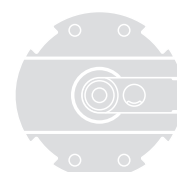
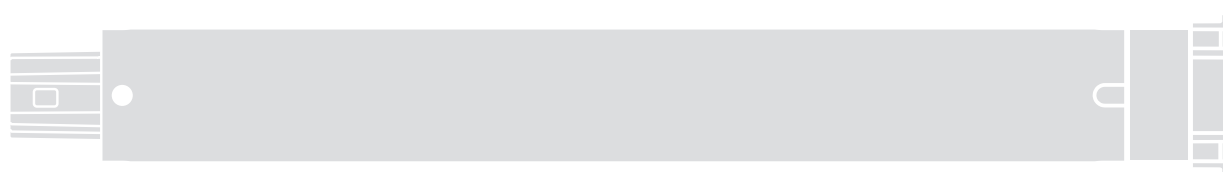
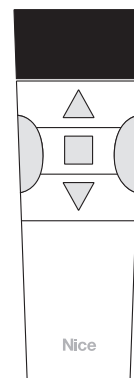


# Era Fit P

Tubular motor



Types: E Fit SP, E Fit MP



**EN - Instructions and warnings for installation and use**  
with Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay transmitters

**IT - Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso,**  
con trasmettitori tipo Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay

**FR - Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation,**  
avec des émetteurs de type Ergo, Niceway, Era MiniWay

**ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso,**  
con transmisores tipo Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay

**DE - Anweisungen und Hinweise für die Installation und den Gebrauch**  
mit Sendern vom Typ Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay

**PL - Instrukcje i ostrzeżenia dotyczące instalacji i użytkowania urządzeń**  
z nadajnikami typu Ergo, Plano, NiceWay i Era MiniWay

**NL - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik,**  
met zenders van het type Ergo, Plano, NiceWay, Era MiniWay

**Nice**



# Instrukcja skrócona

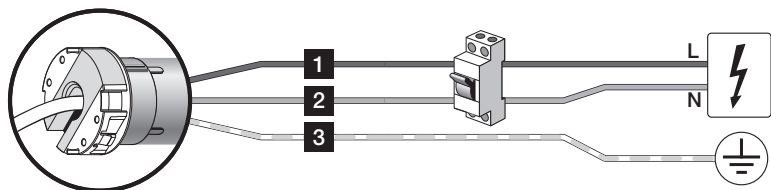
## Era Fit P

silnik rurowy do rolet z ogranicznikami otwierania oraz ze sprężynami antywłamaniowymi

Uwaga dotycząca korzystania z instrukcji  
• Numeracja rysunków zamieszczonych w niniejszej instrukcji nie jest taka sama jak numeracja rysunków zamieszczonych w kompletnej instrukcji obsługi. • Niniejsza instrukcja nie zastępuje kompletnej instrukcji obsługi.

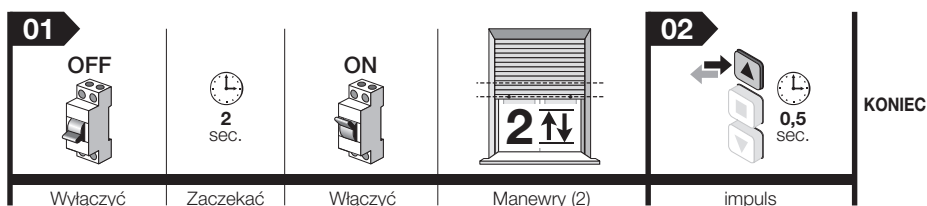
Nice

### 1 - Podłączenia elektryczne - odn. rozdział 4

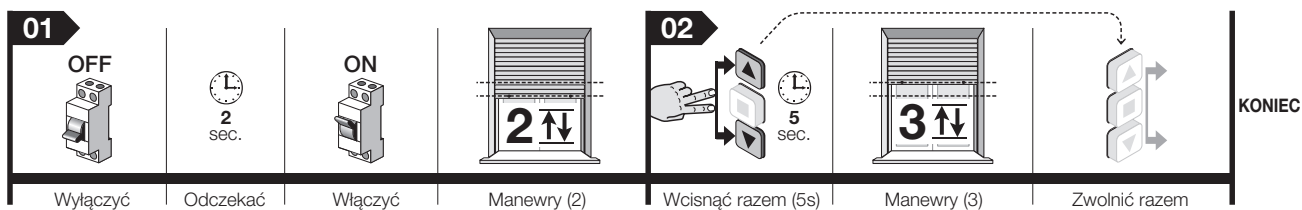


Przewód	kolor	połączenie
1	Brązowy	Faza zasilania
2	Niebieski	Zero zasilania
3	Zółto-zielony	Uziemienie

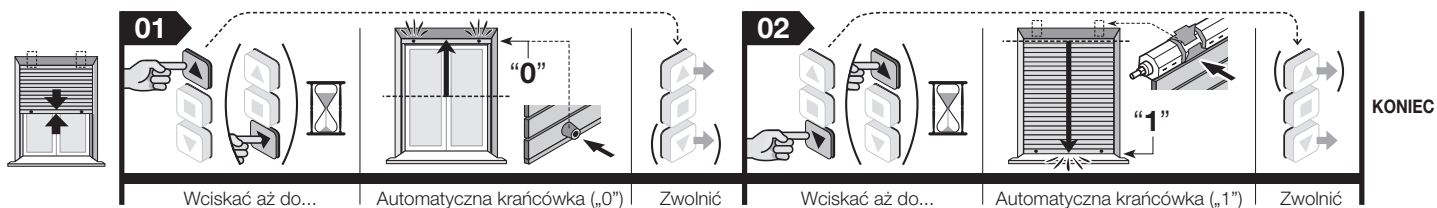
### 2 - Konfiguracja (pro wizoryczna) nadajnika „roboczego” - odn. punkt 5.5



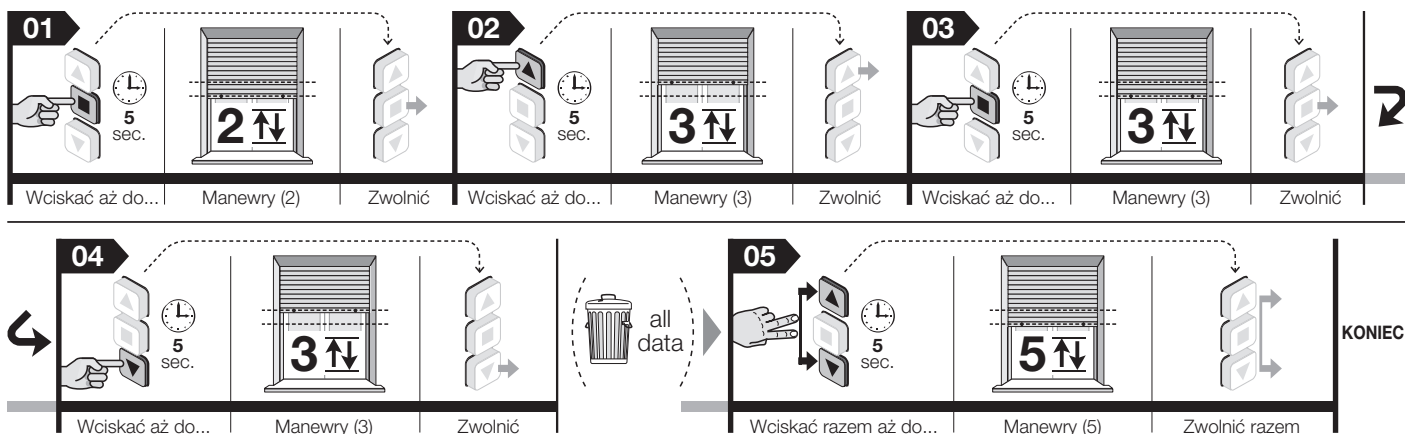
### 3 - Konfiguracja PIERWSZEGO nadajnika na stałe - odn. punkt 5.6



### 4 - Sterowana konfiguracja krańcówek „0” i „1” - odn. punkt 5.7



### 5 - Całkowite kasowanie pamięci - odn. punkt 5.11



# Kompletna instrukcja obsługi

**Uwaga dotycząca korzystania z instrukcji** – Niektóre rysunki przywołane w instrukcji znajdują się na końcu niniejszego podręcznika.

## 1 OGÓLNE OSTRZEŻENIA I ZALECENIA DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA

- **Uwaga! – Ważne instrukcje dotyczące bezpieczeństwa: instrukcje należy zachować.**
- **Uwaga! – Przestrzeganie podanych zaleceń ma istotne znaczenie dla bezpieczeństwa osób, dlatego przed rozpoczęciem pracy należy dokładnie zapoznać się z niniejszym podręcznikiem.**

### 1.1 – Ostrzeżenia dotyczące montażu

- Wszystkie czynności związane z montażem, podłączaniem, programowaniem i konserwacją urządzenia powinny być wykonywane wyłącznie przez wykwalifikowanego i kompetentnego technika, który ma obowiązek przestrzegać przepisów, norm, lokalnych rozporządzeń oraz instrukcji zawartych w niniejszym podręczniku.
- Przed rozpoczęciem montażu należy przeczytać uważnie punkt 3.1 w celu sprawdzenia, czy urządzenie jest przystosowane do napędzania posiadanej przez Państwa rolety. Jeżeli produkt nie jest odpowiedni, NIE należy wykonywać montażu.
- Wszelkie czynności montażowe i konserwację urządzenia należy wykonywać po odłączeniu automatu od zasilania elektrycznego. Dla bezpieczeństwa, przed rozpoczęciem pracy należy zawiesić na urządzeniu wyłączającą tabliczkę z napisem „UWAGA! KONSERWACJA W TOKU”.
- Przed rozpoczęciem czynności montażowych należy usunąć wszystkie przewody elektryczne niepotrzebne podczas pracy. Ponadto należy wyłączyć wszystkie mechanizmy, które nie są potrzebne do zautomatyzowanego działania rolety.
- Jeśli urządzenie zostało zamontowane na wysokości poniżej 2,5 m od podłoża lub innej powierzchni podporowej, konieczne jest zabezpieczenie ruchomych części automatu osłoną, aby uniemożliwić ich przypadkowe dotknięcie. W tym celu należy posłużyć się instrukcją obsługi rolety. Należy jednak zapewnić dostęp do ruchomych elementów na potrzeby czynności konserwacyjnych.
- Podczas montażu należy ostrożnie manipulować urządzeniem: chronić je przed przygnieceniem, uderzeniami, upadkiem lub kontaktem z wszelkimi płynami; nie wykonywać otworów ani nie wkręcać śrub w obudowę silnika; nie umieszczać urządzenia w pobliżu źródeł ciepła i nie wystawiać go na działanie otwartego ognia (rys. 1). Działania takie mogą doprowadzić do uszkodzenia urządzenia i spowodować jego nieprawidłowe działanie lub sytuację zagrożenia. Jeżeli zdarzenie takie nastąpi, należy niezwłocznie przerwać montaż i zwrócić się do serwisu technicznego firmy Nice.
- Nie stosować śrub na rurze nawojowej w miejscu, w którym przechodzi silnik. Mogłyby one spowodować uszkodzenie silnika.
- Nie demontować urządzenia w sposób nieprzewidziany w niniejszej instrukcji obsługi.
- Nie modyfikować żadnej z części urządzenia, jeżeli modyfikacje takie nie zostały przewidziane w niniejszym w podręczniku. Producent nie ponosi odpowiedzialności za szkody wynikające z samowolnych modyfikacji urządzenia.
- Jeżeli urządzenie instalowane jest na wolnym powietrzu, należy zabezpieczyć na całej długości jego przewód zasilający, umieszczając go w rurze osłonowej przeznaczonej do zabezpieczania kabli elektrycznych.
- W przypadku uszkodzenia przewodu zasilającego podczas montażu, urządzenie nie może być użytkowane, ponieważ przewód nie nadaje się do wymiany, a jego uszkodzenie może stanowić źródło zagrożenia. W takim przypadku należy skontaktować się z serwisem technicznym firmy Nice.
- Podczas wykonywania montażu należy zadbać, aby inne osoby nie zbliżyły się do rolety, kiedy ta znajduje się w ruchu.

### 1.2 – Ostrzeżenia dotyczące użytkowania

- Urządzenie nie jest przeznaczone do użytku przez osoby (również dzieci), których możliwości fizyczne, czuciowe lub umysłowe są ograniczone. Z urządzenia nie mogą również korzystać osoby bez doświadczenia i stosownej wiedzy, chyba że wykonują to pod opieką osoby odpowiedzialnej za ich bezpieczeństwo oraz nadzorującej i instruujecej je na temat użytkowania urządzenia.
- Nie pozwalaj dzieciom, aby bawiły się stałymi urządzeniami sterującymi. Ponadto należy przechowywać z dala od dzieci przenośne (zdalne) urządzenia sterujące.
- Podczas wykonywania manewru należy nadzorować automatykę i zadbać, aby inne osoby nie zbliżyły się do niej aż do czasu zakończenia operacji.
- Nie sterować automatyką, kiedy w jej pobliżu myte są okna, wykonywana jest konserwacja itp. Przed wykonaniem tych czynności należy najpierw odłączyć zasilanie elektryczne.
- Należy pamiętać, aby kontrolować często sprężyny kompensacyjne i zużycie przewodów (jeżeli występują). Nie używać siłownika, jeżeli wymaga on wykonania regulacji lub napraw. W celu naprawienia usterek zwracać się wyłącznie do wyspecjalizowanego personelu technicznego.

## 2 OPIS PRODUKTU ORAZ JEGO PRZEZNACZENIE

**Era Fit P** jest rodziną silników rurowych przeznaczonych wyłącznie do napędzania rolet, wyposażonych (bądź nie), w mechaniczne blokady krańcówek (ograniczniki otwierania i sprężyny przeciwwłamaniowe). **Każde inne zastosowanie jest zabronione! Producent nie odpowiada za szkody wynikające z niewłaściwego używania urządzenia, niezgodnego z przeznaczeniem określonym w niniejszej instrukcji.**

Charakterystyka funkcjonalna urządzenia:

- zasilanie z sieci elektrycznej;
- instalacja w rurze nawojowej; wystająca część mocowana jest do skrzynki ze śrubami oraz specjalnymi obejmami (nieznajdującymi się na wyposażeniu);
- w urządzeniu znajduje się odbiornik radiowy oraz centrala sterująca współpracująca z enkoderem, który zapewnia elektroniczne sterowanie manewrami i precyzyjne działania krańcówek;
- jest kompatybilne z całym elektronicznym sprzętem sterującym firmy Nice (nadajniki i czujniki klimatyczne), w których zastosowany został system łączności radiowej NRC;
- może być sterowane wyłącznie drogą radiową, wykorzystując do ręcznego sterowania przenośne nadajniki Nice, a do sterowania automatycznego niektóre modele czujników klimatycznych firmy Nice (urządzenia nieznajdujące się w zestawie);
- może być programowane wyłącznie drogą radiową, za pomocą przenośnych nadajników Nice (urządzenia dodatkowe, nieznajdujące się w zestawie);
- może być wykorzystywane do opuszczania i podnoszenia rolety oraz zatrzymywania jej w górnym lub dolnym położeniu granicznym, a także w poszczególnych pozycjach pośrednich;
- wyposażone jest w system bezpieczeństwa „Wykrywanie przeszkód”, który interweniuje, kiedy podczas podnoszenia lub opuszczania rolety manewr zostanie nagle zatrzymany z powodu wyłknięcia przeszkody (przedmiotu, człowieka, itp.), silnego tarcia, spowodowanego nagromadzeniem się lodu, rozszerzalnością materiałów lub innym czynnikiem. W takim przypadku silnik powoduje natychmiastowe zatrzymanie wykonywanego manewru;
- wyposażone jest w termiczny system zabezpieczający, który w przypadku przegrzania spowodowanego użytkowaniem automatyki wykraczającym poza przewidziane ograniczenia, powoduje automatyczne odłączenie zasilania elektrycznego i łączy ją ponownie dopiero wtedy, gdy temperatura powróci do normalnych wartości;
- jest dostępne w różnych wersjach, każda z nich posiada określony moment obrotowy (*moc*).

## 3 MONTAŻ URZĄDZENIA

### 3.1 – Kontrole wstępne i ograniczenia w stosowaniu

**Uwaga! – Przed wykonaniem montażu należy wykonać następujące kontrole:**

- Zaraz po rozpakowaniu urządzenia należy sprawdzić, czy obecne są wszystkie jego elementy.
- Dostępne są różne wersje urządzenia. Każda z wersji ma określony moment obrotowy i została zaprojektowana do napędzania rolet o określonych wymiarach i ciężarze. W związku z tym przed wykonaniem montażu należy upewnić się, że parametry momentu obrotowego, prędkość obrotowa i czas działania urządzenia są zapewniają zautomatyzowane działanie Państwa rolety (posłużyć się „Przewodnikiem” znajdującym się w katalogu produktów firmy Nice – [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)). **Nie należy instalować urządzenia zwłaszcza wtedy, gdy jego moment obrotowy jest większy, niż moment niezbędny do napędu Państwa rolety.**
- Sprawdzić średnicę rury nawojowej. Rurę tę należy dobrać na podstawie momentu obrotowego silnika, zgodnie z poniższymi zaleceniami:
  - dla silników o rozmiarze „S” ( $\varnothing = 35$  mm), minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 40 mm;
  - dla silników o rozmiarze „M” ( $\varnothing = 45$  mm) i momencie obrotowym do 35 Nm (włącznie), minimalna średnica wewnętrzna rury nawojowej powinna wynosić 52 mm;
- W przypadku montażu na wolnym powietrzu, należy zapewnić odpowiednie zabezpieczenie silnika przed czynnikami atmosferycznymi. Dodatkowe ograniczenia w stosowaniu urządzenia przedstawione zostały w rozdziałach 1 i 2 oraz w „Parametrach technicznych”.

### 3.2 – Montaż i podłączenie silnika rurowego

**Uwaga! – Przed wykonaniem jakichkolwiek czynności należy uważnie zapoznać się z zaleceniami przedstawionymi w punktach 1.1 i 3.1. Nieprawidłowy montaż silnika może być przyczyną poważnego uszkodzenia ciała.**

W celu wykonania montażu i podłączenia silnika należy posłużyć się **rys. 4**. Ponadto należy zapoznać się z katalogiem produktów firmy Nice lub stroną [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com), w celu dobrania adaptera (**rys. 4-a**), zabieraka (**rys. 4-b**) oraz obejm silnika (**rys. 4-f**).

### 3.3 – Montaż urządzeń dodatkowych (opcjonalnie)

Po zainstalowaniu silnika należy zamontować także urządzenia dodatkowe, jeżeli takowe są przewidziane. Urządzenie jest kompatybilne z czujnikami klimatycznymi firmy Nice, które można połączyć z silnikami drogą radiową, jak na przykład niektóre modele z serii „Volo” i „Nemo”. W celu ustalenia, które urządzenia są kompatybilne z silnikiem i dobrania stosownych modeli, należy posłużyć się katalogiem produktów firmy Nice, znajdującym się również na stronie [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com). (urządzenia dodatkowe stosowane są opcjonalnie i nie znajdują się w zestawie).

## 4 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

Podłączenia elektryczne należy wykonywać dopiero po zamontowaniu silnika i przewidzianych urządzeń dodatkowych.

Kabel elektryczny silnika składa się z następujących przewodów wewnętrznych (**rys. 3**):

Przewód	kolor	połączenie
1	Brązowy	Faza zasilania
2	Niebieski	Zero zasilania
3	Żółto-zielony	Uziemienie

Podłączyć silnik do sieci elektrycznej, przestrzegając następujących **zaleceń**:

- *nieprawidłowe podłączenie może spowodować uszkodzenia lub sytuacje zagrożenia;*
- *należy skrupulatnie przestrzegać połączeń wskazanych w niniejszej instrukcji;*
- *na linii zasilania silnika należy zainstalować wyłącznik sieciowy, którego odległość pomiędzy stykami będzie gwarantowała całkowite rozłączenie w warunkach III kategorii przepięcia, zgodnie z zaleceniami dotyczącymi montażu (wyłącznik nie jest dostarczany wraz z automatem).*

**Urządzenia, które można podłączyć drogą radiową** (nadajniki przenośne i niektóre modele czujników klimatycznych): skonfigurować je dla silnika podczas fazy programowania, odwołując się do procedur przedstawionych w niniejszej instrukcji oraz w instrukcjach poszczególnych urządzeń.

## 5 PROGRAMOWANIE I REGULACJE

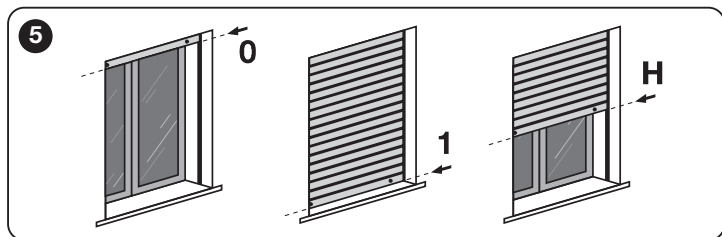
### 5.1 - Ogólne zalecenia

- Regulację krańcówek należy wykonywać po zainstalowaniu silnika na rolecie i podłączeniu go do zasilania.
- W instalacjach, w których występuje więcej niż jeden silnik i/lub odbiornik, przed rozpoczęciem programowania należy odłączyć od zasilania elektrycznego silniki i odbiorniki, które nie mają być programowane.
- Należy ściśle przestrzegać ograniczeń czasowych podanych w poszczególnych procedurach: od momentu zwolnienia przycisku do wciśnięcia kolejnego przycisku, przewidzianego w procedurze, nie może upłynąć więcej niż 60 sekund. W przeciwnym wypadku, po upływie tego czasu silnik wykona 6 manewrów informujących o anulowaniu wykonywanej procedury.
- Podczas programowania silnik wykonuje określoną liczbę krótkich manewrów, stanowiących „odpowiedź” na polecenie wydane przez instalatora. Należy pamiętać, aby zliczać te manewry nie biorąc pod uwagę kierunku, w którym są wykonywane.

### 5.2 - Pozycje, w których roleta zatrzymuje się automatycznie

System elektryczny, kontrolujący w każdym momencie ruchy rolety, automatycznie zatrzymuje ją, kiedy osiągnie ona określoną, zaprogramowaną przez instalatora pozycję. Możliwe jest zaprogramowanie następujących pozycji (**rys. 5**):

- pozycja „0” = górna krańcówka: całkowicie zwinięta roleta;
- pozycja „1” = dolna krańcówka: całkowicie rozwinięta roleta;
- pozycja „H” = pozycja pośrednia: roleta częściowo rozwinięta.



Kiedy krańcówki nie są jeszcze zaprogramowane, ruchy rolety mogą odbywać się wyłączenie w trybie „manualnym”, czyli poprzez wciśnięcie i przytrzymanie przycisku na czas niezbędny do wykonania manewru. Ruch ten zostaje zatrzymany natychmiast po zwolnieniu przez użytkownika przycisku. Kiedy natomiast krańcówki zostały już zaprogramowane, **krótkie wciśnięcie danego przycisku** wystarczy, aby uruchomić roletę. Posuw rolety zakończy się w sposób automatyczny, jak tylko osiągnie ona zadaną pozycję.

Procedura programowania krańcówek powoduje jednoczesne przypisanie również obu kierunków obrotów silnika do poszczególnych przycisków podnoszenia (▼) znajdujących się na urządzeniu sterującym (początkowo, kiedy krańcówki nie są jeszcze zaprogramowane, przypisanie takie odbywa się przypadkowo i może zdarzyć się, że wciśnięcie przycisku ▲ spowoduje opuszczanie rolety zamiast jej podnoszenia i odwrotnie).

## 5.3 - Przegląd nadajników

### 5.3.1 - Nadajniki kompatybilne

W celu zapoznania się z urządzeniami sterującymi firmy Nice kompatybilnymi z odbiornikiem radiowym wbudowanym w silnik, należy zaznajomić się z katalogiem produktów firmy Nice lub ze stroną [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com).

### 5.3.2 - Hierarchia konfiguracji nadajników

Zasadniczo nadajnik może zostać wczytany do silnika jako: **a)** nadajnik ROBOCZY (tymczasowa konfiguracja); **b)** jako PIERWSZY nadajnik (stała konfiguracja); **c)** jako DRUGI nadajnik (lub trzeci, czwarty, itd.) (stała konfiguracja).

#### A – Nadajnik roboczy

Nadajnik może zostać wczytany jako nadajnik roboczy tylko wtedy, gdy do silnika nie został jeszcze wczytany żaden inny nadajnik. W celu wykonania tej konfiguracji należy przeprowadzić procedurę 5.5 (powoduje ona wczytanie nadajnika w „Trybie I”).

#### B – Pierwszy nadajnik

Nadajnik może zostać wczytany jako pierwszy nadajnik tylko wtedy, gdy do silnika nie został jeszcze wczytany żaden inny nadajnik, lub jeśli wczytany został tylko nadajnik roboczy. W celu wykonania tej konfiguracji należy przeprowadzić procedurę 5.6 (powoduje ona wczytanie nadajnika w „Trybie I”).

#### C – Drugi nadajnik (lub trzeci, czwarty, itd.)

Nadajnik może zostać wczytany jako drugi nadajnik (lub trzeci, czwarty, itd.) tylko wtedy, jeżeli do silnika został już wpisany pierwszy nadajnik. W celu wykonania tej konfiguracji należy przeprowadzić jedną z procedur przedstawionych w punkcie 5.10. **Uwaga!** – Jeżeli został skonfigurowany wczytany nadajnik roboczy, nie można skonfigurować drugiego nadajnika (ani trzeciego, czwartego, itd.).

### 5.3.3 - Dwa sposoby wykonania konfiguracji przycisków na nadajniku

Konfigurację przycisków na nadajniku można przeprowadzić na dwa różne sposoby, określone jako: „Tryb I” i „Tryb II”.

- **„TRYB I”** – Tryb ten powoduje automatyczne przypisanie wszystkich poleceń dostępnych w silniku do poszczególnych, znajdujących się na nadajniku przycisków, uniemożliwiając instalatorowi modyfikację wzajemnej konfiguracji poleceń i przycisków. Po zakończeniu tej procedury każdy przycisk będzie przypisany do określonego polecenia, zgodnie z poniższym schematem:

- przycisk ▲ (lub przycisk 1): zostanie przypisany do polecenia **Podnoszenie**
- przycisk ■ (lub przycisk 2): zostanie przypisany do polecenia **Stop**
- przycisk ▼ (lub przycisk 3): zostanie przypisany do polecenia **Opuszczanie** (jeżeli na nadajniku znajduje się czwarty przycisk....)
- przycisk 4: zostanie przypisany do polecenia **Stop**

**Wskazówka:** Jeżeli na przyciskach Państwa nadajnika nie znajdują się żadne symbole ani liczby, do ich identyfikacji należy posłużyć się **rys. 2**.

- **„TRYB II”** – Tryb ten umożliwi  ręczne przypisanie dowolnego z poleceń dostępnych w silniku do dowolnego z przycisków nadajnika, co daje instalatorowi możliwość wyboru polecenia i przycisku. Po zakończeniu tej procedury, w celu skonfigurowania kolejnego przycisku z innym poleceniem, należy powtórzyć od początku całą procedurę.

**Uwaga!** Dla każdego automatu istnieje lista poleceń, jakie można skonfigurować w „Trybie II”. W przypadku silnika będącego przedmiotem niniejszego podręcznika lista dostępnych poleceń przedstawiona została w procedurze 5.10.2.

### 5.3.4 - Liczba możliwych do wczytania nadajników

Istnieje możliwość skonfigurowania **30 nadajników**, jeżeli wszystkie wczytane zostaną w „Trybie I”, lub **30 pojedynczych poleceń (przycisków)**, zostaną wczytane w całości w „Trybie II”. Oba tryby mogą być wykorzystywane łącznie, do maksymalnej liczby 30 skonfigurowanych jednostek.

## 5.4 - Nadajnik, który należy wykorzystać do procedury programowania

- Procedury programowania mogą być wykonywane wyłącznie, kiedy nadajnik skonfigurowany jest w „Trybie I” (punkt 5.5 / 5.6 / 5.10.1).
- Procedury programowania mogą być wykonywane także przy użyciu nadajnika „roboczego”, czyli skonfigurowanego prowizorycznie (punkt 5.5).
- Jeżeli nadajnik wykorzystywany do programowania steruje kilkoma zespołami automatyki, podczas wykonywania procedury – przed uruchomieniem polecenia – należy zaznaczyć „zespół”, do którego należy programowany siłownik.



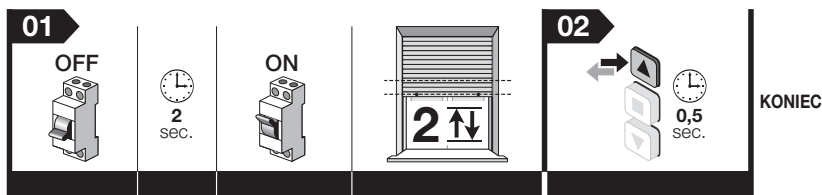
## 5.5 - Konfiguracja (prowizoryczna) nadajnika „roboczego”

Nadajnik „roboczy” wczytany jest do siłownika w sposób prowizoryczny. Jest przydatny podczas wykonywania wszystkich procedur programowania, regulacji i prób odbiorczych automatyki. Po zakończeniu pracy nadajnik może zostać skasowany (w tym celu należy odłączyć zasilanie od siłownika) lub skonfigurowany w sposób stały, jako „pierwszy nadajnik”, wykorzystując w tym celu procedurę 5.6.

### Ostrzeżenie:

- Nadajnik może zostać wczytany jako nadajnik roboczy tylko wtedy, gdy do silnika nie został jeszcze wczytany żaden inny nadajnik.
- Procedura powoduje konfigurację nowego nadajnika w „Trybie I”, („Tryb I” został wyjaśniony w punkcie 5.3.3).

01. Odłączyć zasilanie elektryczne siłownika, odczekać 2 sekundy i ponownie załączyć zasilanie: siłownik wykona 2 manewry.
02. Następnie wcisnąć przycisk ▲ (siłownik nie wykonuje żadnego manewru).



**Wskazówka** – Po zakończonej konfiguracji kierunek podnoszenia i opuszczania rolety nie jest jeszcze przypisany do poszczególnych przycisków ▲ i ▼ nadajnika. Przyciski te zostaną przypisane automatycznie podczas regulacji krańcówek „0” i „1”; ponadto roleta będzie przesuwana się w trybie „manualnym” dopóki krańcówki nie zostaną wyregulowane. Po ich ustawieniu ruch będzie się odbywał po krótkim naciśnięciu przycisku nadajnika.

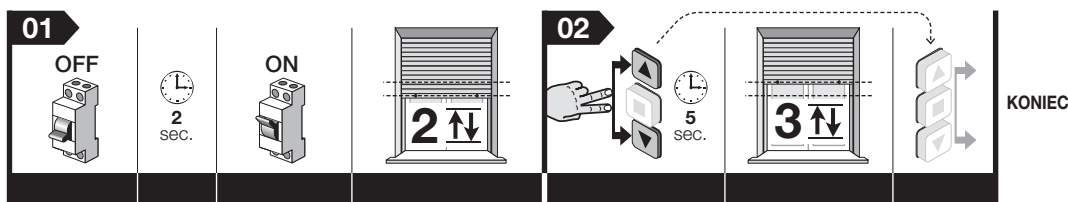


## 5.6 - Konfiguracja PIERWSZEGO nadajnika na stałe

### Ostrzeżenie:

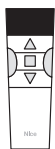
- Nadajnik może zostać wczytany jako pierwszy nadajnik tylko wtedy, gdy do siłownika nie został wczytany żaden inny nadajnik, lub jeśli wczytany został tylko nadajnik roboczy.
- Aby wczytać drugi nadajnik (lub trzeci, czwarty, itp.) NIE stosować niniejszej procedury, ale procedurę 5.10.
- Ta procedura powoduje konfigurację nowego nadajnika w „Trybie I”, („Tryb I” został wyjaśniony w punkcie 5.3.3).

01. Odłączyć zasilanie elektryczne w silniku, odczekać 2 sekundy i ponownie załączyć zasilanie: silnik wykona 2 manewry.
02. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przyciski.



**Wskazówka** – Po zakończonej konfiguracji kierunek podnoszenia i opuszczania rolety nie jest jeszcze przypisany do poszczególnych przycisków ▲ i ▼ nadajnika. Przyciski te zostaną przypisane automatycznie podczas regulacji krańcówek „0” i „1”; ponadto roleta będzie przesuwana się w trybie „manualnym” dopóki krańcówki nie zostaną wyregulowane. Po ich ustawieniu ruch będzie się odbywał po krótkim naciśnięciu przycisku nadajnika.





## 5.7 - Sterowana konfiguracja górnej („0”) i dolnej („1”) krańcówki



**UWAGA!** – Programowanie przeznaczone wyłącznie dla rolet z mechanicznymi blokadami krańcówek.

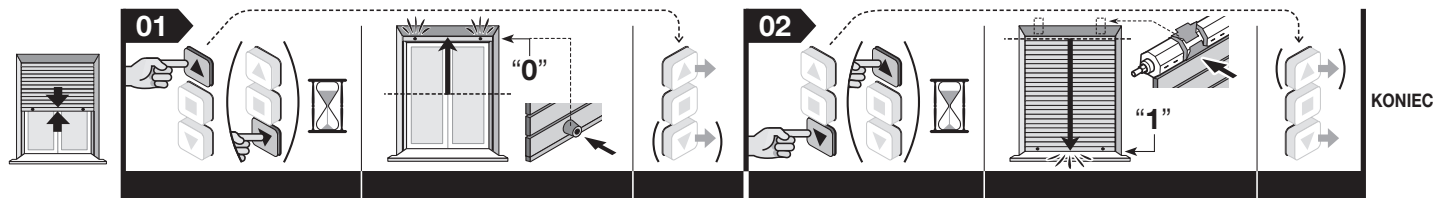
Procedura ta powoduje przypisanie kierunków obrotów silnika do przycisków ▲ i ▼ urządzenia sterującego, w taki sposób, że przycisk ▲ steruje podnoszeniem, a przycisk ▼ opuszczaniem rolety.

**Wskazówka** – Konfiguracja krańcówek przy użyciu tej procedury powoduje, że obie wysokości są stale kontrolowane i aktualizowane przez funkcję „automatyczna aktualizacja krańcówek” (patrz punkt 6.3).

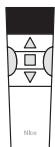
Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić roletę w połowie suwu.

**01.** Wydać polecenie wykonania manewru **podnoszenia**, przytrzymując w tym celu przycisk ▲ (lub ▼) i zaczekać, aż roleta zostanie zatrzymana automatycznie w wyniku uderzenia ograniczników zabezpieczających o konstrukcję (= *górna krańcówka „0”*). Następnie zwolnić przycisk.

**02.** Wydać polecenie wykonania manewru **opuszczania**, przytrzymując w tym celu przycisk ▼ (lub ▲) i zaczekać, aż roleta zostanie zatrzymana automatycznie w wyniku zablokowania sprężyn w skrzynce rolety (= *dolna krańcówka „1”*). Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Po wykonaniu tego programowania przycisk ▲ będzie sterował wykonaniem manewru podnoszenia, a przycisk ▼ manewrem opuszczania. Jeżeli rezultat jest inny od oczekiwanego, skasować ustawienia krańcówek (procedura 5.11) i powtórzyć konfigurację krańcówek.



## 5.8 - Aktywowanie automatycznej konfiguracji górnej („0”) i dolnej („1”) krańcówki



**UWAGA!** – Programowanie przeznaczone wyłącznie dla rolet z mechanicznymi blokadami krańcówek.

Procedura ta powoduje przypisanie kierunków obrotów silnika do przycisków ▲ i ▼ urządzenia sterującego, w taki sposób, że przycisk ▲ steruje podnoszeniem, a przycisk ▼ opuszczaniem rolety. **Krańcówki zostają automatycznie zaprogramowane podczas kolejnych 2-3 pierwszych manewrów otwierania i zamykania rolety.**

**Ostrzeżenie** – Konfiguracja krańcówek przy użyciu tej procedury powoduje, że obie wysokości są stale kontrolowane i aktualizowane przez funkcję „automatyczna aktualizacja krańcówek” (patrz punkt 6.3).

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić roletę w połowie suwu.

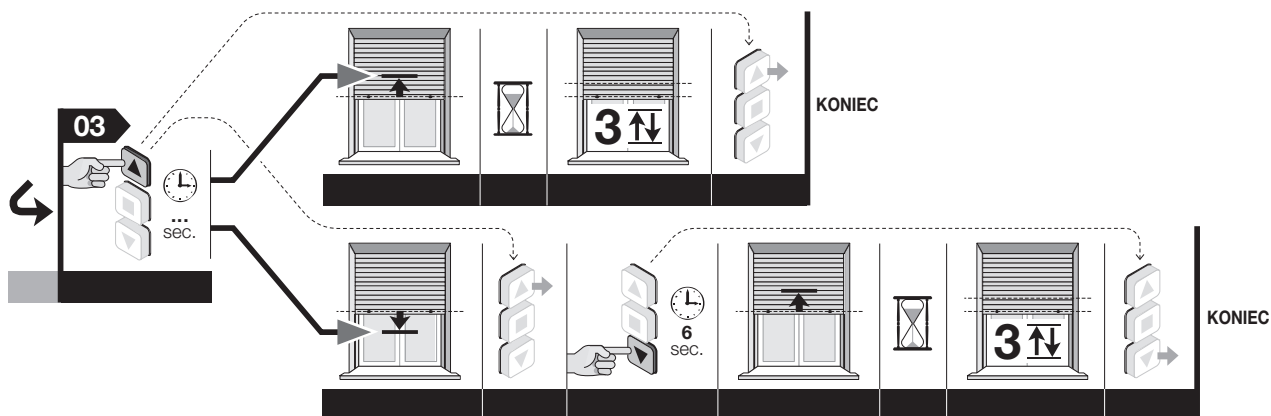
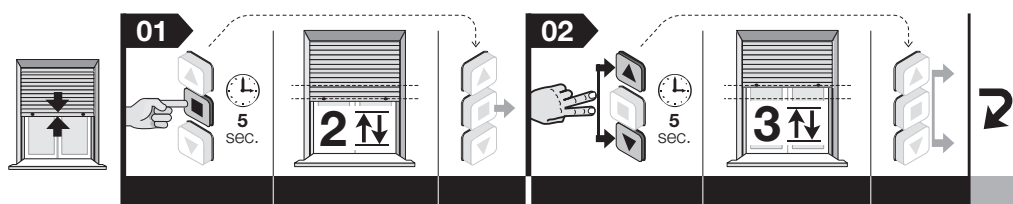
**01.** Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

**02.** Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przyciski.

**03.** Wcisnąć i przytrzymać przycisk ▲ i;

• jeżeli roleta jest **podnoszona**, cały czas wciskać przycisk i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

• jeżeli roleta jest **opuszczana** zwolnić przycisk ▲ i cały czas wciskać przycisk ▼, oczekując aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

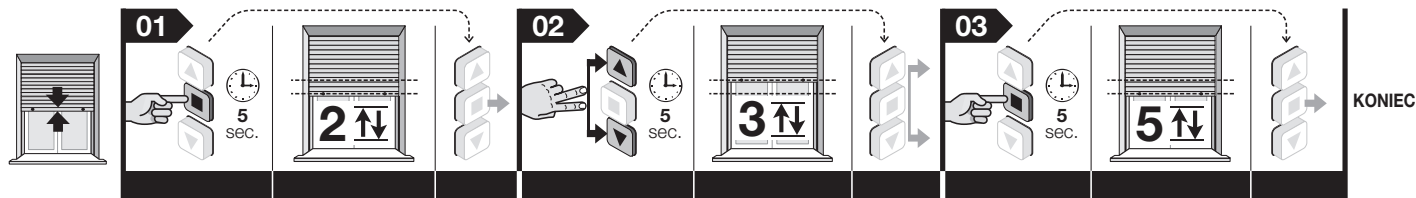
Po zakończeniu procedury wydać nowe polecenie, aby sprawdzić, czy wciśnięty przycisk i kierunek ruchu rolety są zgodne. Jeżeli nie są zgodne, wykonać procedurę 5.8.1. w celu przywrócenia ustawień fabrycznych i powtórzyć procedurę 5.8.

**Wskazówka** – Po wykonaniu tego programowania przycisk ▲ będzie sterował wykonaniem manewru podnoszenia, a przycisk ▼ manewrem opuszczania. Roleta będzie poruszała się w obrębie limitów określonych przez obie wysokości krańcówek.

### 5.8.1 - Dezaktywowanie automatycznej konfiguracji (w celu wykonania konserwacji lub przywrócenia ustawień fabrycznych)

Przed rozpoczęciem procedury należy umieścić roletę w połowie suwu.

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i czekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
03. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury możliwe jest anulowanie programowania w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

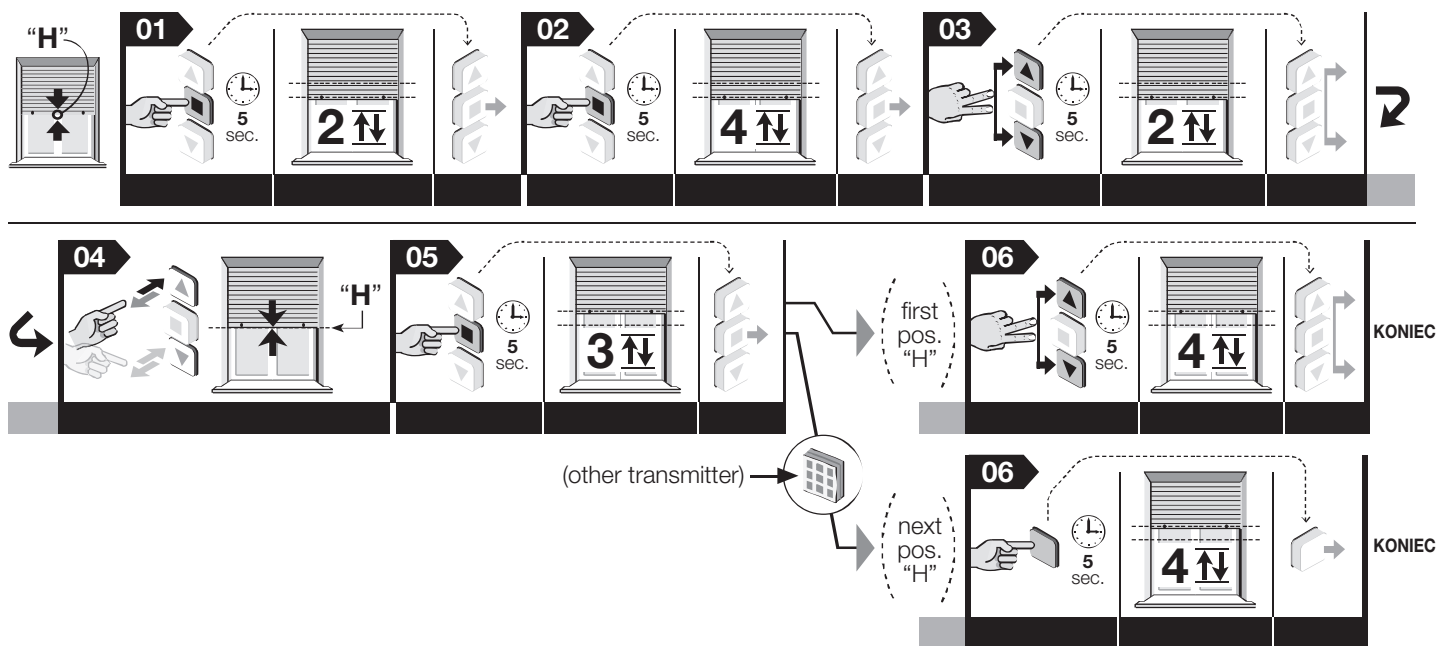
### 5.9 - Regulacja wysokości (H) częściowego otwarcia/zamknięcia

Silnik ma możliwość zapamiętania 30 różnych pozycji częściowego otwarcia/zamknięcia, zwanych „wysokością H”. Wysokości te można regulować tylko po uprzednim wyregulowaniu krańcówek „0” i „1”. Poniższa procedura umożliwia regulację jednej wysokości „H” na raz.

**Ostrzeżenie** – W razie konieczności zmiany pozycji już skonfigurowanej wysokości „H”, należy powtórzyć niniejszą procedurę, wciskając w punkcie 06 przycisk, do którego przypisana jest dana wysokość.

Przed rozpoczęciem wykonywania procedury przesunąć roletę na wysokość „H”, która ma zostać zapamiętana.

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać ponownie przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i czekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
04. **Precyzyjna regulacja pozycji:** wcisnąć kilkakrotnie impulsowo przyciski ▲ i ▼, dopóki roleta nie ustawi się na żądanej wysokości częściowej (przy każdym impulsie roleta przesuwa się o kilka milimetrów).
05. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
06. **Aby zapamiętać PIERWSZĄ wysokość „H”:** Na nadajniku, który wykorzystywany będzie do wykonania tej procedury przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i czekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
- Aby skonfigurować KOLEJNĄ wysokość „H”:** Na nowym, niewczytanym nadajniku przytrzymać żądany przycisk i czekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury możliwe jest jej anulowanie w dowolnym momencie, poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.



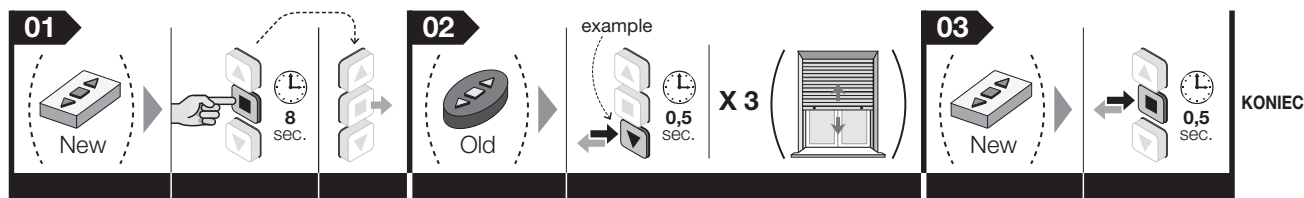
## 5.10 - Konfiguracja DRUGIEGO (trzeciego, czwartego itp.) nadajnika

W celu wykonania tych procedur konieczne jest dysponowanie już skonfigurowanym nadajnikiem („starym”).

### 5.10.1 - Konfiguracja drugiego nadajnika w „Trybie I”

**Uwaga!** – Procedura powoduje wczytanie nowego nadajnika w „Trybie I”, niezależnie od trybu, w którym został wczytany stary nadajnik.

01. (na nowym nadajniku) Przytrzymać przez 8 sekund przycisk ■, a następnie zwolnić go (w tym przypadku silnik nie wykona żadnego manewru).
02. (na starym nadajniku) Wcisnąć 3 razy dowolny przycisk, nawet jeśli został już wczytany (silnik rozpocznie manewr przypisany do tego przycisku).
03. (na nowym nadajniku) Wcisnąć 1 raz przycisk ■, aby zakończyć procedurę. **Uwaga!** – Jeżeli silnik wykona 6 manewrów, oznacza to, że jego pamięć jest zapelniona.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania tej procedury możliwe jest jej anulowanie w dowolnym momencie, poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

### 5.10.2 - Konfiguracja drugiego nadajnika w „Trybie II”

**Uwaga!** – Procedura powoduje konfigurację jednego z przycisków nowego nadajnika w „Trybie II”, niezależnie od trybu, w którym został skonfigurowany przycisk wciskany na starym nadajniku.

01. (na nowym nadajniku) Przytrzymać przez 8 sekund przycisk, który ma zostać skonfigurowany (na przykład: przycisk ■), a następnie zwolnić go (w tym przypadku silnik nie wykonuje żadnego manewru).
02. (na starym nadajniku) Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. (na starym nadajniku) Wcisnąć na chwilę kilka razy przycisk ■, w zależności od polecenia, które ma zostać skonfigurowane:

**1 impuls** = polecenie „Krok po Kroku”

**2 impulsy** = polecenie „Otwórz”

**3 impulsy** = polecenie „Zamknij”

**4 impulsy** = polecenie „Stop”

Po około 10 sekundach silnik wykona taką liczbę manewrów, jaka była liczba impulsów nadanych za pomocą nadajnika.

04. (na nowym nadajniku) Przytrzymać ten sam przycisk, który został wciśnięty w punkcie 01 i czekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.

**Uwaga!** – Jeżeli silnik wykona 6 manewrów, oznacza to, że jego pamięć jest zapelniona.

x 1 = Krok po kroku

x 2 = Otwórz

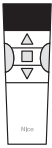
x 3 = Zamknij

x 4 = Stop

KONIEC

**Wskazówka** – Podczas wykonywania tej procedury możliwe jest jej anulowanie w dowolnym momencie, poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.



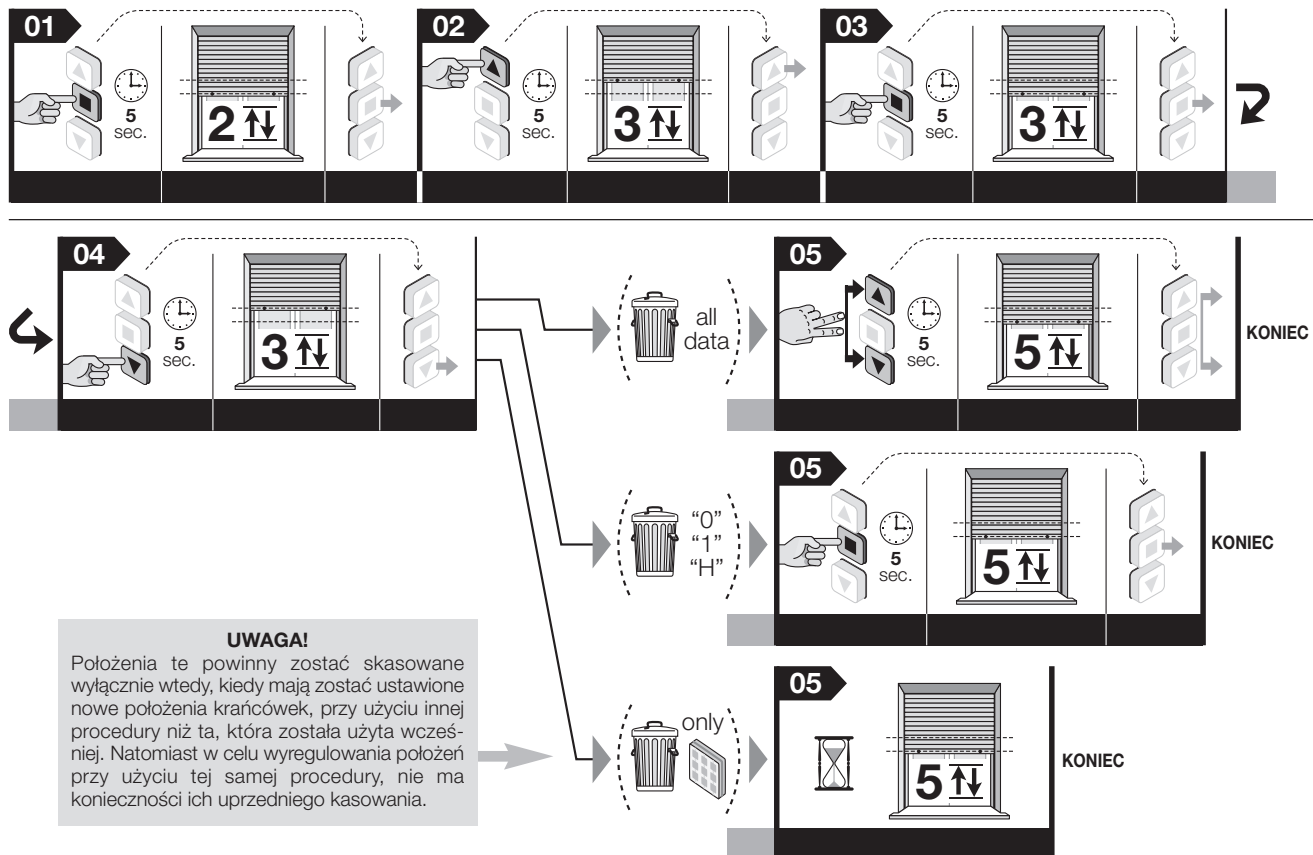


## 5.11 - Całkowite lub częściowe kasowanie pamięci

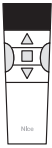
Procedura ta umożliwia wybranie w punkcie 05 danych, które mają zostać skasowane.

### Procedura wykonywana z nadajnikiem wczytanym w „Trybie I”

01. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać przycisk ▲ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Przytrzymać przycisk ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
05. • **Aby skasować całą pamięć:** przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przyciski.
- **Aby skasować tylko kody wczytanych nadajników:** nie wciskać żadnego przycisku i zaczekać aż silnik wykona 5 manewrów.
- **Aby skasować tylko położenie krańcówek oraz położenia pośrednie:** UWAGA! Położenia te powinny zostać skasowane wyłącznie wtedy, kiedy mają zostać ustawione nowe położenia krańcówek, przy użyciu innej procedury niż ta, która została użyta wcześniej. Przytrzymać przycisk ■ i zaczekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przycisk.



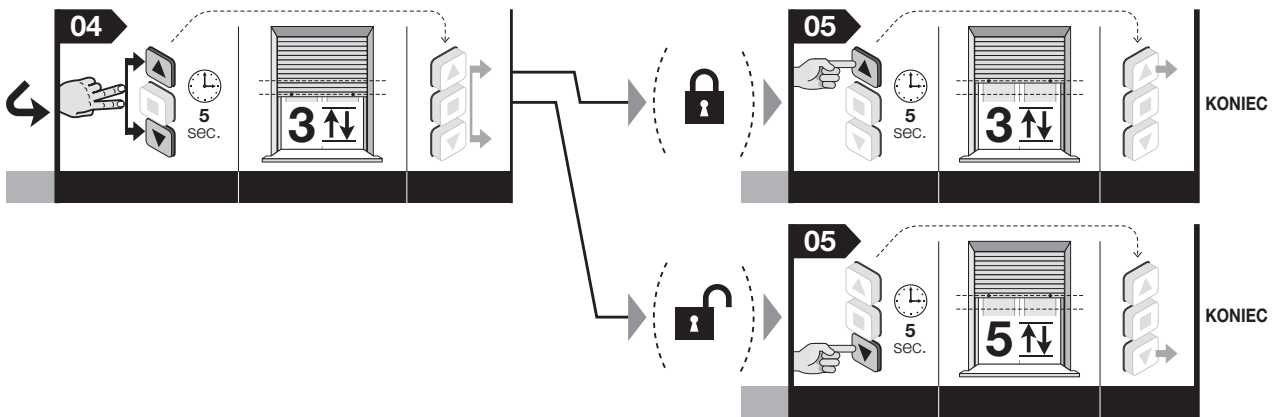
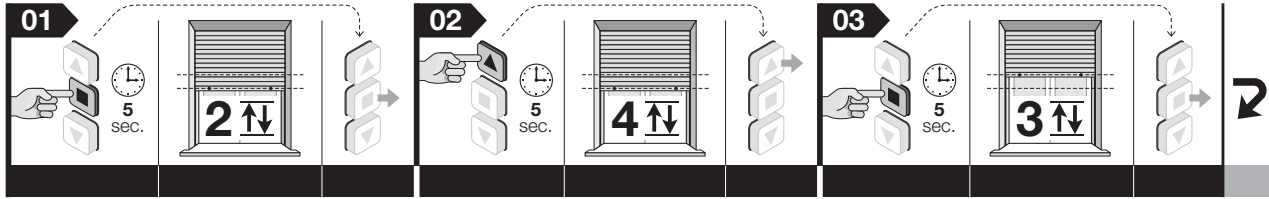
**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury można ją anulować w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.



## 5.12 - Blokowanie i odblokowywanie pamięci

Procedura ta umożliwia zablokowanie i odblokowanie pamięci silownika w celu uniemożliwienia wykonania przypadkowego wczytania innych nadajników występujących w instalacji.

01. Przytrzymać przycisk ■ i czekać, aż silnik wykona 2 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
02. Przytrzymać przycisk ▲ i czekać, aż silnik wykona 4 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
03. Przytrzymać przycisk ■ i czekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.
04. Przytrzymać równocześnie przyciski ▲ i ▼ i czekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przyciski.
05. • **Aby zablokować pamięć:** przytrzymać przycisk ▲ i czekać, aż silnik wykona 3 manewry. Następnie zwolnić przycisk.  
• **Aby odblokować pamięć:** przytrzymać przycisk ▼ i czekać, aż silnik wykona 5 manewrów. Następnie zwolnić przycisk.



**Wskazówka** – Podczas wykonywania procedury można ją anulować w dowolnym momencie poprzez jednoczesne wciśnięcie na 4 sekundy przycisków ■ i ▼. Ewentualnie można nie wciskać żadnego przycisku i odczekać 60 sekund, aż silnik wykona 6 manewrów.

## 6 OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE CODZIENNEGO UŻYTKOWANIA AUTOMATU

### 6.1 – Funkcja „Wykrywanie przeszkód”

Funkcja ta aktywowana jest automatycznie w momencie zaprogramowania krańcówek. Interwencja następuje w momencie, gdy podczas podnoszenia lub opuszczania rolety manewr zostanie nagle zatrzymany z powodu wystąpienia przeszkody (przedmiotu, człowieka, itp.), silnego tarcia, spowodowanego nagromadzeniem się lodu, rozszerzalnością materiałów lub innym czynnikiem. W takim przypadku silnik powoduje natychmiastowe zatrzymanie wykonywanego manewru. Mówiąc w skrócie, funkcja ta steruje siłą, jaką silnik musi przyłożyć do przeszkody, aby umożliwić rolecie przesuwanie się. Funkcji tej nie można dezaktywować.

### 6.2 – Maksymalny czas pracy ciągłej

Zasadniczo silniki z linii „Era” przeznaczone są do użytku prywatnego, a co za tym idzie, nieciągłego. Gwarantują one maksymalny czas użytkowania ciągłego do 4 minut, a w przypadku przegrzania (na przykład w wyniku ciągłego i przedłużającego się użytkowania), automatycznie zadziałanie „zabezpieczenia termicznego”, które odcina zasilanie elektryczne i łączy ją ponownie dopiero wtedy, gdy temperatura powróci do normalnych wartości.

### 6.3 – Funkcja „Automatycznego aktualizowania krańcówek”

Funkcja ta służy do sprawdzania położenia krańcówek za każdym razem, kiedy roleta wykonując manewr uderzy w krańcówkę. Uderzenie to umożliwia zmierzenie nowych wartości krańcówek i zaktualizowanie wartości dotychczasowych, korygując w ten sposób ewentualne luzy, jakie mogą pojawić się w trakcie użytkowania automatyki z powodu zużycia i/lub wahań temperatury, na jakie narażone są listwy i sprężyny silnika. Stałe aktualizowanie wysokości zapewnia, że roleta osiąga wysokość krańcówki zawsze z maksymalną precyzją. Funkcja nie jest aktywowana, kiedy suw rolety trwa mniej niż 2,5 sekundy i nie osiąga ona położenia krańcowego.

### 6.4 – Sterowanie częściowym otwarciem/zamknięciem rolety (wysokość „H”)

Zasadniczo, w celu wydania polecenia częściowego otwarcia/zamknięcia rolety należy wcisnąć przycisk (na nadajniku), który został przypisany do tej wysokości częściowej podczas wykonywania ostatniego kroku procedury 5.9.

#### Co zrobić jeśli... (pomoc w rozwiązywaniu problemów)

- Po wysłaniu polecenia silnik nie włącza się:**  
Sytuacja taka może mieć miejsce, jeżeli roleta znajduje się w pobliżu którejś krańcówki lub wykryła w tym punkcie przeszkodę. W tym przypadku należy najpierw wydać polecenie ruchu w przeciwnym kierunku, a następnie ponownie wydać polecenie żądanego manewru.

## Utylizacja urządzenia

Zarówno operacje montażu jak i demontażu po zakończeniu eksploatacji urządzenia powinny być wykonywane przez wykwalifikowany personel. Urządzenie składa się z różnego rodzaju materiałów: niektóre z nich mogą zostać poddane recyklingowi, inne powinny zostać poddane utylizacji. Należy we własnym zakresie zapoznać się z informacjami na temat recyklingu i utylizacji przewidzianych w lokalnie obowiązujących przepisach dla danej kategorii produktu. **Uwaga!** – niektóre części urządzenia mogą zawierać skażające lub niebezpieczne substancje; jeśli trafią one do środowiska, mogą wywołać poważne szkody dla samego środowiska oraz dla zdrowia ludzi. Jak wskazuje symbol zamieszczony obok, zabrania się wyrzucania urządzenia razem z odpadami domowymi. Należy więc przeprowadzić „selektywną zbiórkę odpadów” zgodnie z metodami przewidzianymi przez przepisy obowiązujące na danym terytorium lub oddać urządzenie do sprzedawcy podczas dokonywania zakupu nowego ekwiwalentnego urządzenia. **Uwaga!** – lokalne przepisy mogą przewidywać ciężkie sankcje w przypadku bezprawnej utylizacji niniejszego produktu.



Opakowanie urządzenia należy utylizować zgodnie z lokalnymi przepisami.

## Dane techniczne

**Napięcie zasilania:** patrz dane na tabliczce znamionowej silnika

**Moc pobierana w trybie Stand-by:** 0,5 W

**Rozdzielczość enkodera:** 2,7°

**Czas pracy ciągłej:** 4 minuty

**Minimalna temperatura operacja:** -20 °C

**Stopień ochrony:** IP 44

#### Uwagi:

- Wszystkie podane dane techniczne dotyczą temperatury otoczenia 20 °C (± 5 °C).
- Nice S.p.a. zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian w produkcie w dowolnym momencie. Tym niemniej spółka gwarantuje zachowanie takich samych funkcji i przeznaczenia użytkowego urządzeń.

## Deklaracja zgodności WE

Niniejszym, firma Nice S.p.A. deklaruje, że produkty: **E Fit SP(...)**, **E Fit MP(...)** są zgodne z istotnymi wymogami oraz innymi rozporządzeniami dyrektyw **1999/5/WE**, **2006/95/WE**, **2004/108/WE**. Z deklaracją zgodności można zapoznać się i wydrukować ją ze strony [www.nice-service.com](http://www.nice-service.com), lub zwracając się bezpośrednio do firmy Nice S.p.A.

 Inż. **Luigi Paro**  
(Dyrektor Generalny)

**EN - Appendix**

**IT - Appendice**

**FR - Appendice**

**ES - Apéndice**

**DE - Anhang**

**PL - Załącznik**

**NL - Bijlage**

