will inherit the characteristics of the old one, i.e. if the old transmitter was memorized in Mode 1, the new one will also function in Mode 1, if the old transmitter was memorized in Mode II then the button of the new transmitter will be associated to the same command as that of the old one.

Table "A18"	Memorizing other transmitters	Example
1.	Press and hold down the button to be memorized of the new transmitter (for approx. 3 seconds) then release it	New  >3s 
2.	Press and hold down the button to be memorized of the old transmitter (for approx. 3 seconds) then release it	Old  >3s 
3.	Press and hold down the button to be memorized of the new transmitter (for approx. 3 seconds) then release it	New  >3s 
4.	Press and hold down the button to be memorized of the old transmitter (for approx. 3 seconds) then release it	Old  >3s 
5.	The memorization of the new transmitter is confirmed with 3 beeps	

Note: If the memory is full (14 transmitters), 6 beeps will indicate that the transmitter cannot be memorized.

7) Disposal

This product is an integral part of the automation system it controls and must be disposed of along with it.

As in installation operations, at the end of the product's lifespan, disposal operations must be performed by qualified personnel.

The product is made of various types of materials: some of them may be recycled, while others must be scrapped. Seek information on the recycling and disposal methods envisaged by the local regulations in your area for this product category.

Warning! – Some parts of the product may contain polluting or hazardous substances which, if released to the environment, may cause serious damage to the environment or to human health.

As indicated by the symbol alongside, disposal of this product with household waste is prohibited. Separate the waste into categories for disposal, according to the methods established by current legislation in your area, or return the product to the retailer when purchasing a new version.



Warning! – Local legislation may impose heavy fines in the event of illegal disposal of this product.

8) What to do if... a short troubleshooting guide!

When the motor is switched on, no beep is emitted.

Make sure the motor is powered at the correct mains voltage; if the power supply is correct there is probably a serious fault and the motor needs to be repaired by the customer service department.

The motor does not move after a command is given.

- If it has been working up until then, it may be that the thermal protection device has cut-in, therefore wait a few minutes for the motor to cool.
- Make sure that there is at least one memorized transmitter, checking that the motor emits short beeps when switched on.
- Make sure that the transmitter and motor are communicating, keeping button ■ (2) of a transmitter (memorized or not) pushed for at least 5 seconds, if a beep is heard this means that the motor is receiving the signal from the transmitter therefore go on to the last control; otherwise perform the next control
- Check the correct emission of the transmitter radio signals with the following empirical test: push a button and rest the LED against the aerial of a normal household radio (ideally inexpensive) that is switched on and tuned in at 108.5 Mhz FM or as close as possible; a low sound should be heard with crackling pulses
- Check, by slowly pushing one at a time, all of the transmitter buttons, if none of them command a movement of the motor, this means that the transmitter is not memorized.

After a radio command, 6 beeps are heard and the manoeuvre does not start.

The radio control unit is unsynchronised, repeat the transmitter memorization process.

After a command, 10 Beeps sound and then the manoeuvre begins.

The auto-diagnosis of the memorized parameters has revealed a fault (positions, programming the operations are incorrect). Delete and repeat programming if necessary.

When raising the motor stops before reaching the set position (pos. "0", pos. "1") and then makes three attempts to start again.

This is normal: when an excessive force is detected while raising, the motor is switched off for about 1 second and then attempts to finish the manoeuvre; check if there are obstacles that are blocking the movement.

When lowering the motor stops before reaching the set position (pos. "1", pos. "1").

This is normal: when an excessive force is detected while raising, the motor is switched off; check if there are obstacles that are blocking the movement.

The motor only moves in "hold-to-run".

If positions "0" and "1" haven't been programmed the up and down movement of the motor occurs in hold-to-run only. Program positions "0" and "1".

Positions "0" and "1" are programmed but it has a "hold-to-run" movement when lowering.

The emergency override mechanism has probably been used or the motor has been switched off for over 24 hours. Retract the awning until position "0" is reached.

9) Technical specifications of the NEOMAT-MHT and NEOMAT-LHT tubular motors

Supply Voltage and Frequency	: See the technical data on the label attached to each model
Current and power	: See the technical data on the label attached to each model
Torque and speed	: See the technical data on the label attached to each model
Motor diameter:	: NEOMAT-MHT =45mm; NEOMAT-LHT =58mm
Precision (Resolution) of the electronic limit switch	: greater than 0.55° (depending on the Era Mat MHT-USA version)
Precision of the stop positions	: Class 2 (±5%)
Mechanical resistance	: in accordance with EN 14202
Continuous operation time	: See the technical data on the label of each model
Protection class	: IP 44
Minimum operating temperature	: -20 °C
Length of connection cable	: 3 m
Radio receiver frequency	: 433.92 MHz
Radio receiver coding	: 52 Bit rolling code FLOR and FLOR+INFO
No. of transmitters that can be memorized	: 14, including a maximum of 3 VOLO-S-Radio, Nemo climate sensors
Range of ERGO, PLANO and NICEWAY transmitters	: Estimated 150 m in the open and 20 m inside buildings *

* The capacity of the transmitters is strongly influenced by other devices with continuous transmissions which operate at the same frequency. These include alarms, headphones, etc... which interfere with the receiver.

Nice S.p.a. reserves the right to modify its products at any time it deems necessary.

"This device complies with Part 15 of the FCC Rules and with RSS-210 of Industry Canada.

Operation is subject to the following two conditions:

- 1) this device my not cause harmful interference**
- 2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation."**

Avvertenze e precauzioni per la sicurezza:

Il presente manuale contiene importanti istruzioni di sicurezza per l'INSTALLAZIONE e l'USO del prodotto.

INSTALLAZIONE:

⚠ L'installazione non corretta può causare gravi ferite. Per questo motivo, durante le fasi del lavoro, si raccomanda di seguire attentamente tutte le istruzioni di installazione contenute in questo manuale.

USO DEL PRODOTTO:

⚠ Nell'uso quotidiano del prodotto, ricordare che per la sicurezza delle persone è importante seguire attentamente queste istruzioni. Conservare infine il manuale per poterlo consultare in futuro.

I motori serie Era Mat MHT-USA, sono stati realizzati per automatizzare il movimento di avvolgibili e tende da sole; ogni altro uso è improprio e vietato. I motori sono progettati per uso residenziale, è previsto un ciclo di lavoro continuo massimo di 4 minuti. Nella scelta del tipo di motore in funzione dell'applicazione, si dovrà considerare la coppia nominale ed il tempo di funzionamento riportati sui dati di targa.

Il diametro minimo del rullo avvolgitore su cui il motore può essere installato è 52mm per il motore con coppie fino a 35Nm, 60mm per il motore con coppie maggiori di 35Nm.

L'installazione deve essere eseguita da personale tecnico nel pieno rispetto delle norme di sicurezza.

Prima dell'installazione devono essere allontanati tutti i cavi elettrici non necessari; tutti i meccanismi non necessari per il funzionamento motorizzato devono essere disattivati. Le parti in movimento del motore devono essere protette se questo è montato ad una altezza inferiore a 2,5m. Nelle tende da sole, la distanza in orizzontale tra la tenda completamente aperta e qualsiasi oggetto permanente deve essere garantita ad almeno 0,4m.

Il cavo di alimentazione in PVC in dotazione ai motori serie Era Mat MHT-

USA li rendono adatti ad essere installati all'interno; per uso esterno occorre proteggere tutto il cavo con un tubo d'isolamento; oppure richiedere lo specifico cavo tipo S05RN-F.

Non sottoporre il motore tubolare a schiacciamenti, urti, cadute o contatto con liquidi di qualunque natura; non forare né applicare viti per tutta la lunghezza del tubolare; vedere figura 1. L'interruttore di comando deve essere a vista dell'applicazione ma distante dalle parti in movimento e posto ad una altezza di almeno 1,5m. Non eseguire modifiche su nessuna parte se non previste nelle presenti istruzioni; operazioni di questo tipo possono solo causare malfunzionamenti; NICE declina ogni responsabilità per danni derivati da prodotti modificati.

Rivolgersi a personale tecnico competente per manutenzioni e riparazioni.

Mantenere le persone distanti dall'avvolgibile quando è in movimento. Non azionare la tenda se nelle vicinanze vengono eseguiti dei lavori, ad esempio: pulizia vetri; nel caso di comando automatico, scollegate anche l'alimentazione elettrica. Non permettere ai bambini di giocare con i comandi e tenere lontano da loro i telecomandi. Se presenti; controllare spesso le molle di bilanciamento o l'usura dei cavi.

⚠ In caso di pioggia per evitare il fenomeno delle sacche d'acqua è necessario ritrarre la tenda a braccio se la pendenza è minore del 25% o del valore raccomandato dal fabbricante.

⚠ In caso di formazione di ghiaccio; il funzionamento potrebbe danneggiare l'avvolgibile.

⚠ Alcune fasi della programmazione possono sfruttare i fermi meccanici dell'avvolgibile (tappi e/o molle anti-intrusione). In questo caso è indispensabile scegliere il motore con la coppia più adatta all'applicazione considerando l'effettivo sforzo evitando motori troppo potenti.

1) Descrizione del prodotto

I motori serie Era Mat MHT-USA, sono dei motori elettrici, completi di riduzione di giri, che terminano ad una estremità con un apposito albero sul quale possono essere inserite le ruote di trascinamento; vedere figura 2. Il motore viene installato inserendolo dentro al tubo dell'avvolgibile (tapparella o tenda) ed è in grado di muovere l'avvolgibile in salita od in discesa.

La centrale incorporata nel motore dispone anche di un sistema di finecorsa elettronico ad elevata precisione che è in grado di rilevare costantemente la posizione dell'avvolgibile.

Attraverso una operazione di programmazione vengono memorizzati i limiti del movimento, cioè tenda chiusa e tenda aperta (più eventuali posizioni intermedie); dopo ogni comando il movimento si fermerà automaticamente al raggiungimento di queste posizioni. Il finecorsa elettronico è in grado di compensare eventuali allungamenti del telo (funzione "CAT") garantendo la chiusura perfetta del cassonetto ed evitando allentamenti del telo quando è aperto. I motori serie Era Mat MHT-USA possono essere programmati per attivare la riduzione di coppia (funzione "RDC") che diminuisce del 50% circa la coppia del motore poco prima che la tenda sia completamente chiusa per evitare di tirare eccessivamente il telo. I motori serie Era Mat MHT-USA prevedono inoltre la funzione "RDT" di rilascio della trazione che allenta brevemente la tensione sul telo dopo aver terminato la manovra di chiusura, in modo che il telo non rimanga troppo teso per lunghi periodi. Le funzioni CAT, RDC ed RDT sono state studiate per simulare il comportamento attento e diligente di una persona che muove manualmente la tenda.

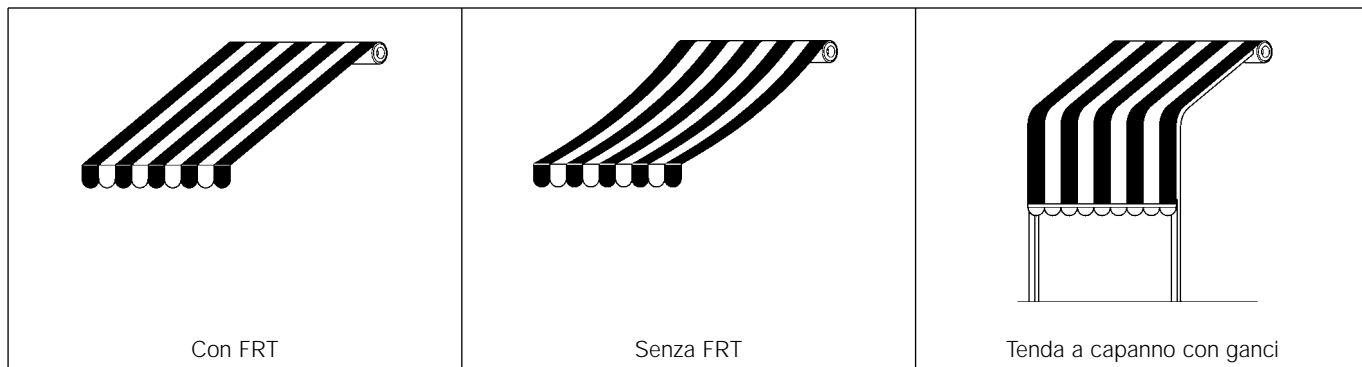
I motori serie Era Mat MHT-USA contengono anche un ricevitore radio che opera alla frequenza di 433.92 MHz con tecnologia rolling code, per garantire elevati livelli di sicurezza. Per ogni motore è

possibile memorizzare fino a 14 trasmettitori delle serie ERGO, PLANO e NICEWAY; vedere figura 3; che permettono il comando a distanza del motore, oppure fino a 3 radiosensori di vento e sole "VOLO S RADIO" che comandano automaticamente il motore in funzione della situazione climatica.

La programmazione dei finecorsa e di alcune funzioni aggiuntive è possibile direttamente dai trasmettitori ed un "Bip" acustico ne guiderà le varie fasi.

Sui motori Era Mat MHT-USA possono essere programmate delle funzioni particolari che risolvono dei problemi specifici:

- **FRT**: questa funzione permette di ritirare il telo, di una misura programmabile, dopo che la tenda ha raggiunto la completa apertura. Permette di eliminare gli antiestetici allentamenti del telo quando la tenda è aperta. Per ulteriori dettagli vedere **tabella A10**.
- **FTC**: permette di motorizzare tende che vengono mantenute tese attraverso un meccanismo di aggancio automatico, ad esempio le tende a capanno. Per ulteriori dettagli vedere **tabella A11**.



1.1) Quando si utilizza la manovra di soccorso riallineamento automatico

I motori tubolari Era Mat MHT-USA dispongono di manovra di soccorso.

La manovra di soccorso è un meccanismo che permette di muovere la tenda manualmente, ad esempio quando manca l'energia elettrica. Si utilizza attraverso l'astina collocata nella testa del motore, ruotandola in un senso oppure nell'altro.

Quando viene usata la manovra di soccorso, oppure se il motore rimane senza energia elettrica oltre 24 ore, la centrale di comando del motore perde il valore della posizione attuale della tenda. In questa situazione è prevista una fase di riallineamento automatico, alla

ricezione di un comando il motore potrà assumere due comportamenti diversi a seconda del comando inviato.

– comando di salita: Il motore farà salire la tenda fino a quando il cassonetto si chiuderà in battuta.

– comando di discesa: Il motore farà scendere la tenda per 3 secondi, poi invertirà la marcia chiudendo la tenda in battuta contro il cassonetto.

Nota – La chiusura del cassonetto avverrà con il livello di RDC (riduzione della coppia di trazione) selezionato precedentemente.

2) Installazione

⚠ L'installazione non corretta può causare gravi ferite

Preparare il motore con la seguente sequenza di operazioni:

1. Infilare la corona del finecorsa (E) sul motore (A) fino ad inserirsi nella corrispondente ghiera del finecorsa (F) facendo combaciare le due scanalature; spingere sino alla battuta come indicato da Fig. 5.
2. Inserire la ruota di trascinamento (D) sull'albero del motore.
3. Al motore, fissare la ruota di trascinamento con il seeger a pressione.
4. Introdurre il motore così assemblato nel rullo di avvolgimento fino ad inserire anche l'estremità della corona (E). Fissare la ruota di trascinamento (D) al rullo di avvolgimento mediante vite M4x10 in modo da evitare possibili slittamenti e spostamenti assiali del motore (fig. 6).
5. Infine bloccare la testa del motore all'apposito supporto (C), con l'eventuale distanziale mediante i fermagli o la copiglia (B).

- | | |
|-----------|-----------------------------------|
| A: | Motore tubolare Era Mat MHT-USA |
| B: | Fermagli o copiglie per fissaggio |
| C: | Supporto e distanziale |
| D: | Ruota di trascinamento |
| E: | Corona a folle |
| F: | Ghiera a folle |

2.1) Collegamenti elettrici

⚠ Nei collegamenti dei motori è necessario prevedere un dispositivo onnipolare di sconnessione dalla rete elettrica con distanza tra i contatti di almeno 3 mm (sezionatore oppure spina e presa ecc.).

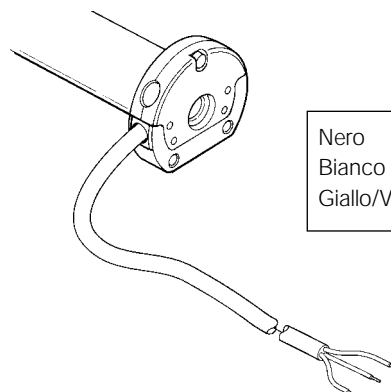
⚠ Rispettare scrupolosamente i collegamenti previsti; in caso di dubbio non tentare invano ma consultare le apposite schede tecniche di approfondimento disponibili anche sul sito "www.niceforyou.com".

Un collegamento errato può provocare guasti o situazioni di pericolo.

Il cavo per i collegamenti elettrici del motore Era Mat MHT-USA dispone di 3 conduttori di collegamento:

- Fase, Neutro e Terra.

Verificare che la tensione di rete corrisponda ai dati di targa di Era Mat MHT-USA.

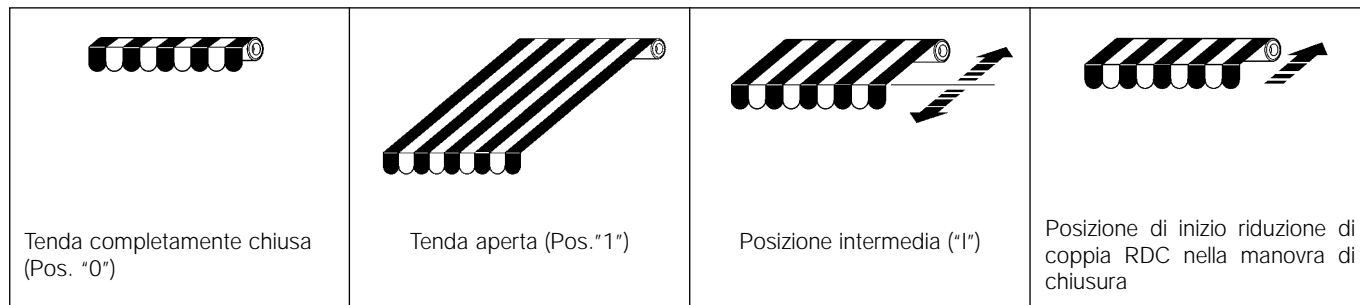


- | | |
|--------------|----------|
| Nero | = Fase |
| Bianco | = Neutro |
| Giallo/Verde | = Terra |

3) Regolazioni

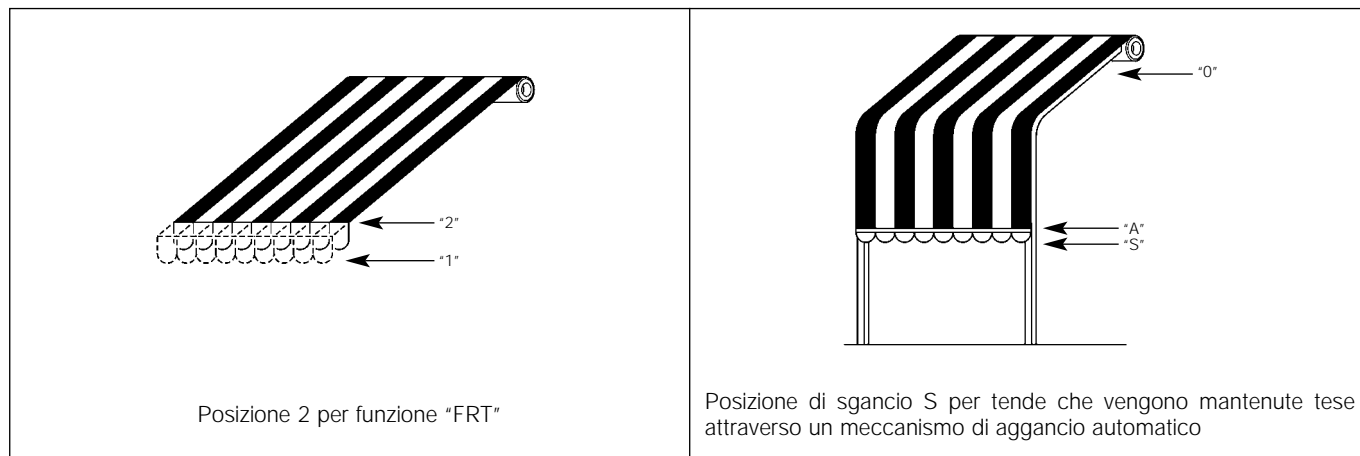
I motori tubolari dispongono di un sistema di fine corsa elettronico, la centrale elettronica interrompe il movimento quando la tenda raggiunge le posizioni di chiusura e di apertura programmate. Queste posizioni vanno memorizzate con una opportuna programmazione che deve essere fatta direttamente con motore installato e tenda completamente montata.

Se le posizioni "0" (tenda chiusa) e "1" (tenda aperta) non sono ancora state memorizzate è possibile comandare ugualmente il motore ma il movimento avverrà a uomo presente. E' possibile programmare anche una posizione intermedia (Pos. "I") per una apertura parziale della tenda. La posizione "I" e l'attivazione della riduzione di coppia (RDC) possono essere programmate anche in un secondo tempo.



Inoltre è possibile programmare:

- La posizione 2 necessaria per attivare la funzione "FRT" che consente di tendere il telo quando la tenda è completamente aperta.
- La funzione "FTC" per l'automazione di tende munite di un meccanismo di aggancio automatico.



4) Programmazione

La fase di programmazione è divisa in 3 parti:

1. Memorizzazione dei trasmettitori
2. Programmazione delle posizioni "0" e "1"
3. Programmazioni opzionali



Affinché un trasmettitore possa comandare un motore serie Era Mat MHT-USA è necessario eseguire la fase di memorizzazione come indicato in tabella A1.

ATTENZIONE:

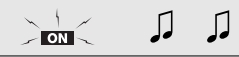


- **Tutte le sequenze di memorizzazione sono a tempo, cioè devono essere eseguite entro i limiti di tempo previsti.**
- Con trasmettitori che prevedono più "gruppi", prima di procedere alla memorizzazione occorre scegliere il gruppo del trasmettitore al quale associare il motore.
- La memorizzazione via radio può avvenire in tutti i ricevitori che si trovano nel raggio della portata del trasmettitore; è quindi opportuno tenere alimentato solo quello interessato all'operazione.

E' possibile verificare se nel motore vi sono già dei trasmettitori memorizzati; a questo scopo è sufficiente verificare il numero di bip acustici emessi al momento dell'accensione del motore.

Verifica dei trasmettitori memorizzati










2 bip lunghi		Nessun trasmettitore memorizzato
2 bip brevi		Vi sono già dei trasmettitori memorizzati

4.1) Programmazione dei trasmettitori

Tabella "A1"	Memorizzazione del primo trasmettitore (in Modo I)	Esempio
1.	Collegare il motore all'alimentazione da rete, subito si sentiranno 2 bip lunghi	
2.	Entro 5 secondi premere e tener premuto il tasto ■ del trasmettitore da memorizzare (circa 3 secondi).	
3.	Rilasciare il tasto ■ al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	

Per memorizzare altri trasmettitori vedere tabella A2

Quando uno o più trasmettitori sono già stati memorizzati, è possibile memorizzarne altri come indicato in tabella "A2".







Tabella "A2"	Memorizzazione di altri trasmettitori (in Modo I)	Esempio
1.	Premere e tenere premuto il tasto ■ del nuovo trasmettitore o del sensore climatico (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto ■	Nuovo  5s  
2.	Premere lentamente per 3 volte il tasto ■ di un trasmettitore vecchio e già memorizzato	Vecchio  X3
3.	Premere ancora il tasto ■ del nuovo trasmettitore Rilasciare il tasto ■ al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	Nuovo     

Nota: se la memoria è piena (14 trasmettitori) si sentiranno 6 Bip ed il trasmettitore non potrà essere memorizzato.

4.2) Tenda con cassonetto - Programmazione semiautomatica delle posizioni: "0" (finecorsa Alto) e "1" (finecorsa Basso)

Per programmare le posizioni bisogna utilizzare un telecomando già memorizzato in Modo I. Fino a quando nella centrale non vengono memorizzate le posizioni "0" e "1" valide, i movimenti sono a uomo presente. Inizialmente la direzione del motore non è definita, ma al completamento del punto 1 della tabella "A3" la direzione del motore viene automaticamente assegnata ai tasti dei telecomandi.

Per la programmazione delle posizioni 0 e 1 seguire la procedura indicata in tabella "A3":

Tabella "A3"	Programmazione Posizioni "0" e "1"	Esempio
1.	Premere e tenere premuto il tasto ▲ o il tasto ▼ di un telecomando memorizzato fino a quando si completa la chiusura della tenda e il motore si ferma automaticamente.	
2.	Premere e tenere premuto il tasto ▼ che fa scendere la tenda	
3.	Rilasciare il comando ▼ quando la tenda ha raggiunto la posizione desiderata ("1"). Se è necessario, aggiustare la posizione con i tasti ▼ e ▲.	
4.	Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
5.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
6.	Premere il tasto ▼ fino a quando 3 bip e un breve movimento di salita e di discesa segnerà che la quota è stata memorizzata.	

La programmazione dei finecorsa "0" e "1" abilita automaticamente anche la funzione RDC (riduzione della coppia di trazione). La funzione è impostata sul livello "standard" e l'installatore può modificare il livello con la procedura del paragrafo 4.4.3 o può disabilitare la funzione tramite la tabella A8 del manuale.



4.3) Tenda senza cassetto - Programmazione manuale delle posizioni: "0" (finecorsa Alto) e "1" (finecorsa Basso)

Per programmare le posizioni bisogna utilizzare un telecomando già memorizzato in modo I. Fino a quando nella centrale non vengono memorizzate le posizioni "0" e "1" i movimenti sono a uomo presente (nella seconda fase di programmazione della quota "0" il motore non funzionerà a uomo presente). Inizialmente la direzione del motore non è definita, ma al completamento del punto 1 della tabella "A4" la direzione del motore viene automaticamente assegnata ai tasti dei telecomandi. Ogni 100 manovre, il motore effettuerà un riallineamento tramite impatto con la forza RDC impostata.

Tabella "A4"	Programmazione Posizioni "0" e "1"	Esempio
1.	Premere e tenere premuto il tasto ▲ o il tasto ▼ di un telecomando memorizzato fino a quando si completa la chiusura della tenda e il motore si ferma automaticamente per battuta meccanica.	
2.	Premere e tenere premuto il tasto ▼ che fa scendere la tenda	
3.	Rilasciare il comando ▼ quando la tenda ha raggiunto la posizione ("1"). Se è necessario, regolare con i tasti ▼ e ▲ la posizione desiderata.	
4.	Premere e tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
5.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
6.	Premere il tasto ▼ fino a quando 3 bip e un breve movimento di salita e di discesa Quota "1" memorizzata	
7.	Premere il tasto ▲ e fermare con il tasto ■ la tenda alla posizione "0" desiderata	
8.	Premere e tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
9.	Premere il tasto ▲ fino a quando si sentono 3 bip. Quota 0 memorizzata	

4.4) Programmazioni opzionali

Tutte le programmazioni opzionali sono possibili solo dopo aver programmato le posizioni "0" e "1".

4.4.1) Memorizzazione della posizione intermedia "I"

Quando è memorizzata una posizione intermedia "I" sarà possibile muovere la tenda nella posizione "I" premendo contemporaneamente i 2 tasti ▲ ▼ del trasmettitore.

Per memorizzare la posizione intermedia seguire la procedura indicata in tabella "A5":

Tabella "A5"	Programmazione posizione intermedia "I"	Esempio
1.	Utilizzando i tasti ▲ ■ ▼ di un telecomando portare la tenda dove si desidera memorizzare la posizione "I"	
2.	Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
3.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
4.	Premere contemporaneamente i tasti ▼ ▲ fino a quando 3 bip segnalano che la quota è stata memorizzata	

4.4.2) Cancellazione delle posizioni o della funzione RDC

Per modificare le posizioni precedentemente memorizzate è necessario prima cancellarle e successivamente riprogrammare le nuove posizioni.

Nel caso della posizione "1" è possibile modificarla direttamente senza cancellarla (vedi tabella "A13").








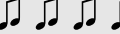













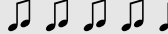
Tabella "A6"	Cancellazione della posizione intermedia "1"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	  5s 
3.	Premere contemporaneamente i tasti ▼ ▲ fino a quando 3 bip segnalano che la quota è stata memorizzata	  

Tabella "A7"	Cancellazione posizioni "0" e "1"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	  5s 
3.	Premere il tasto ▼ fino a quando 5 bip segnalano che le posizioni "0" e "1" sono state cancellate	 

ATTENZIONE: Dopo aver cancellato le posizioni "0" e "1" la tenda si muoverà a uomo presente ed è necessario memorizzare una nuova posizione.







Nota: non vengono cancellate la posizione intermedia "1" e la funzione RDC eventualmente programmate. Se si desidera cancellare tutto (compresi i codici dei trasmettitori) fare riferimento alla tabella "A12".

Tabella "A8"	Cancellazione della funzione riduzione di coppia (RDC)	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	  5s 
3.	Premere il tasto ■ fino a quando 5 bip segnalano che la funzione RDC è stata disattivata	 

Nota: Ora la chiusura della tenda si completerà a piena forza

4.4.3) Programmazione livello RDC tramite trasmettitore








La procedura permette di impostare la forza d'impatto che il motore applicherà nella fase di chiusura del cassonetto (4 soglie regolabili).

Tabella "A9"	Esempio	
1.	Premere contemporaneamente il tasto ▲ e il tasto ■ del trasmettitore memorizzato in modo I fino a quando il motore esegue 1 bip	  
2.	Entro 5 secondi con una cadenza di 2 secondi il pulsante di salita del trasmettitore per selezionare il livello desiderato: - 1 pressione = livello 1 (riduzione standard(*) della coppia motore) - 2 pressioni = livello 2 (più riduzione della coppia motore) - 3 pressioni = livello 3 (molta riduzione della coppia motore) - 4 pressioni = livello 4 (elevata riduzione della coppia motore)	 x1 = livello 1 x2 = livello 2 x3 = livello 3 x4 = livello 4
3.	Aspettare che il motore confermi con un numero di bip il livello appena selezionato (esempio: 3 bip = livello selezionato 3)	
4.	Entro 5 secondi dall'ultimo bip, confermare il livello premendo brevemente il pulsante ■	 5s
5.	Se la procedura è stata eseguita correttamente il motore eseguirà 3 bip	



4.4.4) Attivazione della Riduzione di coppia in chiusura (RDC)












La riduzione di coppia è una funzione programmabile che riduce la coppia di trazione di circa 50% poco prima della completa chiusura della tenda contro il cassonetto in modo da evitare la trazione eccessiva del telo.

Tabella "A10" Programmazione Riduzione di Coppia (RDC)		Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	  5s 
3.	Premere il tasto ■ fino a quando 3 bip segnalano che la funzione RDC è stata attivata	 

4.4.5) Programmazione delle funzioni "FRT"

Dopo aver programmato le posizioni "0" e "1"; se si desidera, è possibile programmare la posizione "2" che attiva la funzione di ritiro del telo FRT.

Per programmare la posizione "2" seguire la procedura indicata in tabella "A11"

Tabella "A11" Programmazione posizione "2"		Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Premere e tenere premuto i tasti ■ ▼ per altri 5 secondi fino a sentire 2 bip veloci. A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione del fine corsa basso (posizione "1")	  5s  
3.	Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per posizionare la tenda nella posizione di ritiro desiderata	  
4.	Confermare entro 5 secondi la posizione premendo il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire 3 bip. Successivamente la tenda si porta nella posizione di fine corsa basso (posizione "1") programmato	 

Nota: se non si conferma la programmazione come descritto al punto 4 le modifiche vengono abortite e vengono mantenute le programmazioni precedenti












Se dopo aver programmato questa funzione si desidera eliminarla occorre eseguire la procedura indicata in tabella A15, saltando il passo N°3 cioè senza modificare la posizione "1"

Quando viene programmata la posizione "2", la centrale elettronica calcola automaticamente la differenza tra la posizione "2" e la posizione "1", in modo che, ad ogni comando di discesa, la tenda scenda fino alla maggiore delle due posizioni e poi recupera il telo fino alla minore delle 2 posizioni.

4.4.6) Programmazione della funzione "FTC"

Dopo aver programmato le posizioni "0" e "1"; se si desidera, è possibile programmare la posizione "S" che attiva la funzione "FTC" per l'automazione di tende munite di un meccanismo di aggancio automatico. Affinché il meccanismo funzioni correttamente occorre che la posizione "1" sia programmata qualche centimetro dopo il punto di aggancio, in modo che in salita dal punto "1" avvenga l'aggancio; e che la posizione "S" sia programmata qualche centimetro dopo il punto di sgancio, in modo che la salita dal punto "S" avvenga liberamente.

Per programmare la posizione "S" seguire la procedura indicata in tabella "A12":


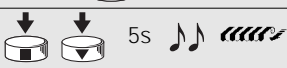
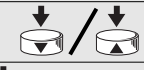
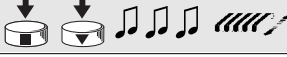
Tabella "A12" Programmazione Posizione di Sgancio "S"		Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Premere e tenere premuto i tasti ■ ▼ per altri 5 secondi fino a sentire 2 bip veloci. A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione "1"	  5s  
3.	Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per posizionare la tenda nella posizione di sgancio "S" (inferiore alla posizione "1")	 
4.	Confermare entro 5 secondi la posizione premendo contemporaneamente i tasti ▼ e ▲ del trasmettitore fino a sentire 3 bip. A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione "0"	  

Nota: se non si conferma la programmazione come descritto al punto 4 le modifiche vengono abortite e vengono mantenute le programmazioni precedenti.

Se dopo aver programmato questa funzione si desidera eliminarla occorre eseguire la procedura indicata in tabella A13, saltando il passo N°3 cioè senza modificare la posizione "1".

4.4.7) Modifica posizione "1"

Per spostare la posizione "1" Seguire la procedura indicata in tabella "A13":

Tabella "A13"	Modifica della posizione "1"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	 5s
2.	Premere e tenere premuto i tasti ■ ▼ per altri 5 secondi fino a sentire 2 bip veloci. A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione "1"	 5s
3.	Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per riposizionare la tenda nella nuova posizione da programmare	
4.	Confermare entro 5 secondi la posizione premendo contemporaneamente i tasti ■ ▼ del trasmettitore fino a sentire 3 bip e un breve movimento salita discesa.	

Nota: se non si conferma la programmazione come descritto al punto 4 le modifiche vengono abortite e vengono mantenute le programmazioni precedenti.
Modificando la posizione "1" si eliminano anche le funzioni "FRT" e "FTC"

4.5) Cancellazione della memoria


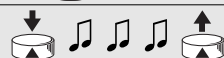
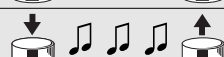
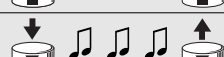

Se dovesse rendersi necessario cancellare tutti i dati contenuti nella memoria della centrale nei motori Era Mat MHT-USA, si può eseguire questa procedura.

La cancellazione della memoria è possibile:

- con uno già memorizzato (tabella "A14")
- con un trasmettitore non memorizzato (tabella "A15").



Si possono cancellare:

- solo i codici dei trasmettitori, terminando nel punto N°4
- tutti i dati (codici dei trasmettitori, posizioni, funzione RDC, ecc.) completando la procedura.

Tabella "A14"	Cancellazione della memoria con trasmettitore già memorizzato	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).	 5s
2.	Tenere premuto il tasto ▲ del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto ▲ esattamente durante il terzo bip.	
3.	Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto ■ esattamente durante il terzo bip.	
4.	Tenere premuto il tasto ▼ del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto ▼ esattamente durante il terzo bip.	
5.	Se si vogliono cancellare tutti i dati, entro 2 secondi, premere assieme i due tasti ▲ ▼ e poi rilasciarli.	entro 2s 

Dopo qualche secondo 5 bip segnalano che tutti i codici in memoria sono stati cancellati.

Per poter cancellare la memoria con un telecomando non memorizzato, è necessario eseguire la seguente procedura:

Tabella "A15"	Cancellazione della memoria con trasmettitore non memorizzato	Esempio
1.	Spegnere l'alimentazione per almeno 3 secondi.	 3s
2.	Ridare alimentazione ed entro 10 secondi ruotare la manovra di soccorso per almeno 6 giri.	 x6 entro 10s
3.	A questo punto, entro 1 minuto, è possibile procedere alla cancellazione della memoria utilizzando la procedura della tabella A13 con un trasmettitore qualsiasi, anche se non è memorizzato.	60s Tabella "A11"

Se l'applicazione lo richiede è possibile automatizzare la tenda tramite l'utilizzo del sensore di vento e sole VOLO S RADIO. Il sensore correttamente memorizzato nel motore provvede ad abbassare la tenda nel caso di sole e al ritiro in caso di vento. Per vedere in dettaglio le prestazioni e la programmazione dei livelli del sensore, fare riferimento alle istruzioni del prodotto VOLO S RADIO.

5) Gestione climatica

Risposta al sole:

- Al comando di sovrasoglia sole da parte di un sensore climatico, il motore eseguirà l'apertura della tenda.
- Al comando di sottosoglia sole da parte di un sensore, il motore eseguirà la chiusura della tenda.

Casi particolari:

Il sole non è un evento bloccante, o meglio l'utente può in qualsiasi momento decidere di chiudere, aprire o regolare l'apertura della tenda a piacere. Quando il sensore climatico invierà il comando di sottosoglia sole, il motore eseguirà in ogni caso la chiusura della tenda.

Risposta alla pioggia:

- Al comando di pioggia attiva da parte di un sensore climatico, il motore eseguirà una discesa o una salita a seconda del verso precedentemente selezionato, bloccando la logica di comando relativa al sole.
- Al comando di pioggia terminata, il motore ripristinerà la logica di funzionamento del sole.

Casi particolari:

La pioggia non è un evento bloccante, o meglio l'utente può in qualsiasi momento decidere di chiudere, aprire o regolare l'apertura della tenda a piacere.

Interagendo con la tenda, aprendola o chiudendola durante la fase di pioggia, il motore ogni 15 minuti circa ripristinerà la condizione iniziale dell'evento se ancora presente (tenda aperta o chiusa a seconda della direzione). L'evento pioggia prevale sul sole.

Risposta al vento:

- Al comando di sovrasoglia vento, il motore eseguirà la chiusura della tenda bloccando i comandi motore e la logica di funzionamento sole/pioggia.
- Al comando di sottosoglia vento, il motore ripristina la logica di funzionamento del sole/pioggia sbloccando l'automazione.

Casi particolari:

Il vento è un evento bloccante, o meglio blocca i comandi dall'utente e le logiche sole/pioggia per proteggere la tenda da un'ipotetica rottura.

Funzione SOLE ON:

All'abilitazione tramite telecomando del SOLE ON il motore risponderà immediatamente alla logica climatica relativa SOLE. Se il sole era attivo la tenda scenderà immediatamente, mentre se il sole non era attivo non accadrà nulla.

6) Approfondimenti

I motori serie Era Mat MHT-USA, riconoscono i trasmettitori della serie ERGO, PLANO, NICEWAY e VOLO S RADIO, (vedi capitolo 6.1 "Trasmettitori utilizzabili"). Inoltre con opportune procedure di memorizzazione dei trasmettitori è possibile associare a ciascun tasto del trasmettitore un particolare comando (vedi capitolo 6.2 "Programmazione trasmettitori in Modo I e Modo II").

⚠ Attenzione per le programmazioni utilizzare solamente trasmettitori memorizzati in Modo I.

6.1) Trasmettitori utilizzabili

Nella tabella A16 sono indicati i trasmettitori che possono essere utilizzati con il relativo tipo di codifica

Tabella "A16"

Trasmettitori

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

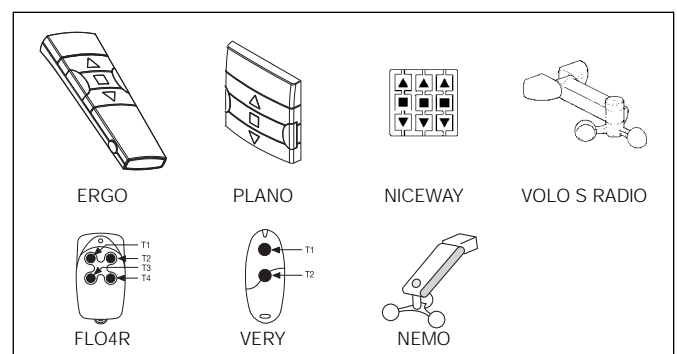
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

Sensori climatici: VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (tutta la linea)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



6.2) Memorizzazione dei trasmettitori in Modo I e Modo II

Nelle tabelle "A1" e "A2" è stata descritta la memorizzazione dei trasmettitori in "Modo I" dove ad ogni tasto è assegnato un preciso comando: tasto ▲ (1) = "Salita"; tasto ■ (2) = "Stop"; tasto ▼ (3) = "Discesa".

È possibile memorizzare i trasmettitori anche in "Modo II" questa modalità permette maggiore flessibilità dell'utilizzo dei tasti dei trasmettitori. Sullo stesso motore Era Mat MHT-USA si possono memorizzare sia trasmettitori in Modo I che in Modo II.

6.2.1) Modo I

In Modo I, il comando associato ai tasti del trasmettitore è fisso: tasto ▲ (1) comanda la "Salita"; il tasto ■ (2) comando lo "Stop"; il tasto ▼ (3) comanda la "Discesa", un eventuale tasto 4 comanda lo "Stop".

In Modo I si esegue una unica fase di memorizzazione per ogni trasmettitore e viene occupato un solo posto in memoria. Durante la memorizzazione in Modo I non ha importanza quale tasto viene premuto. Per memorizzare o cancellare i trasmettitori in Modo I vedere tabelle A1 ed A2.

Modo I	
Tasto	Comando
Tasto ▲ oppure 1	Salita
Tasto ■ oppure 2	Stop
Tasto ▼ oppure 3	Discesa
Tasto 4	Stop

6.2.2) Modo II

In Modo II è possibile associare ad ogni tasto del trasmettitore uno dei 4 possibili comandi: 1 = Passo-Passo; 2 = Salita-Stop; 3 = Discesa-Stop, 4 = Stop.

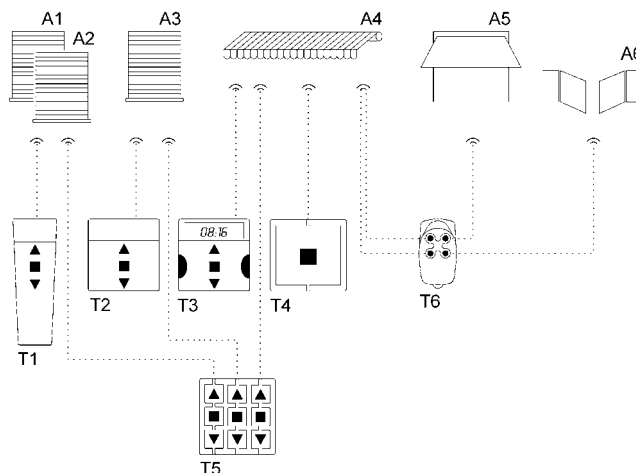
In Modo II si esegue una fase di memorizzazione per ogni tasto ed ognuno occupa un posto in memoria. Durante la memorizzazione in Modo II viene memorizzato il tasto premuto. Se si desidera assegnare ad un altro tasto dello stesso trasmettitore un altro comando è necessaria una nuova memorizzazione.

Modo II	
N°	Comando
1	Passo-Passo" (salita-stop-discesa-stop...),
2	Salita-Stop (salita-stop-salita-stop...)
3	Discesa-Stop (discesa-stop-discesa-stop...)
4	Stop

6.2.3) Esempio di memorizzazione mista Modo I e Modo II

Sfruttando opportunamente le memorizzazioni in Modo I e Modo II è possibile creare dei comandi di gruppo come nell'esempio riportato in figura.

- Il trasmettitore T1 (Ergo1) memorizzato in Modo I su A1 e A2 comanda la salita, lo stop o la discesa simultaneamente sia A1 che A2.
- Il trasmettitore T2 (Plano1) memorizzato in Modo I solo su A3 comanda la salita, lo stop o la discesa solo di A3.
- Il trasmettitore T3 (Planotime) memorizzato in Modo I solo su A4 comanda la salita, lo stop o la discesa solo di A4.
- Il trasmettitore T4 (WM001C) memorizzato in Modo II (Passo-Passo) comanda solo A4.
- Il trasmettitore T5 (WM003G) memorizzato in Modo I per comandare col gruppo 1 su A1 e A2; col gruppo 2 su A3 e col gruppo 3 su A4; comanda la salita, lo stop o la discesa di A1 ed A2, A3 oppure A4.
- Il trasmettitore T6 (Flo4R) memorizzato in Modo II su A4 (tasti 1 e 3) su A5 (tasto 2) e su A6 (tasto 4) comanda la salita e la discesa di A4, oppure l'apertura del portone da garage A5 oppure l'apertura del cancello automatico A6.



ATTENZIONE;

- Con un trasmettitore memorizzato in Modo II **non è possibile** effettuare la programmazione di alcune funzioni (posizioni, funzioni...) visto che in questa sequenza è richiesta la pressione di tasti diversi, ad esempio il tasto ■ ed il tasto ▲.
- Con un trasmettitore memorizzato in Modo II **non possono** essere utilizzati i comandi di "gruppo multiplo".










Quando uno o più trasmettitori sono già memorizzati, è possibile memorizzarne altri in Modo II come indicato in tabella A17.

Tabella "A17" Memorizzazione di altri trasmettitori in Modo II		Esempio
1.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto	Nuovo 5s
2.	Entro 5 secondi premere e tenere premuto il tasto di un trasmettitore vecchio e già memorizzato (circa 5 secondi) fino a sentire 2 bip, poi rilasciare il tasto	Vecchio 5s
3.	Entro 5 secondi iniziare a premere lo stesso tasto del trasmettitore vecchio un numero di volte pari al comando desiderato: 1= "passo-passo" 2= "salita" 3= "discesa" 4= "stop"	Nuovo 1-4
4.	Dopo circa 3 secondi si sentirà un numero di bip pari al comando selezionato	3s 1-4
5.	Entro 2 secondi premere lo stesso tasto del nuovo trasmettitore	Nuovo
6.	Rilasciare il tasto al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	

Se al punto 5 non si sente il numero di bip uguale al comando desiderato, basta non premere alcun tasto ed aspettare alcuni secondi per terminare la programmazione senza nessuna memorizzazione.

Nota: se la memoria è piena (14 trasmettitori) si sentiranno 6 Bip ed il trasmettitore non potrà essere memorizzato.

È possibile memorizzare in modo semplice un nuovo trasmettitore mantenendo le caratteristiche del vecchio trasmettitore seguendo la procedura di tabella A18. Il nuovo trasmettitore così memorizzato eredita le caratteristiche di quello vecchio, cioè se il vecchio era memorizzato in Modo I, anche il nuovo funzionerà in Modo I, se il vecchio era memorizzato in Modo II anche il tasto del nuovo trasmettitore verrà associato allo stesso comando di quello vecchio.

Tabella "A18" Memorizzazione di altri trasmettitori		Esempio	
1.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Nuovo	 >3s 
2.	Premere e tener premuto il tasto già memorizzato del vecchio trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Vecchio	 >3s 
3.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Nuovo	 >3s 
4.	Premere e tener premuto il tasto già memorizzato del vecchio trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Vecchio	 >3s 
5.	Si sentiranno 3 bip che confermano la memorizzazione del nuovo trasmettitore		

Nota: se la memoria è piena (14 trasmettitori) si sentiranno 6 Bip ed il trasmettitore non potrà essere memorizzato.

7) Smaltimento

Questo prodotto è parte integrante dell'automazione, e dunque, deve essere smaltito insieme con essa.

Come per le operazioni d'installazione, anche al termine della vita di questo prodotto, le operazioni di smantellamento devono essere eseguite da personale qualificato.

Questo prodotto è costituito da vari tipi di materiali: alcuni possono essere riciclati, altri devono essere smaltiti. Informatevi sui sistemi di riciclaggio o smaltimento previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, per questa categoria di prodotto.

Attenzione! – alcune parti del prodotto possono contenere sostanze inquinanti o pericolose che, se disperse nell'ambiente, potrebbero provocare effetti dannosi sull'ambiente stesso e sulla salute umana.

Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici. Eseguire quindi la "raccolta separata" per lo smaltimento, secondo i metodi previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, oppure riconsegnare il prodotto al venditore nel momento dell'acquisto di un nuovo prodotto equivalente.




Attenzione! – i regolamenti vigenti a livello locale possono prevedere pesanti sanzioni in caso di smaltimento abusivo di questo prodotto.

8) Cosa fare se... cioè piccola guida se qualcosa non va!

Dopo l'alimentazione il motore non emette nessun Bip.

Controllare che il motore sia alimentato alla tensione di rete prevista, se l'alimentazione è corretta è probabile vi sia un guasto grave ed il motore deve essere riparato dal centro assistenza.

Dopo un comando il motore non si muove.

- Se fino a poco prima funzionava potrebbe essere intervenuta la protezione termica, basta aspettare qualche minuto che il motore si raffreddi.
- Verificare che vi sia almeno un trasmettitore memorizzato controllando che all'accensione il motore emetta dei Bip brevi.
- Verificare che vi sia "comunicazione" tra trasmettitore e motore tenendo premuto il tasto  (2) di un trasmettitore (memorizzato o non) per almeno 5 secondi, se si sente un Bip significa che il motore riceve il segnale dal trasmettitore quindi passare all'ultima verifica: altrimenti eseguire la prossima verifica.
- Verificare la corretta emissione del segnale radio del trasmettitore con questa prova empirica: premere un tasto ed appoggiare il led all'antenna di un comune apparecchio radio (meglio se di tipo economico) acceso e sintonizzato sulla banda FM alla frequenza di 108,5Mhz o quanto più prossima; si dovrebbe ascoltare un leggero rumore con pulsazione gracchiante.
- Verificare, premendo lentamente, uno per volta tutti i tasti del trasmettitore, se nessuno comanda un movimento del motore significa che quel trasmettitore non è memorizzato.

Dopo un comando via radio si sentono 6 Bip e la manovra non parte.

Il radiocomando e fuori sincronismo, bisogna ripetere la memorizzazione del trasmettitore.

Dopo un comando si sentono 10 Bip poi parte la manovra.

L'autodiagnosi dei parametri in memoria ha rilevato qualche anomalia (posizioni, programmazione delle funzioni, sono errati), cancellare la memoria e provare a ripetere le programmazioni.

In discesa prima di raggiungere la posizione prevista (pos. "1", pos "I"), il motore si ferma.

Può essere normale: in discesa, quando viene rilevato uno sforzo eccessivo, il motore viene spento; verificare se ci sono ostacoli che impediscono il movimento.

Il motore si muove solo a "uomo presente"

Se le posizioni "0" e "1" non sono state programmate il movimento del motore in salita e in discesa avviene solo a uomo presente. Programmare le posizioni "0" e "1".

9) Caratteristiche tecniche motori tubolari

Tensione di alimentazione e frequenza	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Corrente e potenza	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Coppia e velocità	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Diametro del motore	: 45mm
Precisione (risoluzione) del finecorsa elettronico	: maggiore di 0,55° (dipende dalla versione di Era Mat MHT-USA)
Precisione delle posizioni degli arresti di finecorsa	: Classe 2 (±5%)
Resistenza meccanica	: secondo EN 14202
Tempo di funzionamento continuo	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Grado di protezione	: IP 44
Temperatura minima di funzionamento	: -20 °C
Lunghezza cavo di connessione	: 3 m

Frequenza ricevitore radio	: 433.92 MHz
Codifica ricevitore radio	: 52 Bit rolling code FLOR e FLOR+INFO
N° trasmettitori memorizzabili	: 14, compresi massimo 3 sensori climatici VOLO-S-Radio, Nemo
Portata dei trasmettitori ERGO e PLANO e NICEWAY	: stimata in 150 m in spazio libero e 20m se all'interno di edifici *

* La portata dei trasmettitori è fortemente influenzata da altri dispositivi che operano alla stessa frequenza con trasmissioni continue come allarmi, radiocuffie, ecc... che interferiscono con il ricevitore.

Nice S.p.a. si riserva il diritto di apportare modifiche ai prodotti in qualsiasi momento riterrà necessario.

"Questo prodotto è conforme alle disposizioni di cui alla parte 15 delle FCC degli Stati Uniti d'America e alle normative per l'industria RSS-210 del Canada.

Il funzionamento è soggetto alle seguenti due condizioni:

- 1) il prodotto non deve poter causare interferenze dannose**
- 2) il prodotto deve accettare qualsiasi interferenza ricevuta, comprese interferenze che potrebbero causare un mal funzionamento."**

Avertissements et précautions pour la sécurité

Cette notice technique contient d'importantes consignes de sécurité concernant l'INSTALLATION et l'UTILISATION du produit.

INSTALLATION:

⚠ L'installation incorrecte peut entraîner de graves blessures. Pour cette raison, durant les phases du travail, nous recommandons de suivre attentivement toutes les instructions d'installation contenues dans la notice technique.

UTILISATION DU PRODUIT:

⚠ Dans l'utilisation quotidienne du produit, se rappeler que pour la sécurité des personnes, il est important de suivre attentivement ces instructions. Conserver la notice technique pour pouvoir le consulter dans le futur.

Les moteurs série Era Mat MHT-USA, dans les versions NEOMAT-MHT Ø 45 mm et NEOMAT-LHT Ø 58 mm ont été réalisés pour automatiser le mouvement de volets roulants et de stores; toute autre utilisation est impropre et interdite. Les moteurs sont projetés pour usage résidentiel; le temps de travail continu maximum prévu est de 4 minutes. Dans le choix du type de moteur en fonction de l'application, on devra considérer le couple nominal et le temps de fonctionnement indiqués sur la plaque. Le diamètre minimum du rouleau enrouleur sur lequel il est possible d'installer le moteur est de 52 mm pour des moteurs avec couples allant jusqu'à 35 Nm et de 60 mm pour des moteurs avec couples supérieurs à 35 Nm. L'installation doit être effectuée par du personnel technique dans le plein respect des normes de sécurité. Avant l'installation, il faut éloigner tous les câbles électriques qui ne sont pas nécessaires; tous les mécanismes non nécessaires pour le fonctionnement motorisé doivent être désactivés. Les parties en mouvement du moteur doivent être protégées si ce dernier est monté à une hauteur inférieure à 2,5 m. Pour les stores, la distance à l'horizontale entre le store complètement ouvert et n'importe quel objet per-

manent doit être garantie d'au moins 0,4 m. Le câble d'alimentation en PVC fourni avec les moteurs série Era Mat MHT-USA les rend adaptés à l'installation à l'intérieur; pour l'installation à l'extérieur, il faut protéger tout le câble avec un conduit isolant ou bien demander le modèle spécifique avec câble S05RN-F. Ne pas soumettre le moteur tubulaire à des écrasements, chocs, chutes ou contact avec des liquides de quelque nature que ce soit; ne pas percer ni appliquer de vis sur toute la longueur du moteur tubulaire (voir fig. 1). L'interrupteur de commande doit être visible de l'application mais éloigné des parties en mouvement et à au moins 1,5m de hauteur. N'effectuer de modifications sur aucune des parties si elles ne sont pas prévues dans la présente notice technique. Des opérations de ce type entraîneront obligatoirement des problèmes de fonctionnement. NICE décline toute responsabilité en cas de dommages dérivant de produits modifiés. S'adresser à du personnel technique compétent pour toute maintenance et réparation. Maintenir les personnes à distance de la fermeture à enroulement quand elle est en mouvement. Ne pas l'actionner quand des travaux sont effectués, par exemple: durant le lavage des vitres; en cas de commande automatique, couper également le courant. Ne pas laisser les enfants jouer avec les commandes et maintenir les télécommandes hors de leur portée. S'ils sont présents contrôler souvent les ressorts d'équilibrage ou l'usure des câbles.

⚠ En cas de pluie, pour éviter le phénomène des poches d'eau, il est nécessaire rentrer le store articulé si la pente est inférieure à 25% ou à la valeur conseillée par le fabricant.

⚠ En cas de formation de glace, le fonctionnement pourrait endommager la fermeture à enroulement.

⚠ Certaines phases de la programmation peuvent utiliser les butées mécaniques de la fermeture à enroulement (bouchons et/ou ressorts anti-intrusion). Dans ce cas, il est indispensable de choisir le moteur ayant le couple le plus adapté à l'application compte tenu de l'effort effectif, en évitant les moteurs trop puissants.

1) Description du produit

Les moteurs série NEOMAT dans les versions NEOMAT-MHT Ø 45 mm et NEOMAT-LHT Ø 58 mm, sont des moteurs électriques, avec réduction du nombre de tours, qui se terminent à une extrémité par un arbre spécial sur lequel peuvent être montées les roues d'entraînement (voir fig. 2). Le moteur est installé en l'introduisant dans le tube de la fermeture à enroulement (volet roulant ou store) et il est en mesure de faire monter ou descendre la fermeture à enroulement. La logique de commande incorporée dans le moteur dispose également d'un système de fin de course électronique haute précision qui est en mesure de détecter constamment la position de la fermeture à enroulement.

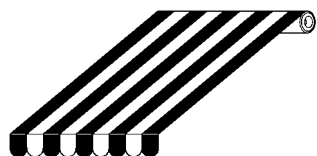
Grâce à une opération de programmation, les limites du mouvement sont mémorisées, c'est-à-dire store fermé et store ouvert (plus éventuelles positions intermédiaires); après chaque commande, le mouvement s'interrompt automatiquement quand ces positions seront atteintes. Le fin de course électronique est en mesure de compenser les éventuels allongements de la toile (fonction "CAT") en garantissant la fermeture parfaite du caisson et en évitant les ondulations de la toile quand il est ouvert. Les moteurs Era Mat MHT-USA peuvent être programmés pour activer la réduction de couple (fonction "RDC") qui réduit d'environ 50 % le couple du moteur un peu avant que le store ne soit complètement fermé pour éviter de trop étirer la toile. Les moteurs Era Mat MHT-USA comprennent également la fonction de relâchement de la traction "RDT" qui détend brièvement la toile après avoir terminé la manœuvre de fermeture, de sorte que la toile ne reste pas trop tendue pendant de longues périodes. Les fonctions CAT, RDC et RDT ont été étudiées afin de simuler le comportement attentif et diligent d'une personne qui actionne manuellement le store.

Les moteurs série Era Mat MHT-USA contiennent également une

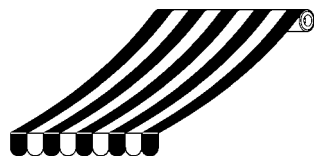
logique de commande électronique avec récepteur radio incorporé qui fonctionne à une fréquence de 433,92 MHz avec technologie à code tournant (rolling code), pour garantir des niveaux de sécurité élevés. Pour chaque moteur, il est possible de mémoriser jusqu'à 14 émetteurs de la série ERGO, PLANO et NICEWAY (fig. 3), qui permettent la commande à distance du moteur, ou bien jusqu'à 3 capteurs radio de vent et soleil "VOLO S RADIO" qui commandent automatiquement le moteur en fonction des conditions climatiques.

La programmation des fins de course et de certaines fonctions supplémentaires peut être faite directement à partir des émetteurs, un "bip" en guidera les différentes phases. Sur les moteurs Era Mat MHT-USA, des fonctions particulières, qui permettent de résoudre des problèmes spécifiques, peuvent être programmées:

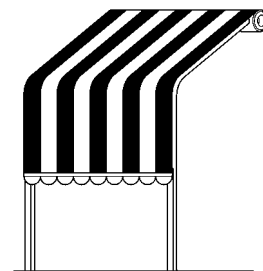
- **FRT** : cette fonction permet de retendre la toile au besoin après ouverture complète du store. Permet de supprimer l'effet peu esthétique de toile détendue lorsque le store est ouvert. Pour plus de détails, voir **tableau A10**.
- **FTC** : permet de motoriser les stores qui sont tendus grâce à un mécanisme d'accrochage automatique comme, par exemple, les stores avec armature fixe. Pour plus de détails, voir **tableau A11**.



Sans FRT



Avec FRT



Store à montants latéraux courbes avec crochets

1.1) Lorsque la manœuvre d'urgence de réalig-nement automatique est utilisée

Les moteurs tubulaires Era Mat MHT-USA sont dotés d'une manœuvre d'urgence.

La manœuvre d'urgence est un mécanisme qui permet d'agir sur le store manuellement comme, par exemple, en cas de panne de courant. Pour ce faire, il suffit d'utiliser la tige placée dans la tête du moteur et de la faire pivoter dans un sens ou bien dans l'autre.

En cas de recours à la manœuvre d'urgence ou lorsque le moteur reste sans énergie électrique pendant plus de 24 heures, la centrale de commande du moteur perd la valeur de la position actuelle du store. Dans ce cas, une phase de réalig-nement automatique est prévue. À la réception d'une commande, le moteur peut se comporter

de deux façons différentes en fonction de la commande reçue.

- commande de montée : Le moteur remontera le store jusqu'à ce que le coffre arrive en butée.

- commande de descente : Le moteur baissera le rideau pendant 3 secondes puis le remontera en arrêtant le store en butée contre le coffre.

Remarque - La fermeture du coffre se fera suivant le niveau de RDC (réduction du couple de traction) sélectionné précédemment.

2) Installation

⚠ Une installation incorrecte peut entraîner de graves blessures.

Préparer le moteur avec la séquence d'opérations suivante:

1. Enfiler la couronne du fin de course (E) sur le moteur (A) jusqu'à ce qu'elle s'encastre dans la bague correspondante du fin de course (F) en faisant coïncider les deux rainures: pousser à fond comme l'indique la fig. 5.
2. Insérer la roue d'entraînement (D) sur l'arbre du moteur.
3. Attacher la roue d'entraînement au moteur à l'aide de l'anneau seeger à pression.
4. Introduire le moteur ainsi assemblé dans le tube d'enroulement jusqu'à ce qu'il touche l'extrémité de la couronne (E). Fixer la bague d'entraînement (D) au tube d'enroulement à l'aide d'une vis M4x10 de manière à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 6).
5. Bloquer enfin la tête du moteur au support (C) prévu à cet usage, avec l'éventuelle entretoise, à l'aide des clips ou de la goupille (B).

A:	Moteur tubulaire Era Mat MHT-USA
B:	Clips ou goupilles de fixation
C:	Support et entretoise
D:	Roue d'entraînement
E:	Couronne neutre
F:	Bague neutre

2.1) Connexions électriques

⚠ Pour les branchements des moteurs, il faut prévoir un dispositif omnipolaire de déconnexion du secteur avec distance entre les contacts d'au moins 3 mm (sectionneur ou bien fiche et prise, etc.)

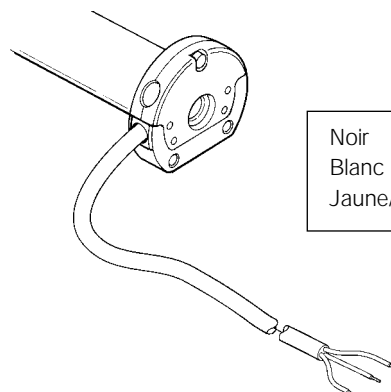
⚠ Respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, ne pas tenter en vain mais consulter les notices techniques disponibles également sur le site "www.niceforyou.com".

Un branchement erroné peut provoquer des pannes ou des situations de danger.

Le câble servant pour les branchements électriques du moteur Era Mat MHT-USA est doté de 3 conducteurs :

- Phase, neutre et terre.

Vérifier que la tension du secteur corresponde aux indications présentes sur les plaquettes Era Mat MHT-USA.

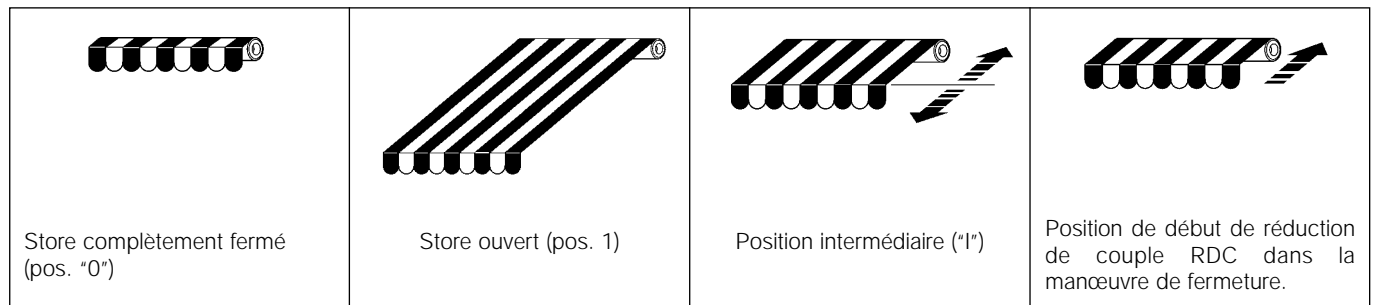


Noir	= Phase
Blanc	= Neutre
Jaune/vert	= Terre

3) Réglages

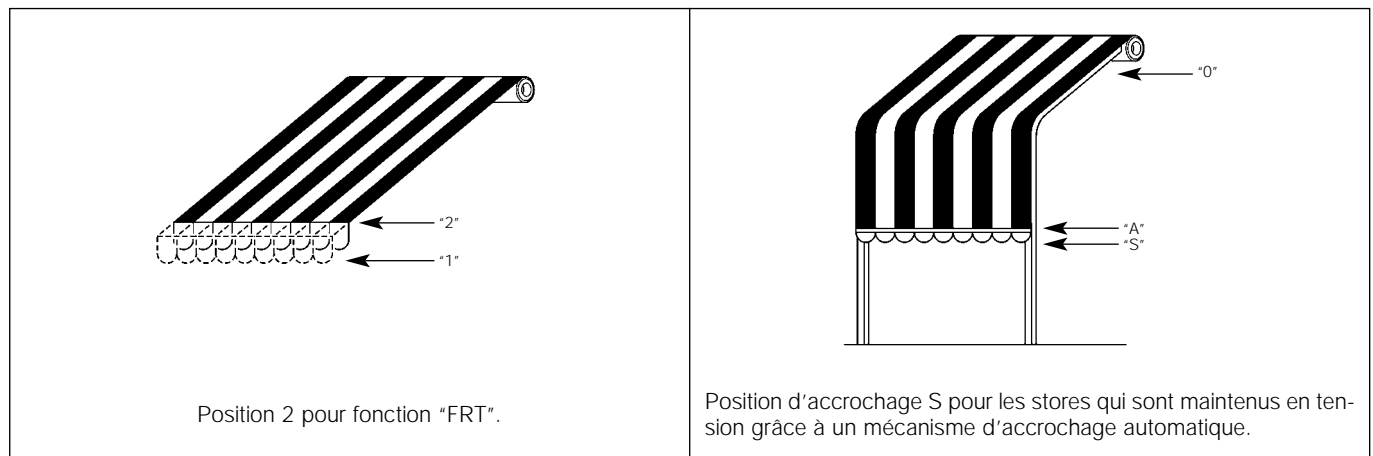
Les moteurs tubulaires série NEOMAT sont équipés d'un système de fin de course électronique; la logique de commande électronique interrompt le mouvement quand le store atteint les positions de fermeture et d'ouverture programmées. Ces positions doivent être mémorisées grâce à une programmation adéquate qui doit s'effectuer directement avec le moteur installé et le store complètement monté.

Même si les positions "0" (store fermé) et "1" (store ouvert) n'ont pas encore été mémorisées, il est quand même possible de commander le moteur mais le mouvement s'effectuera en mode "commande par action maintenue". Il est également possible de programmer une position intermédiaire (pos. "I") pour une ouverture partielle du store. La position "I" et l'activation de la réduction de couple (RDC) peuvent également être programmées dans un deuxième temps.



Il est également possible de programmer:

- La position 2 nécessaire pour activer la fonction "FRT" qui permet de tendre la toile quand le store est complètement ouvert;
- La fonction "FTC" pour l'automatisation de stores munis d'un mécanisme d'accrochage automatique.



4) Programmations

La phase de programmation se compose de trois étapes:



1. Mémorisation des émetteurs
2. Programmation des positions "0" et "1";
3. Programmations optionnelles;

Afin de pouvoir commander le moteur de série Era Mat MHT-USA par le biais d'un émetteur, il est nécessaire de procéder à une opération de mémorisation tel qu'indiqué dans le tableau A1.

ATTENTION:

- **Toutes les séquences de mémorisation sont temporisées, c'est-à-dire qu'elles doivent être effectuées dans les limites de temps prévues.**
- Avec des émetteurs qui prévoient plusieurs "groupes", avant de procéder à la mémorisation, il faut choisir le groupe de l'émetteur auquel associer le moteur.
- La mémorisation par radio peut s'effectuer dans tous les récepteurs qui se trouvent dans le rayon de portée de l'émetteur; il faut donc alimenter uniquement celui qui est concerné par l'opération.

Il est possible de vérifier s'il existe déjà des émetteurs mémorisés dans le moteur; pour cela, il suffit de vérifier le nombre de bips émis au moment de l'allumage du moteur.

Vérification des émetteurs mémorisés	
2 longs bips 	Aucun émetteur mémorisé
2 bips brefs 	Il y a déjà des émetteurs mémorisés.

4.1) Programmation des émetteurs

Tableau "A1"	Mémorisation du premier émetteur (en mode I)	Exemple
1.	Connecter le moteur à l'alimentation de secteur, on entendra immédiatement 2 longs bips.	
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur à mémoriser (pendant 3 secondes environ).	
3.	Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	

Pour mémoriser d'autres émetteurs, voir tableau A2.

Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en suivant les indications du tableau A2.

Tableau "A2"	Mémorisation d'autres émetteurs ou du capteur climatique radio (en Modalité I)	Exemple
1.	Appuyer et maintenir la pression sur la touche ■ du nouvel émetteur ou du capteur climatique (pendant 5 secondes environ) jusqu'à entendre un bip ; puis relâcher la touche ■.	Nouveau 5s
2.	Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur existant déjà mémorisé.	Existant X3
3.	Presser encore la touche ■ du nouvel émetteur. Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	Nouveau

Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

4.2) Store avec coffre - Programmation semi-automatique des positions : "0" (fin de course Haut) et "1" (fin de course Bas)

Pour programmer les positions, il faut utiliser un émetteur déjà mémorisé en mode I. Tant que les positions 0 et 1 ne sont pas mémorisées dans la logique de commande, les mouvements s'effectuent en mode "commande par action maintenue". Initialement, la direction du moteur n'est pas définie mais à la fin du point 1 du tableau A3, la direction du moteur est automatiquement assignée aux touches des émetteurs. Pour la programmation des positions "0" et "1", suivre la procédure indiquée dans le tableau A3.

Tableau "A3"	Programmation des positions "0" et "1"	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à ce que s'achève la fermeture du store et que le moteur s'arrête automatiquement.	
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▼ qui fait descendre le store;	
3.	Relâcher la commande ▼ quand le store atteint la position voulue ("1"). Si nécessaire, ajuster la position avec les touches ▼ et ▲.	
4.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
5.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	5s
6.	Appuyer sur la touche ▼ jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement de montée et de descente signalent que la hauteur a été mémorisée.	

La programmation des fins de course "0" et "1" permet d'activer aussi automatiquement la fonction RDC (réduction du couple de traction). La fonction est réglée sur niveau "standard". L'installateur peut modifier ce niveau en suivant la procédure décrite au paragraphe 4.4.3 ou encore désactiver cette fonction en suivant le tableau A8 du manuel.

4.3) Store sans coffre - Programmation manuelle des positions : "0" (fin de course Haut) et "1" (fin de course Bas)

Afin de pouvoir programmer les positions, il est nécessaire d'utiliser une télécommande préalablement mémorisée en Modalité I. Tant que les positions "0" et "1" n'auront pas été mémorisées dans la centrale, les mouvements se feront avec "homme présent" (durant la deuxième phase de programmation de la position "0", le moteur ne fonctionne pas avec "homme présent"). Initialement, la direction du moteur n'est pas définie mais, après conclusion du point 1 du tableau "A4", celle-ci est attribuée automatiquement aux touches des télécommandes. Toutes les 100 manœuvres, le moteur effectue un réalignement par le biais d'un impact avec la force RDC qui a été réglée.

Tableau "A4"	Programmation de la positions "0" et "1"	Exemple
1.	Appuyer et maintenir la pression sur la touche ▲ ou la touche ▼ d'une télécommande préalablement mémorisée jusqu'à ce que le store soit complètement fermé et que le moteur s'arrête automatiquement par butée mécanique.	
2.	Appuyer et maintenir la pression sur la touche ▼ qui fait descendre le store	
3.	Relâcher la touche ▼ lorsque le rideau atteint la position ("1"). Si nécessaire, à l'aide des touches ▼ et ▲, régler la position voulue.	
4.	Appuyer et maintenir la pression sur la touche ■ de l'émetteur jusqu'à entendre un bip (au bout de 5 secondes environ)	
5.	Relâcher et rappuyer, pendant 5 autres secondes, sur la touche ■ jusqu'à entendre 4 bips rapides	
6.	Appuyer sur la touche ▼ jusqu'à entendre 3 bips et un bref mouvement de montée et de descente. Position "1" mémorisée	
7.	Appuyer sur la touche ▲ et arrêter, à l'aide de la touche ■, le store sur la position "0" souhaitée	
8.	Appuyer et maintenir la pression sur la touche ■ de l'émetteur jusqu'à entendre un bip (au bout de 5 secondes environ)	
	Relâcher et rappuyer, pendant 5 autres secondes, sur la touche ■ jusqu'à entendre 4 bips rapides	
9.	Appuyer sur la touche ▲ jusqu'à entendre 3 bips. Position 0 mémorisée	

4.4) Programmations optionnelles

Les programmations optionnelles ne sont possibles qu'après la programmation des positions "0" et "1".

4.4.1) Mémorisation de la position intermédiaire "I"

Quand une position intermédiaire I est mémorisée, il est possible d'actionner le store jusqu'à la position I en appuyant simultanément sur les 2 touches ▲ et ▼ de l'émetteur.

Pour mémoriser la position intermédiaire, suivre la procédure indiquée dans le tableau A5.

Tableau "A5"	Programmation de la position intermédiaire "I"	Exemple
1.	À l'aide des touches ▲ ■ ▼ d'un émetteur, actionner le store jusqu'à la position I à mémoriser.	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	
3.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	
4.	Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la hauteur a été mémorisée.	

4.4.2) Effacement des positions ou de la fonction RDC

Pour modifier les positions mémorisées précédemment mémorisées, il est d'abord nécessaire de les effacer puis de reprogrammer les nouvelles positions.

Dans le cas de la position "1", il est possible de la modifier directement sans l'effacer (voir tableau "A13").























Tableau "A6" Effacement de la position intermédiaire "1"		Exemple	
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).		5s 
2.	Relâcher puis appuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	 	5s 
3.	Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la position intermédiaire a été effacée.	 	

Tableau "A7" Effacement des positions "0" et "1"		Exemple	
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).		5s 
2.	Relâcher puis appuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	 	5s 
3.	Presser la touche ▼ jusqu'à ce que 5 bips signalent que les positions 0 et 1 ont été effacées.		

ATTENTION: après avoir effacé les positions 0 et 1, le store ne pourra être actionné qu'avec une commande par action maintenue; il sera nécessaire de mémoriser une nouvelle position.








Note: la position intermédiaire 1 et la fonction RDC éventuellement programmées ne sont pas effacées. Si l'on souhaite tout effacer (y compris les codes des émetteurs), se reporter au tableau "A12".

Tableau "A8" Effacement de la fonction de réduction de couple (RDC)		Exemple	
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).		5s 
2.	Relâcher puis appuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	 	5s 
3.	Presser la touche ■ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la fonction RDC a été désactivée.		

Note: la fermeture du store s'effectue maintenant sans réduction de couple.








4.4.3) Programmation niveau RDC par le biais de l'émetteur

La procédure permet de configurer la force d'impact que le moteur appliquera pendant la phase de fermeture du coffre (4 seuils réglables).

Tableau "A9" Programmation niveau RDC		Exemple	
1.	Appuyer simultanément sur la touche ▲ et la touche ■ de l'émetteur préalablement mémorisé en Modalité I jusqu'à ce que le moteur émette 1 bip	 	
2.	Dans un délai inférieur à 5 secondes et avec une cadence de 2 secondes, la touche de montée de l'émetteur pour sélectionner le niveau souhaité : - 1 pression = niveau 1 (réduction standard(*) du couple moteur) - 2 pressions = niveau 2 (plus de réduction du couple moteur) - 3 pressions = niveau 3 (beaucoup de réduction du couple moteur) - 4 pressions = niveau 4 (réduction élevée du couple moteur)		x1 = niveau 1 x2 = niveau 2 x3 = niveau 3 x4 = niveau 4
3.	Attendre que le moteur confirme le niveau sélectionné par un nombre de bips (exemple : 3 bips = niveau sélectionné 3)		
4.	Dans un délai inférieur à 5 secondes après le dernier bip, confirmer le niveau en appuyant brièvement sur la touche ■		5s 
5.	Si la procédure a été effectuée correctement, le moteur émettra 3 bips		

4.4.4) Activation de la Réduction du couple en fermeture (RDC)












La réduction de couple est une fonction programmable qui réduit le couple de traction d'environ 50 % un peu avant la fermeture complète du store contre le caisson de manière à éviter la tension excessive de la toile.

Tableau "A10" Programmation de la réduction de couple (RDC)		Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	  5s
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	  5s 
3.	Presser la touche ■ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la fonction RDC a été activée.	 

4.4.5) Programmation de la fonction "FRT"

Après avoir programmé les positions "0" et "1", si on le souhaite, il est possible de programmer la position 2 qui active la fonction de retrait de la toile FRT.

Pour la programmation de la position 2, suivre la procédure indiquée dans le tableau "A11".

Tableau "A11" Programmation de la position 2		Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	  5s
2.	Presser et maintenir enfoncées les touches ■ ▼ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips rapides. Le store est alors automatiquement actionné jusqu'à la position du fin de course bas (position "1").	  5s  
3.	Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour positionner le store dans la position de retrait voulue.	  
4.	Confirmer la position dans les 5 secondes en pressant la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Le store est alors actionné jusqu'à la position du fin de course bas (position "1") programmée.	 

Nota: si la programmation n'est pas confirmée, comme cela est indiqué au point 4, les modifications sont interrompues et ce sont les programmations précédentes qui sont maintenues.












Si, après avoir programmé cette fonction, on souhaite l'éliminer, il faut suivre la procédure indiquée dans le tableau A15 en omettant le point 3, c'est-à-dire sans modifier la position "1".

Quand la position "2" est programmée, la logique de commande électronique calcule automatiquement la différence entre la position "2" et la position "1", de sorte qu'à chaque commande de descente, le store descende jusqu'à la position la plus haute des deux puis récupère la toile jusqu'à la position la plus basse.

4.4.6) Programmation de la fonction "FTC"

Après avoir programmé les positions "0" et "1", si on le souhaite, il est possible de programmer la position "S", qui active la fonction "FTC" pour l'automatisation de stores équipés d'un mécanisme d'accrochage automatique. Pour que le mécanisme fonctionne correctement, il faut que la position "1" soit programmée quelques centimètres après le point d'accrochage, de sorte qu'en montée à partir du point "1" se fasse l'accrochage et que la position "S" soit programmée quelques centimètres après le point de décrochage de sorte que la montée à partir du point "S" s'effectue librement.

Pour la programmation de la position "S", suivre la procédure indiquée dans le tableau "A12":














Tableau "A12" Programmation de la position de décrochage "S"		Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	  5s
2.	Presser et maintenir enfoncées les touches ■ ▼ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips rapides. Le store est alors automatiquement actionné jusqu'à la position "1".	  5s  
3.	Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour positionner le store dans la position de décrochage "S" (inférieure à la position "1").	 
4.	Confirmer la position dans les 5 secondes en pressant simultanément les touches ▼ et ▲ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Le store est alors automatiquement actionné jusqu'à la position "0".	  

Note: si la programmation n'est pas confirmée, comme cela est indiqué au point 4, les modifications sont interrompues et ce sont les programmations précédentes qui sont maintenues.

Si, après avoir programmé cette fonction, on souhaite l'éliminer, il faut suivre la procédure indiquée dans le tableau A13 en omettant le point 3, c'est-à-dire sans modifier la position "1".

4.4.7) Modification de la position "1"

Pour déplacer la position 1, suivre la procédure indiquée dans le tableau "A13":

Tableau "A13" Modification de la position "1"		Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	 5s 
2.	Presser et maintenir enfoncées les touches ■ ▼ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips rapides. Le store est alors automatiquement actionné jusqu'à la position "1"	  5s  
3.	Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour repositionner le store dans la nouvelle position à programmer.	 / 
4.	Confirmer la position dans les 5 secondes en pressant simultanément les touches ■ et ▼ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips et qu'un bref mouvement de montée/descente se produise	    

Note: si la programmation n'est pas confirmée, comme cela est indiqué au point 4, les modifications sont interrompues et ce sont les programmations précédentes qui sont maintenues.

Quand on modifie la position "1", les fonctions "FRT" et "FTC" sont éliminées.

FR

4.5) Effacement de la mémoire

















S'il s'avère nécessaire de remettre à zéro la mémoire de la centrale des moteurs Era Mat MHT-USA, il est possible d'effectuer la procédure suivante.

L'effacement de la mémoire est possible:

- avec un émetteur déjà mémorisé (tableau "A14");
- avec un émetteur non mémorisé (tableau "A15").




On peut effacer:

- uniquement les codes des émetteurs, en s'arrêtant au point 4;
- toutes les données (codes des émetteurs, positions, fonction RDC, etc.) en poursuivant la procédure.

Tableau "A14" Effacement de la mémoire avec émetteur déjà mémorisé		Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	 5s 
2.	Maintenir enfoncée la touche ▲ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ▲ exactement durant le troisième bip.	   
3.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ■ exactement durant le troisième bip.	   
4.	Maintenir enfoncée la touche ▼ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ▼ exactement durant le troisième bip	   
5.	Si l'on souhaite effacer toutes les données, presser simultanément, dans les 2 secondes, les touches ▲ et ▼ puis les relâcher.	dans les 2s  

Au bout de quelques secondes, 5 bips signalent que tous les codes en mémoire ont été effacés.

Pour pouvoir effacer la mémoire avec un émetteur non mémorisé, il est nécessaire de suivre la procédure suivante:

Tableau "A15" Effacement de la mémoire avec émetteur non mémorisé		Exemple
1.	Éteindre pendant au moins 3 secondes	 3s
2.	Réalimenter et, dans les 10 secondes qui suivent, exécuter la manœuvre d'urgence pendant 6 tours au moins.	  x6 dans les 10s
3.	Ensuite, dans un délai inférieur à 1 minute, il est possible de procéder à la remise à zéro de la mémoire en suivant la procédure du tableau A13 et en utilisant un émetteur quelconque, même avec un non mémorisé.	60s Tableau "A11"

Si l'application le requiert, il est possible d'automatiser le store en utilisant le capteur de vent et soleil VOLO S RADIO. Le capteur correctement mémorisé dans le moteur abaisse le store en cas de soleil et l'enroule en cas de vent. Pour connaître en détail les caractéristiques et la programmation des seuils du capteur, se reporter aux instructions du produit VOLO S RADIO.

5) Gestion climatique

Réponse au soleil :

- En cas de seuil supérieur soleil dépassé enregistré par un capteur climatique, le moteur ouvre le store.
- En cas de seuil inférieur soleil dépassé enregistré par un capteur, le moteur ferme le store.

Cas particuliers :

Le soleil n'est pas un événement bloquant. En effet, l'utilisateur peut, à tout moment, décider de fermer, ouvrir ou régler l'ouverture du store comme il le souhaite. Lorsque le capteur climatique envoie une commande de seuil inférieur soleil dépassé, le moteur procède toujours à la fermeture du store.

Réponse à la pluie :

- En cas de pluie enregistrée par un capteur climatique, le moteur procède à la descente ou bien à la montée du store - tout dépend du sens précédemment sélectionné - en bloquant le système de commande relatif au soleil.
- En cas de pluie terminée, le moteur rétablit le système de fonctionnement soleil.

Cas particuliers :

La pluie n'est pas un événement bloquant. En effet, l'utilisateur peut, à tout moment, décider de fermer, ouvrir ou régler l'ouverture du store comme il le souhaite.

En interagissant avec le store, en l'ouvrant ou le fermant pendant la pluie, le moteur rétablit, toutes les 15 minutes environ, la condition initiale de l'événement si encore présent (store ouvert ou fermé en fonction du sens). L'événement pluie est prioritaire sur celui soleil.

Réponse au vent :

- En cas de seuil supérieur vent dépassé, le moteur ferme le store en bloquant les commandes moteur et le système de fonctionnement soleil/pluie.
- En cas de seuil inférieur vent dépassé, le moteur rétablit le système de fonctionnement soleil/pluie en débloquant l'automatisme.

Cas particuliers :

Le vent est un événement bloquant. En effet, il bloque les commandes données par l'utilisateur et les systèmes soleil/pluie pour protéger le store contre des éventuelles ruptures.

Fonction SOLEIL ON :

Une fois la fonction SOLEIL ON activée, le moteur répond immédiatement au système climatique SOLEIL correspondant. Si la fonction soleil est déjà activée, le store est baissé immédiatement, le cas contraire, il ne se passera rien.

6) Approfondissements

Les moteurs de la série Era Mat MHT-USA reconnaissent les émetteurs de la série ERGO, PLANO, NICEWAY et VOLO S RADIO (voir chapitre 6.1 "Émetteurs compatibles"). Par ailleurs, avec des procédures spécifiques de mémorisation des émetteurs, il est possible d'associer à chaque touche de l'émetteur une commande particulière (voir chapitre 5.2 "Programmation des émetteurs en mode I et en mode II").

⚠ Attention: pour les programmations, utiliser uniquement les émetteurs mémorisés en mode I.

6.1) Émetteurs utilisables

Le tableau A16 indique les émetteurs qui peuvent être utilisés ainsi que leur type de codage.

Tableau "A16"

Émetteurs

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

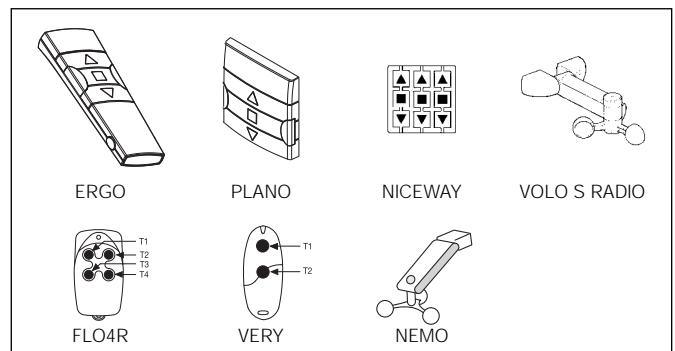
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (toute la ligne)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



6.2) Mémorisation des émetteurs en mode I et mode II

Les tableaux "A1" et "A2" décrivent la procédure de mémorisation des émetteurs en "mode I" où une commande précise est attribuée à chaque touche: touche ▲ (1) = "montée"; touche ■ (2) = "arrêt"; touche ▼ (3) = "descente".

Il est également possible de mémoriser les émetteurs en "Modalité II". Celle-ci permet une meilleure flexibilité d'utilisation des touches des émetteurs. Il est possible de mémoriser, sur un même moteur Era Mat MHT-USA, des émetteurs en Modalité I et en Modalité II.

6.2.1) Mode I

En mode I, la commande associée aux touches de l'émetteur est fixe: la touche ▲ (1) commande la "montée"; la touche ■ (2) commande "l'arrêt"; la touche ▼ (3) commande la "descente", une éventuelle touche 4 commande "l'arrêt".

En mode I, on effectue une unique phase de mémorisation pour chaque émetteur et un seul emplacement est occupé dans la mémoire. Durant la mémorisation en mode I, la touche pressée n'a pas d'importance.

Pour mémoriser ou effacer les émetteurs en mode I, voir les tableaux A1 et A2.

Mode I

Touche	Commande
Touche ▲ ou 1	Montée
Touche ■ ou 2	Arrêt
Touche ▼ ou 3	Descente
Touche 4	Arrêt

6.2.2) Mode II

En mode II, on peut associer à chaque touche de l'émetteur l'une des 4 commandes possibles: 1 = pas à pas; 2 = montée-arrêt; 3 = descente-arrêt; 4 = arrêt.

En mode II, on effectue une phase de mémorisation pour chaque touche et chacune d'elle occupe un emplacement de mémoire. Durant la mémorisation en mode II, la touche pressée est mémorisée. Si l'on souhaite attribuer une autre commande à une autre touche du même émetteur, il faut procéder à une nouvelle mémorisation.

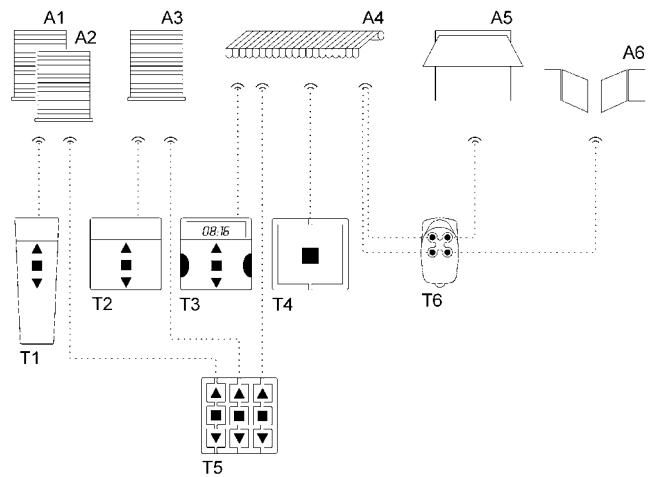
Mode II

N°	Commande
1	Pas à pas (montée-arrêt-descente-arrêt, etc.);
2	Montée - arrêt (montée-arrêt-montée-arrêt, etc.);
3	Descente - arrêt (descente-arrêt-descente-arrêt, etc.);
4	Arrêt.

6.2.3) Exemple de mémorisation mixte en mode I et en mode II

En exploitant de manière opportune les mémorisations en mode I et en mode II, on peut créer des commandes de groupe comme dans l'exemple illustré sur la figure.

- L'émetteur T1 (Ergo1) mémorisé en mode I sur A1 et A2 commande la montée, l'arrêt ou la descente simultanément de A1 et A2, la montée, l'arrêt ou la descente de A1 et A2, A3 ou A4;
- L'émetteur T2 (Plano1) mémorisé en mode I seulement sur A3 commande la montée, l'arrêt ou la descente seulement d'A3.
- L'émetteur T3 (Planotime) mémorisé en Mode I seulement sur A4 commande la montée, l'arrêt ou la descente seulement de A4;
- L'émetteur T4 (WM001C) mémorisé en mode II (pas à pas) commande seulement A4;
- L'émetteur T5 (WM003G) mémorisé en mode I pour commander avec le groupe 1 sur A1 et A2, avec le groupe 2 sur A3 et avec le groupe 3 sur A4 commande la montée, l'arrêt ou la descente de A2 et A2, A3 ou A4;
- L'émetteur T6 (Flo4R) mémorisé en mode II sur A4 (touches 1 et 3), sur A5 (touche 2) et sur A6 (touche 4), commande la montée et la descente d'A4, ou l'ouverture de la porte de garage A5 ou l'ouverture du portail automatique A6.



ATTENTION:

- Avec un émetteur mémorisé en mode II, il **n'est pas possible** d'effectuer la programmation de certaines fonctions (direction du mouvement, fonctions, etc.) si, pour cette programmation, il est nécessaire de presser des touches différentes, telles que la touche ■ et la touche ▲.
- Avec un émetteur mémorisé en mode II, on **ne peut pas utiliser** les commandes de "groupe multiple".
Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en mode II en procédant comme l'indique le tableau A17.










Tableau "A17" Mémorisation d'autres émetteurs en mode II

		Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur (pendant environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche.	Nouveau 5s
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche 5 d'un émetteur existant déjà mémorisé (environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende 2 bips, puis relâcher la touche.	Existant 5s
3.	Dans les 5 secondes qui suivent, commencer à presser la touche de l'ancien émetteur un nombre de fois égal à la commande voulue: 1 = "pas à pas" 2 = "montée" 3 = "descente" 4 = "arrêt"	Nouveau 1-4
4.	Au bout d'environ 3 secondes, on entendra un nombre de bips égal à la commande sélectionnée.	3s 1-4
5.	Dans les 2 secondes qui suivent, presser la même touche du nouvel émetteur.	Nouveau
6.	Relâcher la touche quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	

Si au point 5, on n'entend pas un nombre de bips égal à la commande désirée, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer la programmation sans aucune mémorisation.

Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

Il est possible de mémoriser de manière simple un nouvel émetteur en maintenant les caractéristiques de l'ancien émetteur en suivant la procédure du tableau A18. Le nouvel émetteur ainsi mémorisé héritera des caractéristiques de l'ancien, c'est-à-dire que si l'ancien était mémorisé en mode I, le nouveau fonctionnera lui aussi en mode I, si l'ancien était mémorisé en mode II, la touche du nouvel émetteur sera associée à la même commande que l'ancien.

Tableau "A18" Mémorisation d'autres émetteurs		Exemple	
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Nouveau	 >3s 
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Existant	 >3s 
3.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Nouveau	 >3s 
4.	Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Existant	 >3s 
5.	On entendra 3 bips qui confirment la mémorisation du nouvel émetteur.		

Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

7) Mise au rebut

Ce produit fait partie intégrante de l'automatisme et doit donc être mis au rebut avec ce dernier.

De même que pour les opérations d'installation, à la fin de la vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié.

Ce produit est constitué de différents types de matériaux : certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être mis au rebut. Renseignez-vous sur les systèmes de recyclage ou de mise au rebut prévus par les règlements en vigueur dans votre pays, pour cette catégorie de produit.

Attention ! – certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes s'ils étaient jetés dans la nature.

Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Par conséquent, utiliser la méthode du « tri sélectif » pour la mise au rebut des composants, conformément aux prescriptions des normes en vigueur dans le pays d'utilisation ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.




Attention ! – les règlements en vigueur au niveau local peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination abusive de ce produit.

8) Que faire si... petit guide en cas de problème!

Après l'alimentation, le moteur n'émet pas aucun bip.

Contrôler que le moteur est alimenté à la tension de secteur prévue, si l'alimentation est correcte, il y a probablement une panne grave et le moteur doit être réparé par le service après-vente.

Après une commande le moteur ne bouge pas.

- Si juste avant il fonctionnait encore, la protection thermique pourrait être intervenue, il suffit d'attendre quelques minutes que le moteur refroidisse.
- Vérifier qu'il y a au moins un émetteur mémorisé en contrôlant qu'à l'allumage le moteur émet des bips brefs.
- Vérifier qu'il y a "communication" entre l'émetteur et le moteur en maintenant enfoncée la touche  (2) d'un émetteur (mémorisé ou pas) pendant au moins 5 secondes; si on entend un bip, cela signifie que le moteur reçoit le signal de l'émetteur, donc il faut passer à la dernière vérification; sinon, effectuer la vérification qui suit.
- Vérifier l'émission correcte du signal radio de l'émetteur avec cet essai empirique: presser une touche et appuyer la LED à l'antenne d'un appareil radio quelconque (de préférence de type économique) allumé et réglé sur la bande FM à la fréquence de 108,5 Mhz ou la plus proche possible; on devrait entendre un léger bruit avec pulsation grésillante.
- Vérifier, en pressant lentement, une à la fois, toutes les touches de l'émetteur, si aucune commande un mouvement du moteur, cela signifie que cet émetteur n'est pas mémorisé.

Après une commande par radio, on entend 6 bips et la manœuvre ne démarre pas.

La radiocommande n'est pas synchronisée, il faut répéter la mémorisation de l'émetteur.

Après une commande, on entend 10 bips puis la manœuvre démarre. L'autodiagnostic des paramètres mémorisés a détecté une anomalie quelconque (les positions, programmation des fonctions sont erronés); contrôler et éventuellement reprogrammer.

En montée, avant d'atteindre la position prévue (pos. "0", pos. "1"), le moteur s'arrête puis tente de redémarrer à trois reprises. Cela peut être normal: en montée, quand un effort excessif est détecté, le moteur s'éteint pendant 1 seconde environ puis réessaie de terminer la manœuvre; vérifier s'il y a des obstacles qui empêchent le mouvement.

En descente, avant d'atteindre la position prévue (pos. "1", pos. "I"), le moteur s'arrête.

Cela peut être normal: en descente, quand un effort excessif est détecté, le moteur s'éteint; vérifier s'il y a des obstacles qui empêchent le mouvement.

Le moteur ne démarre qu'avec une commande "par action maintenue". Si les positions "0" et "1" n'ont pas été programmées, le mouvement du moteur en montée et en descente ne s'effectue qu'avec une commande par action maintenue. Programmer les positions "0" et "1".

Les positions "0" et "1" sont programmées mais, en descente, on a un mouvement avec commande "par action maintenue". On a probablement utilisé la manœuvre de secours ou bien le moteur est resté éteint pendant plus de 24 heures. Commander le store en montée et attendre qu'il atteigne la position "0".

9) Caractéristiques techniques des moteurs tubulaires NEOMAT-MHT et NEOMAT-LHT

Tension d'alimentation et fréquence	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Courant et puissance	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Couple et vitesse	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Diamètre du moteur	: NEOMAT-MHT = 45 mm; NEOMAT-LHT = 58 mm
Temps de fonctionnement continu	: Voir caractéristiques techniques présentes sur l'étiquette de chaque modèle
Précision des positions des arrêts de fin de course	: classe 2 ($\pm 5\%$).
Résistance mécanique	: conforme à EN 14202.
Température minimale de fonctionnement	: -20 °C
Indice de protection	: IP 44.
Température de fonctionnement	: - 20,55 °C
Longueur câble de connexion	: 3 m

Fréquence récepteur radio	: 433,92 MHz
Codage récepteur radio	: 52 bits à code tournant FLOR et FLOR+INFO
Nombre d'émetteurs mémorisables	: 14, y compris au maximum 3 capteurs climatiques VOLO-S-Radio, Nemo
Portée des émetteurs ERGO, PLANO et NICEWAY	: estimée à 150 m en espace libre et à 20 m à l'intérieur des bâtiments *

* La portée des émetteurs est fortement influencée par d'autres dispositifs qui opèrent à la même fréquence avec des émissions continues telles que: alarmes, radio à écouteurs, etc., qui interfèrent avec le récepteur.

NICE s.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications aux produits à tout moment si elle le juge nécessaire.

"Ce produit est conforme aux dispositions visées à la partie 15 des FCC des États-Unis d'Amérique et aux normes pour l'industrie RSS-210 du Canada.

Le fonctionnement est subordonné aux deux conditions suivantes :

- 1) le produit ne doit pas provoquer d'interférences dangereuses**
- 2) le produit doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences susceptibles d'en provoquer un dysfonctionnement."**

Advertencias y precauciones de seguridad

El presente manual contiene instrucciones importantes de seguridad para la **INSTALACIÓN** y el **USO** del producto.

INSTALACIÓN:

⚠ La instalación incorrecta puede provocar heridas graves. Por tal razón, durante el trabajo se recomienda respetar escrupulosamente todas las instrucciones de instalación mencionadas en este manual.

USO DEL PRODUCTO:

⚠ En el uso diario del producto, recuerde que para la seguridad de las personas es importante respetar estas instrucciones. Por último, conserve el manual para consultas posteriores.

Los motores de la serie Era Mat MHT-USA, en las versiones NEOMAT-MHT de Ø45mm y NEOMAT-LT de Ø58mm, han sido realizados para automatizar el movimiento de persianas y toldos; cualquier otro empleo es considerado inadecuado y está prohibido. Los motores han sido diseñados para uso residencial; se ha previsto un tiempo de funcionamiento continuo máximo de 4 minutos. Al elegir el tipo de motor de acuerdo con su aplicación, se deberá considerar el par nominal y el tiempo de funcionamiento indicados en la placa de características.

El diámetro mínimo del cilindro de enrollamiento en el que puede instalarse el motor es de 52 mm para motores con pares de hasta 35 Nm y 60 mm para motores con pares superiores a 35 Nm.

La instalación debe ser hecha por personal técnico respetando las normas de seguridad.

Antes de la instalación hay que alejar todos los cables eléctricos innecesarios y desactivar todos los mecanismos superfluos para el funcionamiento motorizado. Los componentes móviles del motor deben protegerse si se lo instala a una altura inferior a 2,5m. La distancia en horizontal entre el toldo completamente abierto y cualquier objeto fijo debe ser de 0,4m como mínimo.

El cable de alimentación de PVC, suministrado junto con los motores de la serie Era Mat MHT-USA, sirve para su instalación en interiores; para un uso en exteriores es necesario proteger todo el cable con un tubo de aislamiento, o bien solicitar el cable específico tipo S05RN-F.

El motor tubular no debe sufrir aplastamientos, golpes, caídas ni debe tener contacto con líquidos de ningún tipo: no perfora ni aplique tornillos en el motor tubular; véase la figura 1. El interruptor de mando debe estar colocado en una posición desde donde pueda verse el elemento que acciona, pero lejos de las piezas móviles y a una altura de 1,5 m como mínimo. No modifique ninguna parte salvo que esté previsto en estas instrucciones; los trabajos de este tipo pueden causar solamente desperfectos; NICE no es responsable de los daños que deriven de productos modificados. Dirijase a personal técnico capacitado para el mantenimiento o las reparaciones.

Mantenga las personas lejos de la persiana o del toldo cuando estén en movimiento. No accione el toldo si en las cercanías se están realizando trabajos, por ejemplo: limpieza de cristales; en el caso de accionamiento automático, desconecte también la alimentación eléctrica. No permita que los niños jueguen con los mandos y mantenga los controles remotos lejos de su alcance. Si estuvieran instalados, controle a menudo los muelles de equilibrado o el desgaste de los cables.

⚠ En el caso de lluvia, para que no se acumule agua, es necesario recoger el toldo de brazo si la pendiente es menor del 25% o del valor recomendado por el fabricante.

⚠ Si se forma hielo, el funcionamiento podría averiar la persiana o el toldo.

⚠ Algunas etapas de la programación pueden aprovechar los fines de carrera mecánicos de la persiana (topes o dispositivos de seguridad de enganche al eje). En este caso es indispensable optar por el motor con el par más adecuado para la aplicación, considerando el esfuerzo efectivo y evitando los motores demasiado potentes.

1) Descripción del producto

Los motores de la serie Era Mat MHT-USA, en las versiones NEOMAT-MHT Ø 45 mm y NEOMAT-LHT Ø 58 mm, son motores eléctricos equipados con reducción de revoluciones, que en un extremo terminan con un eje en el que se pueden montar las ruedas de arrastre; véase la figura 2. El motor se instala introduciéndolo dentro del tubo de la persiana o del toldo y hace subir o bajar el cerramiento.

La central incorporada en el motor dispone de un sistema de fin de carrera electrónico de alta precisión, que puede detectar constantemente la posición del toldo/persiana.

Con una operación de programación se memorizan los límites del movimiento, es decir toldo cerrado y toldo abierto (más las probables posiciones intermedias); después de cada mando el movimiento se detendrá automáticamente al alcanzar esas posiciones. El fin de carrera electrónico puede compensar posibles estiramientos del toldo (función "CAT") garantizando el cierre perfecto del cajón y evitando que el toldo quede flojo cuando esté abierto. Los motores Era Mat MHT-USA se pueden programar para la reducción de par (función "RDC") que disminuye un 50% aproximadamente el par del motor poco antes de que el toldo esté completamente cerrado para no tirar excesivamente la lona. Los motores Era Mat MHT-USA también prevé la función "RDT" que afloja un poco la tensión sobre la lona una vez concluida la maniobra de cierre, a fin de que la lona no quede demasiado tensa por períodos de tiempo muy prolongados. Las funciones CAT, RDC y RDT han sido estudiadas para simular el comportamiento atento y diligente de una persona que mueve el toldo manualmente.

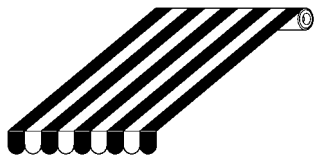
Los motores serie Era Mat MHT-USA incorporan un radioreceptor que trabaja a una frecuencia de 433.92 MHz con tecnología rolling code, para garantizar niveles de seguridad elevados. Para cada

motor es posible memorizar hasta 14 radiomandos de la serie ERGO, PLANO y NICEWAY, véase la fig. 3, que permiten el mando a distancia del motor, o bien hasta 3 radiosensores de viento y sol "VOLO S RADIO" que accionan automáticamente el motor según la situación climática.

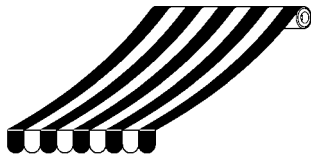
Es posible programar los fines de carrera y algunas funciones adicionales directamente desde los transmisores y un tono de aviso ("Bip") le guiará en las diferentes etapas.

En los motores Era Mat MHT-USA pueden programarse funciones particulares que resuelven problemas específicos:

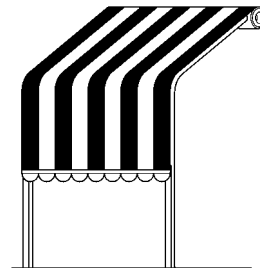
- **FRT**: esta función permite tensar la lona, según una extensión programable, una vez que el toldo se ha abierto por completo. Así es posible eliminar los antiestéticos aflojamientos de la lona cuando el toldo está abierto. Para más información, véase la **tabla A10**.
- **FTC**: permite motorizar toldos que se mantienen tensos mediante un mecanismo de enganche automático como, por ejemplo, los toldos veranda. Para más información, véase la **tabla A11**.



Sin FRT



Con FRT



Toldo veranda con ganchos

1.1) Uso del dispositivo de emergencia para la realineación automática

Los motores tubulares Era Mat MHT-USA disponen de un dispositivo de emergencia.

Dicho dispositivo de emergencia es un mecanismo que permite mover manualmente el toldo, por ejemplo, cuando falla la alimentación eléctrica. Se acciona haciendo girar en uno u otro sentido la manivela colocada en la cabeza del motor.

Cuando se utiliza el dispositivo de emergencia, o cuando el motor permanece sin alimentación eléctrica más de 24 horas, la central de mando del motor pierde el valor de la posición actual del toldo.

Ante esta situación, se ha previsto un procedimiento de realineación

automática por el que, cuando el motor recibe un comando, este podrá asumir dos comportamientos diferentes en función del comando enviado.

– Comando de subida: el motor hará que el toldo suba hasta que el cajón se cierre con el tope.

– Comando de bajada: el motor hará que el toldo descienda durante 3 segundos para, a continuación, invertir la marcha hasta quedar cerrado con el tope contra el cajón.

Nota: el cierre del cajón se producirá según el nivel de RDC (reducción del par de tracción) previamente seleccionado.

2) Instalación

⚠ La instalación incorrecta puede provocar heridas graves.

Prepare el motor con la siguiente secuencia de operaciones:

1. Introduzca la corona del fin de carrera (E) en el motor (A) hasta que entre en el casquillo del fin de carrera (F) correspondiente, haciendo coincidir las dos ranuras; empuje hasta que haga tope, tal como indicado en la figura 5.
2. Introduzca la rueda de arrastre (D) en el eje del motor.
3. En el motor, fije la rueda de arrastre con la arandela seeger a presión.
4. Introduzca el motor ensamblado de esta manera en el tubo en que se enrolla la persiana/toldo hasta introducir también el extremo de la corona (E). Fije el anillo de arrastre (D) al tubo de enrollamiento mediante tornillos M4x10 para que el motor no se desplace ni se deslice axialmente (fig. 6).
5. Por último, bloquee la cabeza del motor al soporte respectivo (C), con el distanciador por medio de los clips o del pasador hendido (B).

- A:** Motor tubular Era Mat MHT-USA
- B:** Sujetadores o pasadores hendidos para fijación
- C:** Soporte y distanciador
- D:** Rueda de arrastre
- E:** Corona loca
- F:** Casquillo loco

2.1) Conexiones eléctricas

⚠ En las conexiones de los motores hay que instalar un dispositivo omnipolar de desconexión de la red eléctrica con distancia entre los contactos de 3 mm como mínimo (interruptor o enchufe y tomacorriente, etc.).

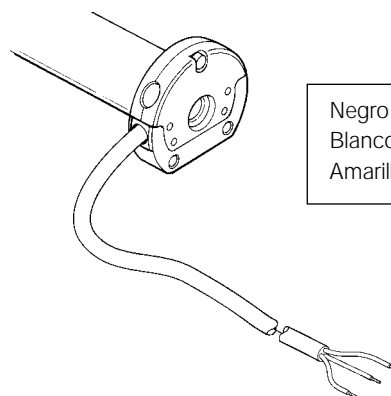
⚠ Respete escrupulosamente las conexiones previstas; si tuviera dudas, no pruebe inútilmente sino que consulte las fichas técnicas disponibles también en la página web "www.niceforyou.com".

Una conexión incorrecta puede provocar averías o situaciones peligrosas.

El cable para las conexiones eléctricas del motor Era Mat MHT-USA dispone de 3 conductores de conexión:

- Fase, Neutro y Tierra.

Compruebe que la tensión de red se corresponde con los datos que figuran en la placa de Era Mat MHT-USA.

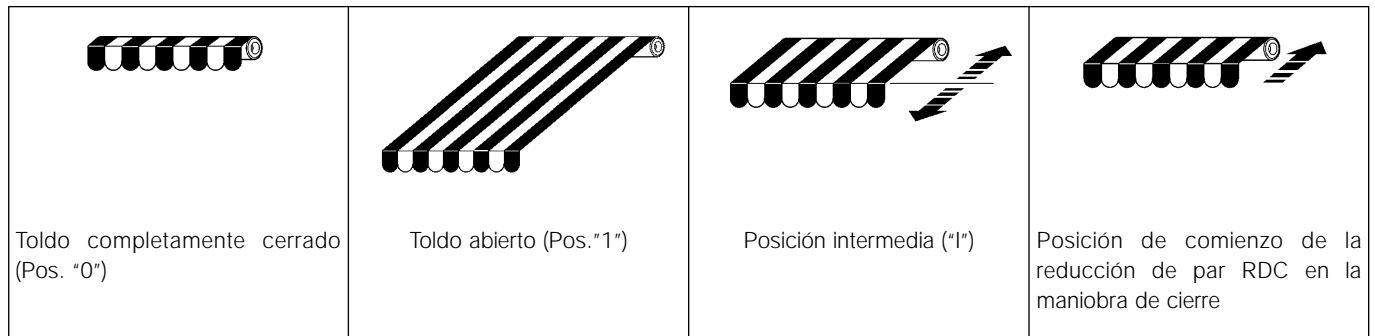


- Negro = Fase
- Blanco = Neutro
- Amarillo/Verde = Tierra

3) Regulaciones

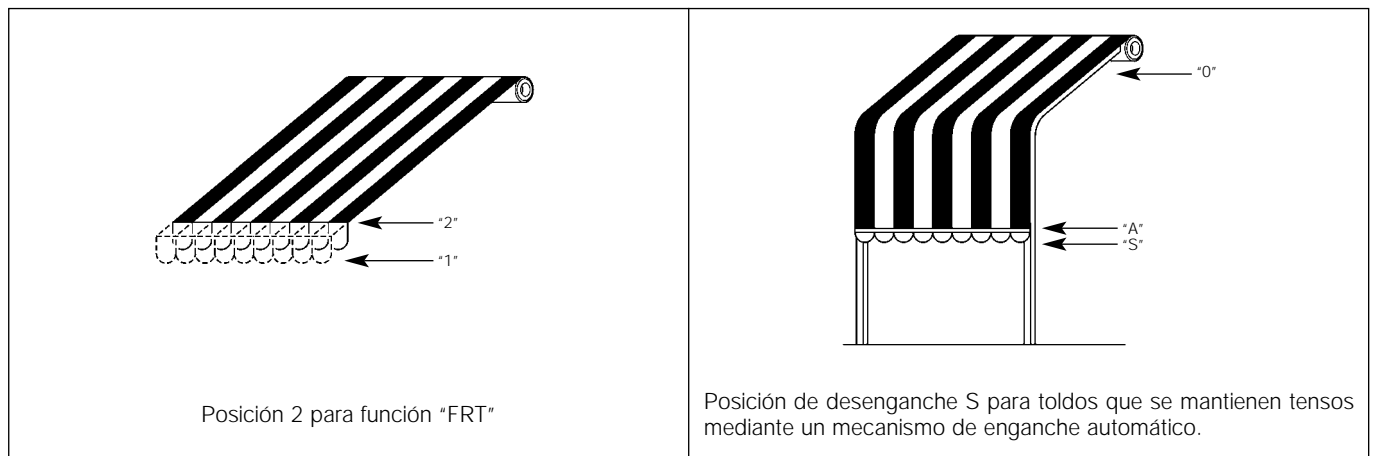
Los motores tubulares de la serie NEOMAT disponen de un sistema de fin de carrera electrónico; la central electrónica interrumpe el movimiento cuando el toldo llega a las posiciones de cierre y de apertura programadas. Dichas posiciones se memorizan con una programación oportuna que se debe hacer directamente con el motor instalado y con el toldo montado completamente.

Si aún no fueron memorizadas las posiciones "0" (toldo cerrado) y "1" (toldo abierto) es posible accionar igualmente el motor, pero el movimiento se ejecutará sólo en modo hombre muerto. También es posible programar una posición intermedia (Pos. "I") para abrir el toldo parcialmente. La posición "I" y la activación de la reducción de par (RDC) pueden programarse también posteriormente.



También es posible programar:

- La posición 2 necesaria para activar la función "FRT" que permite tensar la lona cuando el toldo está completamente abierto.
- La función "FTC" para la automatización de toldos con un mecanismo de enganche automático.



4) Programaciones

La programación se divide en 3 partes:

1. Memorización de los transmisores.
2. Programación de las posiciones "0" y "1"
3. Programaciones opcionales



Para que un transmisor pueda accionar un motor de la serie Era Mat MHT-USA es necesario efectuar el procedimiento de memorización indicado en la tabla A1.

ATENCIÓN:

- **Todas las secuencias de memorización son por tiempo, es decir que deben efectuarse dentro de los límites de tiempo previstos.**
- Con transmisores que prevean varios "grupos", antes de proceder con la memorización, hay que elegir el grupo del transmisor al que asociar el motor.
- La memorización por radio se puede realizar en todos los receptores que se encuentran en el radio de alcance del transmisor y, por eso, es oportuno mantener alimentado sólo el receptor que debe ser programado.

Es posible comprobar si hay transmisores memorizados en el motor; a tal fin, es suficiente controlar la cantidad de tonos de aviso que se emiten en el momento del encendido del motor.

Verificación de los transmisores memorizados

2 tonos de aviso prolongados		Ningún transmisor memorizado
2 tonos de aviso cortos		Hay transmisores memorizados

4.1) Programación de los transmisores

Tabla "A1"	Memorización del primer transmisor (en Modo I)	Ejemplo
1.	Conecte el motor a la alimentación de red, se oirán inmediatamente 2 tonos de aviso largos	
2.	Antes de transcurridos 5 segundos, pulse y mantenga pulsado el botón ■ del transmisor a memorizar (unos 3 segundos).	
3.	Suelte el botón ■ cuando oiga el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización	

Para memorizar otros transmisores, véase la tabla A2

Cuando se haya memorizado uno o varios transmisores, es posible memorizar otros transmisores, tal como indicado en la tabla A2.

Tabla "A2"	Memorización de otros transmisores o del sensor climático por radio (en Modo I)	Ejemplo
1.	Pulse y mantenga pulsado el botón ■ del nuevo transmisor o del sensor climático (unos 5 segundos) hasta oír un tono de aviso y, a continuación, suelte el botón ■	Nuevo
2.	Pulse lentamente 3 veces el botón ■ de un transmisor viejo y memorizado	Viejo
3.	Pulse de nuevo el botón ■ del nuevo transmisor y suéltelo al oír el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización	Nuevo

Nota: si la memoria está llena (14 transmisores) se oirán 6 tonos de aviso y el transmisor no podrá ser memorizado.

4.2) Toldo con cajón - Programación semiautomática de las posiciones: "0" (fin de carrera Alto) y "1" (fin de carrera Bajo)

Para programar las posiciones hay que utilizar un telemando memorizado en Modo I. Hasta que no se memoricen en la central las posiciones "0" y "1", los movimientos se efectúan en modo hombre muerto. En un comienzo, la dirección del motor no está definida, pero cuando se completa el punto 1 de la tabla "A3", la dirección del motor se asigna automáticamente a los botones de los telemandos.

Para la programación de las posiciones 0 y 1, siga el procedimiento indicado en la tabla "A3":

Tabla "A3"	Programación de las posiciones "0" y "1"	Ejemplo
1.	Pulse y mantenga pulsado el botón ▲ o el botón ▼ de un telemando memorizado hasta que el toldo se cierre por completo y el motor se detenga automáticamente	
2.	Pulse y mantenga pulsado el botón ▼ que hace bajar el toldo.	
3.	Suelte el mando ▼ cuando el toldo haya llegado a la posición deseada ("1"). Si fuera necesario, regule la posición con los botones ▼ y ▲.	
4.	Mantenga pulsado el botón ■ del transmisor hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos).	
5.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
6.	Pulse el botón ▼ hasta que 3 tonos de aviso y un breve movimiento de subida y bajada indiquen que la cota ha sido memorizada.	

La programación de los fines de carrera "0" y "1" también habilita de manera automática la función RDC (reducción del par de tracción). Esta función se configura en el nivel "estándar", si bien el instalador puede modificar dicho nivel a través del procedimiento indicado en el apartado 4.4.3 o deshabilitar la función mediante la tabla A8 del manual.

4.3) Toldo sin cajón - Programación manual de las posiciones: "0" (fin de carrera Alto) y "1" (fin de carrera Bajo)

Para programar las posiciones, es preciso utilizar un telemando memorizado en Modo I. Hasta que no se memoricen en la central las posiciones "0" y "1", los movimientos se efectúan en modo hombre presente (en la segunda etapa de programación de la cota "0", el motor no funcionará en modo hombre presente). Si bien en un principio la dirección del motor no viene definida, una vez completado el punto 1 de la tabla "A4", esta se le asigna automáticamente a los botones de los telemandos. Cada 100 maniobras, el motor efectuará una realineación mediante impacto con la fuerza RDC configurada.

Tabla "A4"	Programación de la posiciones "0" y "1"	Ejemplo
1.	Pulse y mantenga pulsado el botón ▲ o ▼ de un telemando memorizado hasta que el toldo se cierre por completo y el motor se cierre automáticamente con el tope mecánico.	
2.	Pulse y mantenga pulsado el botón ▼ que hace descender el toldo.	
3.	Suelte el botón ▼ cuando el toldo haya alcanzado la posición ("1"). Si fuese necesario, ajuste con los botones ▼ y ▲ la posición deseada.	
4.	Pulse y mantenga pulsado el botón ■ del transmisor hasta oír un tono de aviso (transcurridos unos 5 segundos).	
5.	Suelte y pulse nuevamente durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
6.	Pulse el botón ▼ hasta que se produzcan 3 tonos de aviso y un breve movimiento de subida y bajada. Cota "1" memorizada	
7.	Pulse el botón ▲ y cierre el toldo con el botón ■ hasta la posición "0" deseada.	
8.	Pulse y mantenga pulsado el botón ■ del transmisor hasta oír un tono de aviso (transcurridos unos 5 segundos). Suelte y pulse nuevamente durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
9.	Pulse el botón ▲ hasta que se escuchen 3 tonos de aviso. Cota "0" memorizada	

4.4) Programaciones opcionales

Todas las programaciones opcionales están disponibles sólo tras haber programado las posiciones "0" y "1".

4.4.1) Memorización de la posición intermedia "I"

Si se memoriza una posición intermedia "I", es posible mover el toldo hacia la posición "I" pulsando simultáneamente los 2 botones ▲ ▼ del transmisor.

Para memorizar la posición intermedia, lleve a cabo el procedimiento indicado en la tabla "A5":

Tabla "A5"	Programación de la posición intermedia "I"	Ejemplo
1.	Utilizando los botones ▲ ■ ▼ de un telemando, coloque el toldo donde se desea memorizar la posición "I".	
2.	Mantenga pulsado el botón ■ hasta oír un tono de aviso (transcurridos unos 5 segundos).	
3.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos	
4.	Pulse juntos los botones ▼ ▲ hasta que 3 tonos de aviso indiquen que la cota ha sido memorizada.	

4.4.2) Borrado de las posiciones o de la función RDC

Para modificar las posiciones memorizadas con anterioridad, primero hay que borrarlas y después se puede volver a programar las nuevas posiciones.

En el caso de "1" se puede modificar sin eliminarlo directamente (ver tabla "A13").








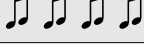














Tabla "A6"	Borrado de la posición intermedia "1"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	  5s
2.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	  5s 
3.	Pulse simultáneamente los botones ▼ ▲ hasta que 5 tonos de aviso indiquen que la posición intermedia ha sido cancelada.	  

Tabla "A7"	Borrado de las posiciones "0" y "1"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	  5s
2.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	  5s 
3.	Pulse el botón ▼ hasta que 5 tonos de aviso señalen que las posiciones "0" y "1" han sido canceladas.	 

ATENCIÓN: tras haber cancelado las posiciones "0" y "1" el toldo se moverá en modo hombre muerto y habrá que memorizar otra posición nueva.







Nota: la posición intermedia "1" y la función RDC programadas no se cancelan. Si usted desea cancelar todo (incluidos los códigos de los transmisores) consulte la tabla "A12".

Tabla "A8"	Borrado de la función reducción de par (RDC)	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	  5s
2.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	  5s 
3.	Pulse el botón ■ hasta que 5 tonos de aviso señalen que la función RDC ha sido desactivada.	 

Nota: ahora el toldo se terminará de cerrar con la fuerza plena.

4.4.3) Programación del nivel RDC a través del transmisor








Este procedimiento permite configurar la fuerza de impacto que el motor aplicará en la etapa de cierre del cajón (4 umbrales configurables).

Tabla "A9"	Programación del nivel RDC	Ejemplo
1.	Pulse simultáneamente los botones ▲ y ■ del transmisor memorizado en modo I hasta que el motor produzca 1 tono de aviso.	  
2.	Dentro de los 5 segundos siguientes, con una frecuencia de 2 segundos, pulse el botón de subida del transmisor para seleccionar el nivel deseado: - 1 pulsación = nivel 1 (reducción estándar(*) del par motor) - 2 pulsaciones = nivel 2 (más reducción del par motor) - 3 pulsaciones = nivel 3 (mucho reducción del par motor) - 4 pulsaciones = nivel 4 (elevada reducción del par motor)	 x1 = nivel 1 x2 = nivel 2 x3 = nivel 3 x4 = nivel 4
3.	Espera a que el motor confirme el nivel que acaba de seleccionar con los mismos tonos de aviso (ejemplo: 3 tonos de aviso = nivel 3 seleccionado).	
4.	Dentro de los 5 segundos siguientes al último tono de aviso, confirme el nivel pulsando brevemente el botón ■	 5s
5.	Si el procedimiento se ha llevado a cabo correctamente, el motor producirá 3 tonos de aviso.	

4.4.4) Activación de la Reducción del par de cierre (RDC)

La reducción de par es una función programable que reduce el par de tracción de alrededor del 50% antes del cierre completo del toldo contra el cofre, para evitar una tensión excesiva de la lona.












En el caso de la posición "1" es posible modificarla directamente sin cancelarla (véase tabla "A11").

Tabla "A10"	Programación de la Reducción de Par (RDC)	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	  5s
2.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	  5s 
3.	Pulse el botón ■ hasta que 3 tonos de aviso señalen que la función RDC ha sido activada	 

4.4.5) Programación de la función "FRT"

Después de haber programado las posiciones "0" y "1", si se desea, es posible programar la posición "2" que activa la función de levantamiento de la lona FRT.

Para programar la posición "2", lleve a cabo el procedimiento indicado en la tabla "A11":

Tabla "A11"	Programación de la posición "2"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	  5s
2.	Pulse y mantenga pulsados los botones ■ ▼ durante otros 5 segundos hasta oír 2 tonos de aviso rápidos. Entonces, el toldo se colocará automáticamente en la posición del fin de carrera inferior (posición "1")	  5s  
3.	Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el toldo en la posición de recogida deseada	  
4.	Confirme antes de 5 segundos la posición, pulsando el botón ■ del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso. Posteriormente, el toldo se colocará en la posición del fin de carrera inferior (posición "1") programada	 

Nota: si no se confirma la programación como descrito en el punto 4, las modificaciones no serán memorizadas y se mantendrán las programaciones anteriores.












Si después de haber programado esta función se desea eliminarla, hay que llevar a cabo el procedimiento indicado en la tabla A15, saltando el paso N°3, es decir, sin modificar la posición "1".

Cuando se programa la posición "2", la central electrónica calcula automáticamente la diferencia entre la posición "2" y la posición "1", para que, en cada mando de bajada, el toldo baje hasta la posición mayor y después recuperar la lona hasta la posición menor de las 2.

4.4.5) Programación de la función "FTC".

Después de haber programado las posiciones "0" y "1", si se desea, es posible programar la posición "S" que activa la función "FTC" para la automatización de toldo que incorporen un mecanismo de enganche automático. Para que el mecanismo funcione correctamente, es necesario que la posición "1" esté programada algunos centímetros después del punto de enganche, a fin de que durante la subida del punto "1" se produzca el enganche, y que la posición "S" esté programada algunos centímetros después del punto de enganche, para que la subida desde el punto "S" se produzca libremente.

Para programar la posición "S", lleve a cabo el procedimiento indicado en la tabla "A12":















Tabla "A12"	Programación de la Posición de Desenganche "S"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	  5s
2.	Pulse y mantenga pulsados los botones ■ ▼ durante otros 5 segundos hasta oír 2 tonos de aviso rápidos. Entonces, el toldo se coloca automáticamente en la posición "1"	  5s  
3.	Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el toldo en la posición de desenganche "S" (inferior a la posición "1")	 
4.	Confirme antes de 5 segundos la posición, pulsando simultáneamente los botones ▼ y ▲ del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso. Entonces, el toldo se coloca automáticamente en la posición "0"	  

Nota: si no se confirma la programación como descrito en el punto 4, las modificaciones no serán memorizadas y se mantendrán las programaciones anteriores.

Si después de haber programado esta función se desea eliminarla, hay que llevar a cabo el procedimiento indicado en la tabla A13, saltando el paso N°3, es decir, sin modificar la posición "1".

4.4.7) Modificación de la posición "1"

Para desplazar la posición "1", lleve a cabo el procedimiento indicado en la tabla "A13":

Tabla "A11"	Modificación de la posición "1"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	 5s 
2.	Pulse y mantenga pulsados los botones ■▼ durante otros 5 segundos hasta oír 2 tonos de aviso rápidos. Entonces, el toldo se coloca automáticamente en la posición "1"	  5s  
3.	Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el toldo en la nueva posición a programar	 / 
4.	Confirme antes de 5 segundos la posición, pulsando simultáneamente los botones ■▼ del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso y un breve movimiento de subida y bajada.	     

Nota: si no se confirma la programación tal como descrito en el punto 4, las modificaciones no quedan memorizadas y se mantienen las programaciones anteriores.
Modificando la posición "1" también se eliminan las funciones "FRT" y "FTC"

4.5) Borrado de la memoria

















En caso de que resulte necesario borrar todos los datos guardados en la memoria de la central de los motores Era Mat MHT-USA, es posible ejecutar este procedimiento.

La memoria se puede borrar:

- con un transmisor ya memorizado (tabla "A14")
- con un transmisor no memorizado (tabla "A15").




Se pueden borrar:

- sólo los códigos de los transmisores, terminando en el punto N°4
- todos los datos (códigos de los transmisores, posiciones, función RDC, etc.) completando el procedimiento.

Tabla "A14"	Borrado de la memoria con un transmisor memorizado	Ejemplo
1.	Mantenga presionado el botón ■ del transmisor hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos).	 5s 
2.	Mantenga presionado el botón ▲ del transmisor hasta oír 3 tonos; suelte el botón ▲ exactamente durante el tercer tono de aviso.	    
3.	Mantenga presionado el botón ■ del transmisor hasta oír 3 tonos; suelte el botón ■ exactamente durante el tercer tono de aviso.	    
4.	Mantenga presionado el botón ▼ del transmisor hasta oír 3 tonos; suelte el botón ▼ exactamente durante el tercer tono de aviso	    
5.	Si usted desea borrar todos los datos, oprima juntos, antes de 2 segundos, los dos botones ▲ y ▼ y después suéltelos.	antes de 2s  

Pasados algunos segundos, 5 tonos de aviso indican que todos los códigos de la memoria han sido borrados.

Para poder borrar la memoria con un telemando no memorizado, es necesario efectuar este procedimiento:

Tabla "A15"	Borrado de la memoria con un transmisor no memorizado	Ejemplo
1.	Corte la alimentación durante 3 segundos como mínimo.	 3s
2.	Restablezca la alimentación y, antes de que transcurran 10 segundos, gire la manivela de emergencia al menos 6 vueltas.	  x6 antes de 10s
3.	En este punto, y durante 1 minuto, es posible borrar la memoria a través del procedimiento de la tabla A13 con cualquier transmisor, aunque no se encuentre memorizado	60s Tabla "A11"

Si la aplicación lo requiere, es posible automatizar el toldo usando el sensor de viento y sol VOLO S RADIO. El sensor memorizado correctamente en el motor baja el toldo cuando hay sol y lo levanta cuando hay viento. Para ver detalladamente las prestaciones y programación de los niveles del sensor, consulte las instrucciones del producto VOLO S RADIO.

5) Gestión climática

Respuesta ante el sol:

- Cuando un sensor climático detecta que la intensidad del sol supera el umbral establecido, el motor procede a la apertura del toldo.
- Cuando un sensor climático detecta que la intensidad del sol es inferior al umbral establecido, el motor procede al cierre del toldo.

Casos particulares:

El sol no es un fenómeno inhibitor, es decir, el usuario puede decidir en cualquier momento si cerrar, abrir o ajustar la apertura del toldo según sus preferencias. Cuando el sensor climático envía el comando de que la intensidad del sol es inferior al umbral establecido, el motor siempre procede al cierre del toldo.

Respuesta ante la lluvia:

- Cuando un sensor climático detecta la presencia de lluvia, el motor procede a la subida o bajada del toldo, dependiendo de la dirección previamente seleccionada, y al bloqueo de la lógica de funcionamiento relativa al sol.
- Cuando se acciona el comando de lluvia terminada, el motor restablece la lógica de funcionamiento relativa al sol.

Casos particulares:

La lluvia no es un fenómeno inhibitor, es decir, el usuario puede decidir en cualquier momento si cerrar, abrir o ajustar la apertura del toldo según sus preferencias.

Al interactuar con el toldo, abriéndolo o cerrándolo durante la etapa de lluvia, el motor restablece, más o menos cada 15 minutos, la condición inicial del fenómeno si este persiste (toldo abierto o cerrado en función de la dirección). El fenómeno lluvia prevalece sobre el de sol.

Respuesta ante el viento:

- Cuando se acciona el comando de intensidad de viento superior al umbral establecido, el motor procede al cierre del toldo, además de bloquear los dispositivos de mando del motor y la lógica de funcionamiento relativa al sol/lluvia.
- Cuando se acciona el comando de intensidad de viento inferior al umbral establecido, el motor restablece la lógica de funcionamiento relativa al sol/lluvia y desbloquea la automatización.

Casos particulares:

El viento es un fenómeno inhibitor, es decir, bloquea los comandos del usuario y las lógicas sol/lluvia para proteger el toldo de una hipotética rotura.

Función SOL ACTIVADO:

La activación a través del telemando de la función SOL ACTIVADO provoca que el motor responda inmediatamente a la lógica climática relativa al SOL. Si se detecta la presencia de sol, el toldo bajará de inmediato, mientras que, en caso contrario, no sucederá nada.

6) Otras informaciones

Los motores de la serie Era Mat MHT-USA reconocen los transmisores de la serie ERGO, PLANO, NICEWAY y VOLO S RADIO, (véase el capítulo 6.1 "Transmisores que pueden utilizarse"). Con procedimientos oportunos de memorización de los transmisores es posible asociar a cada botón del transmisor un mando particular (véase el capítulo 5.2 "Programación de los transmisores en Modo I y Modo II").

⚠ Atención: para las programaciones, utilice únicamente los transmisores memorizados en Modo I.

6.1) Transmisores que pueden utilizarse

En la tabla A16 se indican los transmisores que pueden utilizarse con el tipo de codificación correspondiente.

Tabla "A16"

Transmisores

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

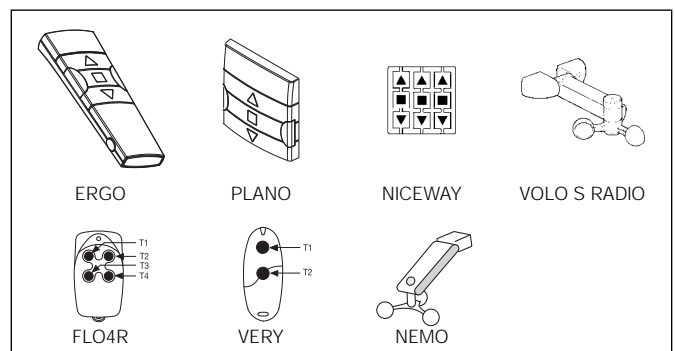
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

Sensores meteorológicos: VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (toda la línea)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



6.2) Memorización de los transmisores en Modo I y Modo II

En las tablas "A1" y "A2" se describe la memorización de los transmisores en "Modo I", donde a cada botón se asigna un mando: botón ▲ (1) = "Subida"; botón ■ (2) = "Parada"; botón ▼ (3) = "Bajada".

También es posible memorizar los transmisores en "Modo II", un modo que permite alcanzar mayor flexibilidad de uso de los botones de los transmisores. En el propio motor Era Mat MHT-USA, es posible memorizar transmisores tanto en Modo I como en Modo II.

6.2.1) Modo I

En Modo I el mando asociado a los botones del transmisor es fijo: el botón ▲ (1) acciona la "Subida"; el botón ■ (2) acciona la "Parada"; el botón ▼ (3) acciona la "Bajada", un posible botón 4 acciona la "Parada".

En Modo I se ejecuta una única etapa de memorización para cada transmisor y se ocupa un solo lugar en la memoria. Durante la memorización en Modo I no es importante el botón que se pulsa.

Para memorizar o borrar los transmisores en Modo I, véanse las tablas A1 y A2.

Modo I

Botón	Mando
Botón ▲ o bien 1	Subida
Botón ■ o bien 2	Parada
Botón ▼ o bien 3	Bajada
Botón 4	Parada

6.2.2) Modo II

En Modo II es posible asociar a cada botón del transmisor uno de los 4 mandos posibles: 1 = Paso a Paso; 2 = Subida-Parada; 3 = Bajada-Parada, 4 = Parada. En Modo II se ejecuta una etapa de memorización para cada botón y cada uno ocupa un lugar en la memoria. Durante la memorización en Modo II se memoriza el botón pulsado. Si se desea asignar a otro botón del mismo transmisor otro mando es necesario realizar otra memorización.

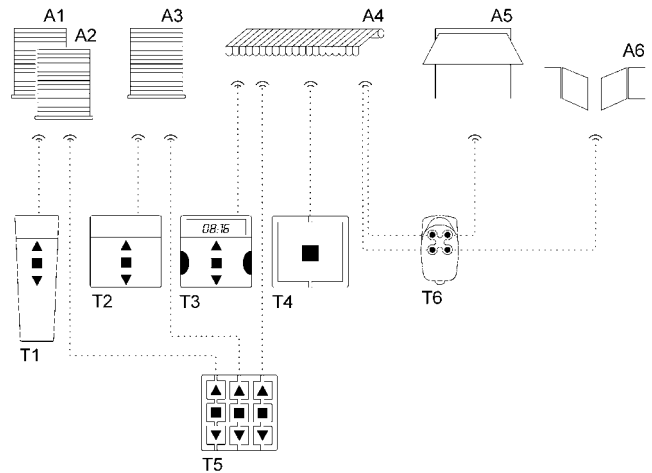
Modo II

Nº	Mando
1	Paso a Paso (subida-parada-bajada-parada...)
2	Subida-Parada (subida-parada-subida-parada...)
3	Bajada-Parada (bajada-parada-bajada-parada...)
4	Parada

6.2.3) Ejemplo de memorización mixta Modo I y Modo II

Aprovechando oportunamente las memorizaciones en Modo I y Modo II, es posible crear mandos de grupo como en el ejemplo indicado en la figura.

- El transmisor T1 (Ergo1), memorizado en Modo I en A1 y A2, acciona la subida, la parada o la bajada simultáneamente en A1 y en A2.
- El transmisor T2 (Plano1) memorizado en Modo I sólo en A3 acciona la subida, la parada o la bajada sólo de A3.
- El transmisor T3 (Planotime) memorizado en Modo I sólo en A4 acciona la subida, la parada o la bajada sólo de A4.
- El transmisor T4 (WM001C) memorizado en Modo II (Paso a Paso) acciona sólo A4.
- El transmisor T5 (WM003G), memorizado en Modo I, para accionar, con el grupo 1 en A1 y A2, con el grupo 2 en A3 y con el grupo 3 en A4, acciona la subida, la parada o la bajada de A1 y A2, A3 o bien A4.
- El transmisor T6 (Flo4R) memorizado en Modo II en A4 (botones 1 y 3) en A5 (botón 2) y en A6 (botón 4) acciona la subida y la bajada de A4, o bien la apertura de la puerta de garaje A5, o bien la apertura de la puerta automática A6.



ATENCIÓN:

- Con un transmisor memorizado en Modo II **no es posible** efectuar la programación de algunas funciones (posiciones, funciones, etc.) dado que en esta secuencia se requiere pulsar botones diferentes, por ejemplo el botón ■ y el botón ▲.
- Con un transmisor memorizado en Modo II **no es posible** utilizar los mandos de "grupo múltiple".

Cuando se hayan memorizado uno o varios transmisores, es posible memorizar otros transmisores en Modo II, tal como indicado en la tabla A17.










Tabla "A17"	Memorización de otros transmisores en Modo II	Ejemplo
1.	Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor (unos 5 segundos) hasta oír un tono de aviso; después suelte el botón	Nuevo 5s
2.	Antes de 5 segundos, pulse y mantenga pulsado el botón de un transmisor viejo y memorizado (unos 5 segundos) hasta oír 2 tonos de aviso, después suelte el botón	Viejo 5s
3.	Antes de 5 segundos empiece a pulsar el mismo botón del transmisor viejo la cantidad de veces equivalente al mando deseado: 1="paso a paso" 2="subida" 3="bajada" 4="parada"	Nuevo 1-4
4.	Después de alrededor de 3 segundos se oír una cantidad de tonos de aviso equivalente al mando seleccionado	3s 1-4
5.	Antes de 2 segundos, pulse el mismo botón del nuevo transmisor	Nuevo
6.	Suelte el botón cuando oiga el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización	

Si en el punto 5 no se oye la cantidad de tonos de aviso equivalente al mando deseado, no pulse ningún botón y espere algunos segundos para terminar la programación sin ninguna memorización.

Nota: si la memoria está llena (14 transmisores) se oírán 6 tonos de aviso y el transmisor no podrá ser memorizado.

ES

Seguando el procedimiento de la tabla A18 es posible memorizar de manera sencilla un nuevo transmisor, manteniendo las características del transmisor viejo. El nuevo transmisor memorizado adquirirá las características del transmisor viejo, es decir que si el viejo estaba memorizado en Modo I, también el nuevo funcionará en Modo I y si el viejo estaba memorizado en Modo II, también el botón del nuevo transmisor será asociado al mismo mando del viejo.

Tabla "A18"	Memorización de otros transmisores	Ejemplo
1.	Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón	Nuevo  >3s 
2.	Pulse y mantenga pulsado el botón memorizado del viejo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón	Viejo  >3s 
3.	Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón	Nuevo  >3s 
4.	Pulse y mantenga pulsado el botón memorizado del viejo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón	Viejo  >3s 
5.	Se oirán 3 tonos de aviso que confirman la memorización del nuevo transmisor	

Nota: si la memoria está llena (14 transmisores) se oirán 6 tonos de aviso y el transmisor no podrá ser memorizado.

7) Desguace

Este producto forma parte del sistema de automatización y, por tanto, debe desecharse con él.

Al igual que con la instalación, también al finalizar la vida útil del producto en cuestión, las operaciones de eliminación deben realizarlas personas cualificadas a tal efecto.

Este producto está fabricado con varios tipos de materiales: algunos se pueden reciclar y otros han de ser desechados. Es preciso obtener información acerca de los sistemas de reciclaje y eliminación previstos en las normativas aplicables en su región para esta categoría de productos.

¡Atención! – Algunos componentes del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, de liberarse al medio ambiente, podrían causar graves daños ambientales y a la salud humana.

Según indica el símbolo que aparece en el lateral, está prohibido desechar este producto en lugares habilitados para residuos domésticos. Por tanto, practique la "recogida selectiva" para su eliminación en función de los métodos estipulados en las normativas vigentes en su región. También puede devolver el producto al proveedor cuando vaya a adquirir uno nuevo equivalente.




¡Atención! – Las normativas aplicables a escala local pueden imponer fuertes sanciones en caso de que este producto se deseché de forma inadecuada.

8) Qué hacer si... ¡pequeña guía en caso de problemas!

Después de la alimentación, el motor no emite ningún tono de aviso. Controle que el motor esté alimentado con la tensión de red prevista; si la alimentación es correcta, es probable que haya una avería grave y entonces habrá que hacer reparar el motor por el centro de asistencia.

Después de un mando el motor no se mueve.

- Si antes funcionaba, podría haberse desconectado la protección térmica; hay que esperar algunos minutos hasta que el motor se enfríe.
- Controle que haya un transmisor memorizado como mínimo, controlando que al encenderse el motor emita tonos de aviso cortos.
- Controle que haya "comunicación" entre el transmisor y el motor, manteniendo pulsado el botón  (2) de un transmisor (memorizado o no) durante 5 segundos como mínimo; si se oyera un tono de aviso, significa que el motor recibe la señal del transmisor y pase al último control; en caso contrario, efectúe el próximo control.
- Controle que la emisión de la señal radio del transmisor sea correcta con este ensayo: pulse un botón y apoye el led sobre la antena de un aparato radio común (es mejor si es económico) encendido y sintonizado en la banda FM en la frecuencia de 108,5Mhz o lo más cerca posible de dicha frecuencia: se tendría que escuchar un ligero graznido.
- Controle todos los botones del transmisor, pulsándolos lentamente uno a la vez; si ninguno acciona un movimiento del motor, significa que dicho transmisor no está memorizado.

Después de un mando por radio se oyen 6 tonos de aviso y la maniobra no arranca. El radiomando está desincronizado; hay que repetir la memorización del transmisor.

Después de un mando se oyen 10 tonos de aviso y después la maniobra arranca. El autodiagnóstico de los parámetros en la memoria ha detectado alguna irregularidad (posiciones, programación de las funciones, son incorrectos); borre la memoria y pruebe a repetir las programaciones.

Durante la subida, antes de llegar a la posición prevista (pos. "0", pos. "1"), el motor se detiene y se oye que trata de volver a arrancar por 3 veces. Puede ser normal: durante la subida, cuando se detecta un esfuerzo excesivo, el motor se apaga durante 1 segundo y luego trata de concluir la maniobra; controle que no haya obstáculos que impidan el movimiento.

Durante la bajada, antes de llegar a la posición prevista (pos. "1", pos. "I"), el motor se detiene. Puede ser normal: durante la bajada, cuando se detecta un esfuerzo excesivo, el motor se apaga; controle que no haya obstáculos que impidan el movimiento.

El motor se mueve sólo en modo hombre muerto.

Si las posiciones "0" y "1" no fueron programadas el movimiento de subida y bajada del motor se realiza sólo en modo hombre muerto. Programe las posiciones "0" y "1"

Las posiciones "0" y "1" están programadas, pero el movimiento de bajada se ejecutará sólo en modo manual.

Es probable que se haya utilizado la manivela de emergencia o el motor quedó apagado durante más de 24 horas. Accione el toldo en subida y espere a que alcance la posición "0".

9) Características técnicas de los motores tubulares NEOMAT-MHT y NEOMAT-LHT

Tensión de alimentación y frecuencia	: Véanse datos técnicos en la etiqueta de cada modelo
Corriente y potencia	: Véanse datos técnicos en la etiqueta de cada modelo
Par y velocidad	: Véanse datos técnicos en la etiqueta de cada modelo
Diámetro del motor	: NEOMAT-MHT =45mm; NEOMAT-LHT =58mm
Precisión (resolución) del fin de carrera electrónico	: mayor que 0,55° (depende de la versión de Era Mat MHT-USA)
Precisión de las posiciones de los topes de fin de carrera	: Clase 2 (±5%)
Resistencia mecánica	: según EN 14202
Tiempo de funcionamiento constante	: véanse los datos técnicos de la etiqueta de cada modelo
Clase de protección	: IP 44
Temperatura mínima de funcionamiento	: -20 °C
Longitud del cable de conexión	: 3 m

Frecuencia radioreceptor	: 433.92 MHz
Codificación radioreceptor	: 52 Bit rolling code FLOR y FLOR+INFO
N° transmisores memorizables	: 14, con un máximo de 3 sensores climáticos VOLO-S-Radio, Nemo
Alcance de los transmisores ERGO, PLANO y NICEWAY	: estimado en 150 m al aire abierto y en 20m en el interior de edificios *

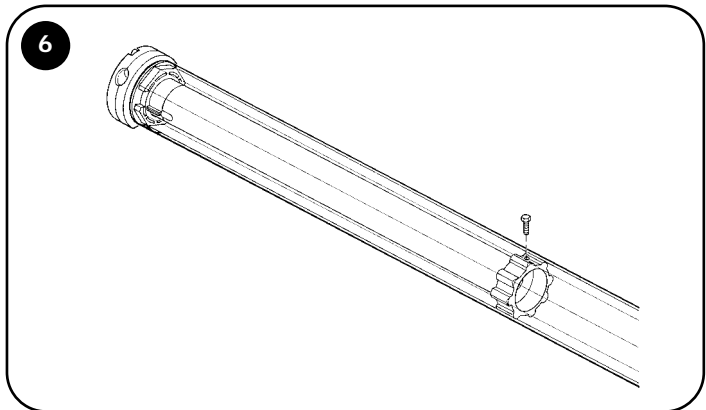
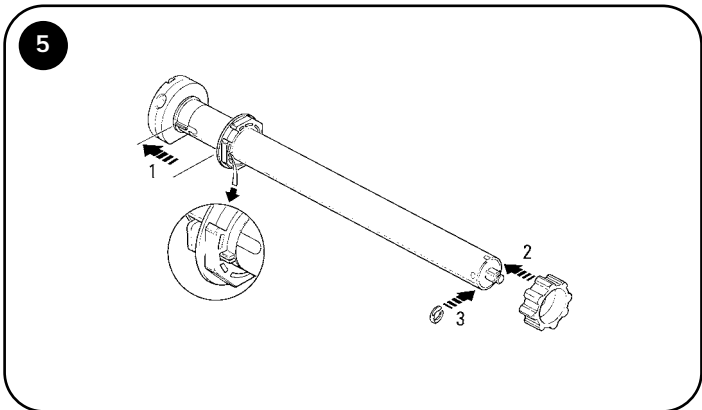
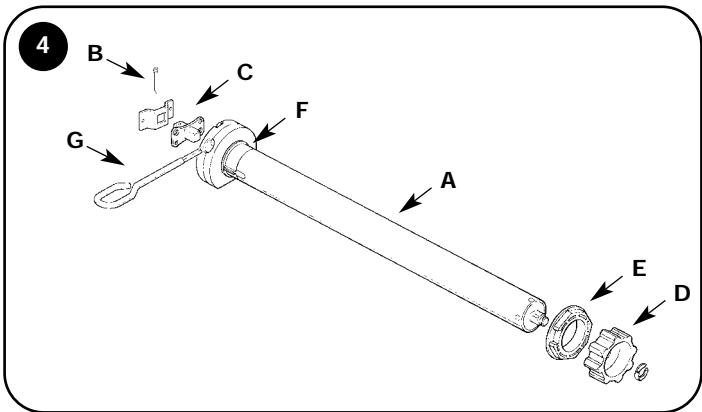
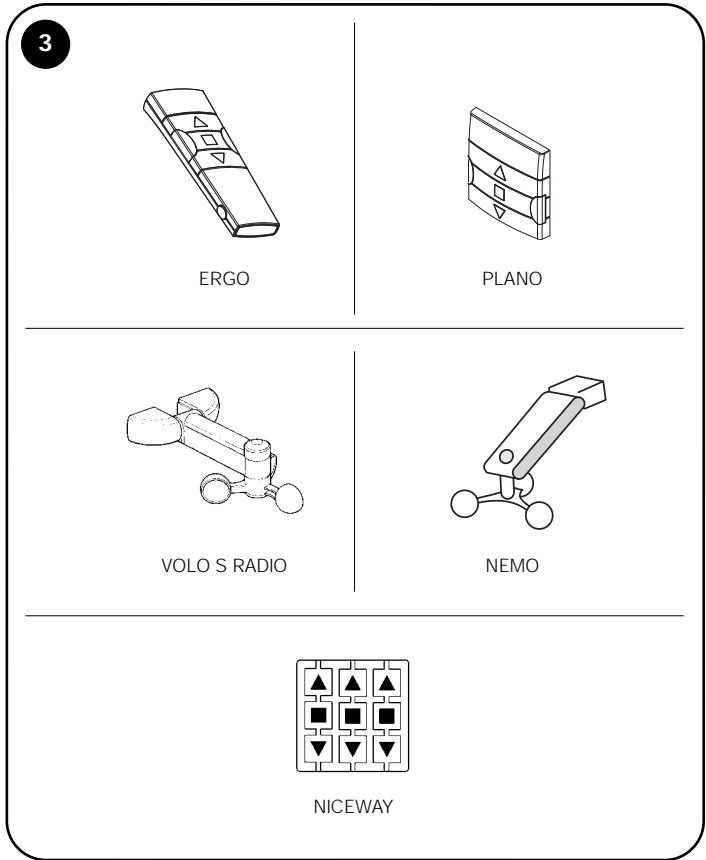
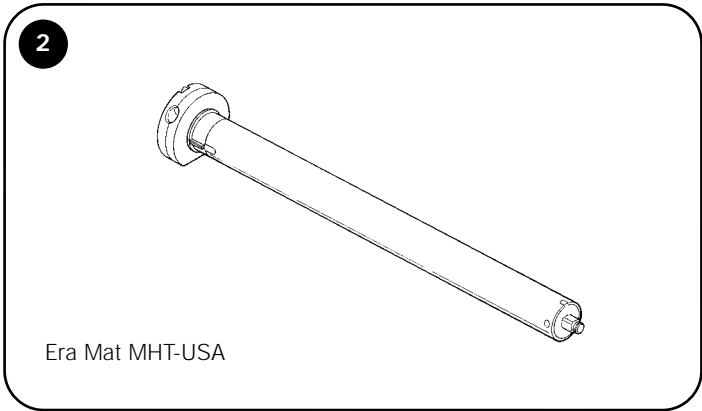
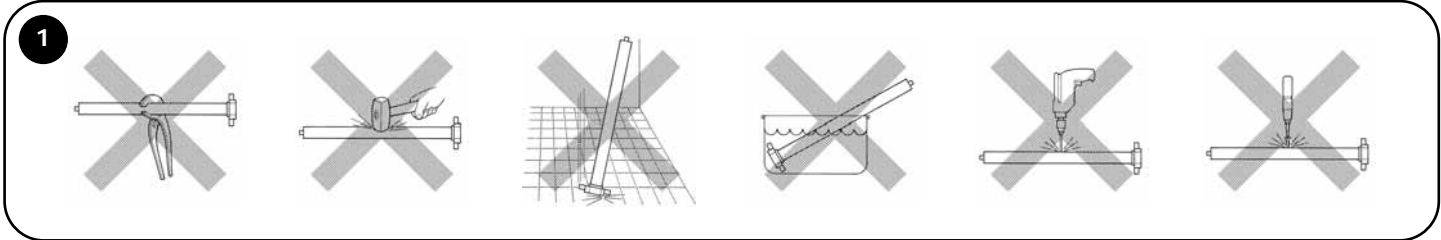
* El alcance de los transmisores depende mucho de otros dispositivos que funcionan en la misma frecuencia con transmisiones continuas, tales como alarmas, radioauriculares, etc. que interfieren con el receptor.

Nice S.p.a se reserva el derecho de modificar los productos en cualquier momento.

“Este producto cumple con las disposiciones establecidas en la parte 15 de la normativa FCC de los Estados Unidos de América y con la normativa RSS-210 para la industria de Canadá.

Su funcionamiento está sujeto a estas dos condiciones:

- 1) el producto no puede causar interferencias dañinas y**
- 2) el producto debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluidas posibles interferencias que podrían causar un funcionamiento no adecuado”.**



Nice

Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com