



tubular motor

neomat H

Instructions and warnings for the fitter

Istruzioni ed avvertenze per l'installatore

Instructions et recommandations pour l'installateur

Anweisungen und Hinweise für den Installateur

Instrucciones y advertencias para el instalador

Instrukcje i uwagi dla instalatora

Warnings:

Warning: it is important that you comply with these instructions for your own and other people's safety.

Store this manual in a safe place for future reference.

This manual contains important safety provisions; incorrect installation may create serious hazards.

The "NEOMAT H" series motors have been designed for the automation of awnings; any other use is considered improper and is prohibited. These motors are intended for residential use. Maximum continuous operating time is 4 minutes with a 20% cycle.

When selecting the type of motor based on the application, you should consider the nominal torque and the operating time shown on the rating plate. The minimum diameter of the tube in which the motor can be installed is 52 mm for NEOMAT MH and 70 mm for NEOMAT LH.

The motor must be installed by qualified personnel in compliance with current safety regulations, especially as regards the electrical connections. Minimum installation height is 2.5 m from the ground or floor.

Easy access must in any case be ensured. The horizontal clearance between the fully open awning and any stationary object must be at least 0.4 m. As regards units for outdoor use, the power supply cable must be installed inside a protective duct.

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 (fig. 1). For maintenance and repairs contact a qualified technician.

The application must be visible from the control buttons, which must be positioned away from any moving parts, at a height of at least 1.5 m off the ground. Keep people away from the awning when the latter is in motion. If any work, such as window cleaning, is being carried out near the awning, do not operate it; in case of automatic control, disconnect the power supply as well.

Do not allow children to play with the controls and keep all remote controls away from their reach.

1) Product description

The NEOMAT MH Ø45mm and NEOMAT LH Ø58mm tubular motors (fig. 2) feature an electronic control unit with incorporated radio receiver, operating at a frequency of 433.92 MHz, with rolling code technology, to guarantee high levels of security. Up to 14 "ERGO" and "PLANO" series radio controls (fig. 3) or radio-sensors can be memorised for each motor, e.g. "VOLO S RADIO" (fig. 3).

The control unit incorporated in the motor features a high precision electronic limit switch system capable of continuously monitoring the position of the awning. The range of movement, i.e. the closed/open positions (plus any intermediate positions) can be programmed and memorised; after each command, the movement stops automatically when these positions are reached. The electronic limit switch can compensate for any stretching of the fabric ("CAT" function), guaranteeing the perfect closure of the shutter box and preventing any slack in the fabric when the awning is open. The NEOMAT H motors can be programmed for "RDC" torque reduction, a function that decreases motor torque by approximately 50% just before the awning closes completely to prevent excessive stretching of the fabric. NEOMAT H 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 range of movement and a few additional functions can be programmed through the radio controls. A beep will sound to guide the various phases. The motors can only be controlled via radio, though the awning can also be moved using the "emergency manoeuvre" feature. The movement of the awning can be automated based on the weather conditions by using optional wind, sun and rain sensors, such as "VOLO S RADIO".

1.1) Emergency manoeuvre

The NEOMAT H tubular motors are equipped with an emergency manoeuvre feature.

The emergency manoeuvre is a mechanism that enables the manual movement of the awning, for instance when a power failure occurs. It is activated by rotating the rod located on the motor's head in the required direction.

When the emergency manoeuvre is used, or if the motor is left without electric power for over 24 hours, the motor control unit loses the value of the current position of the awning. To correct this situation, an automatic realignment feature is provided: just carry out an Up manoeuvre until the awning is completely wound up. If you command a Down manoeuvre before realignment, the movement will take place in "man present" mode (i.e. the awning will move while the command is active).

2) Installation

Proceed as follows to prepare the motor (fig. 4):

1. Position the ring gear (E) on the motor (A) until it fits into the corresponding ring nut (F).
2. Mount the draw adapter (D) on the motor shaft.
3. On NEOMAT H, fasten the draw adapter with the snap ring.

Figure 4

- A:** NEOMAT H tubular motor
B: Fixing clips, cotter pins or screws
C: Support and spacer
D: Draw adapter
E: Ring gear
F: Ring nut
G: Rod for emergency manoeuvre

Fit the assembled motor into the awning's winding tube until it touches the end of the ring gear (E).

Fasten the tube to the draw adapter (D) using the M4x10 screw in order to prevent the motor from slipping or sliding axially (fig. 6). Finally, secure the motor head to the special support (C) with the

clips, cotter pins or screws. (B).

A rod can be inserted in the head of the motor to enable movement under emergency conditions (emergency manoeuvre).

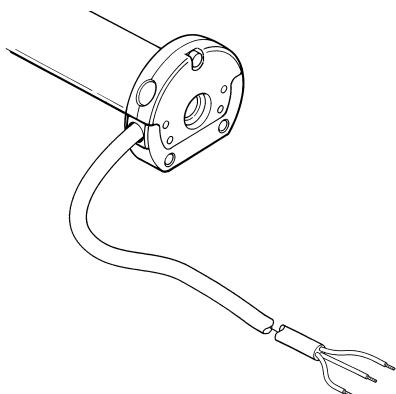
2.1) Electrical connections

⚠ WARNING: 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.).

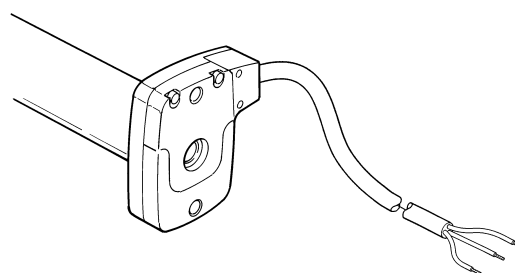
The cable used for the electrical connections of the NEOMAT H motor has 3 wires:

- Phase, Neutral and Earth.

Make sure that the mains voltage corresponds to the ratings of NEOMAT H.



Brown	= Phase
Blue	= Neutral
Yellow/Green	= Earth

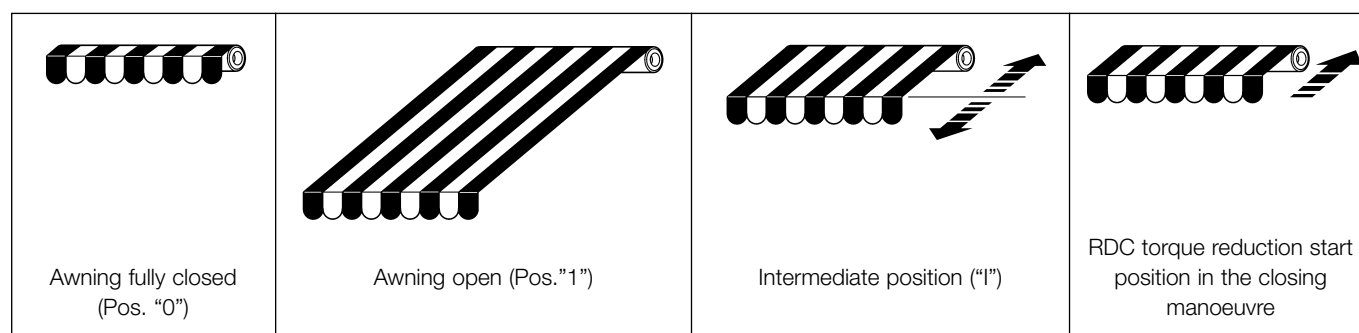


3) Adjustments

The NEOMAT H series tubular motors are equipped with an electronic limit switch system. The electronic control unit interrupts the movement when the awning reaches the programmed open or closed positions. These positions must be programmed into the memory after the motor has been installed and the awning has been fully 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 must be controlled manually. It is also possible to program an intermediate position (Pos. "I") for partial opening of the awning.

If intermediate position "I" has been memorized, the awning can be moved to the programmed position by pressing the 2 buttons ▼▲ on the transmitter simultaneously.

The "I" position and the activation of the torque reduction function (RDC) can also be programmed at a later time.



4) Programming

Programming is divided into three stages:

1. Memorising the transmitters
2. Programming the “0” and “1” positions
3. Optional programming

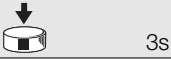
⚠ WARNING: All the transmitter memorisation and parameter programming sequences are timed, i.e. they must be carried out within set time limits.

- **For radio controls designed to handle multiple “units”, before proceeding with the memorisation you need to select the unit to which the motor should be associated.**
- **All the motors within the range of the transmitter can be programmed by radio; therefore, only the motor involved in the operation should be kept switched on.**

4.1) Memorising the transmitters

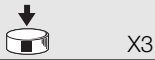
Each radio control is recognised by the receiver incorporated in the NEOMAT H control unit through an individual “code” that is unlike any other. The control unit must therefore be programmed to recognise each separate radio control through a “memorisation” process.

When the memory does not contain any code, you can proceed to program the first radio control by operating as follows:

Table “A1”	Memorising the first transmitter (fig. 7)	Example
1.	When the control unit is switched on, you will hear two long beeps.	
2.	Within 5 seconds, press and hold down (for approx. 3 seconds) key  on the transmitter that must be memorised.	
3.	When you hear the first of the 3 beeps confirming the memorisation, release key 	

Note: If the control unit already contains codes, 2 short beeps will be heard when it is switched on. In this case you cannot proceed as described above but must use the other memorisation method (Table “A2”)

When one or more transmitters have already been memorised, additional ones can be enabled by proceeding as follows:

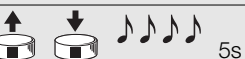
Table “A2”	Memorising additional transmitters (fig. 8)	Example
1.	Press and hold down (approx. 5 seconds) key  on the new transmitter until you hear the beep.	New 
2.	Slowly press key  on a previously enabled (old) transmitter 3 times.	Old 
3.	Press again key  on the new transmitter.	New 
4.	Finally, 3 beeps will signal that the new transmitter has been correctly memorised.	

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

4.2) Programming the “0” and “1” positions

To program the positions you need to use a previously memorised remote control. Unless the “0” and “1” positions have been memorised in the control unit, the movements require manual control. Initially the direction of the motor is not defined, but when step 1 in table “A3” has been executed, the direction of the motor will be automatically assigned to the remote control keys.

To program positions 0 and 1 proceed as follows:

Table “A3”	Programming the “0” and “1” positions (fig. 9)	Example
1.	Press and hold down key  or  on a memorised remote control until the closing of the awning is complete and the motor has stopped automatically.	
2.	Press and hold down key  to lower the awning.	
3.	Release key  when the awning has reached the desired position (“1”). If necessary, adjust the position using keys  and  .	
4.	Press and hold down key  on the transmitter until you hear a beep (approx. 5 seconds).	
5.	Release and then press again key  for 5 more seconds until you hear 4 short beeps.	
6.	Press and hold down key  until 3 beeps and a brief up and down movement signal that the position has been memorised.	

4.3) Optional programming

Optional programming operations can only be performed after the “0” and “1” positions have been programmed

4.3.1) Memorising the intermediate position “I”

To memorise the intermediate position proceed as follows:

Table “A4”	Programming the intermediate position “I” (fig. 10)	Example
1.	Using keys ▲ or ▼ and ■ on a remote control, move the awning to the position that you wish to memorise as “I”.	  
2.	Press and hold down (approx. 5 seconds) key ■ until you hear the beep.	  5s
3.	Release and then press again key ■ for 5 more seconds until you hear 4 short beeps.	   5s
4.	Press keys ▲ and ▼ simultaneously until 3 beeps signal that the position has been memorised.	  

4.3.2) Programming RDC torque reduction during the closing operation

Torque reduction is a programmable function that decreases motor torque by approximately 50% just before the awning closes completely, to prevent excessive stretching of the fabric.

Table “A5”	Programming the RDC torque reduction function (fig 11)	Example
1.	Press and hold down key ■ on a previously memorised transmitter until you hear a beep (approx. 5 seconds).	  5s
2.	Release and then press again key ■ for 5 more seconds until you hear 4 short beeps.	   5s
3.	Press key ■ until 3 beeps signal that the RDC function has been activated.	 

4.3.3) Erasing the positions or the RDC function

To modify the previously memorised positions, first you need to erase them, then you must reprogram the new positions.

Table “A6”	Erasing intermediate position “I” (fig. 10)	Example
1.	Press and hold down key ■ on a previously memorised transmitter until you hear a beep (approx. 5 seconds).	  5s
2.	Release and then press again key ■ for 5 more seconds until you hear 4 short beeps.	   5s
3.	Press keys ▲ and ▼ simultaneously until 5 beeps signal that the intermediate position has been erased.	  

Table “A7”	Erasing positions “0” and “1” (fig. 12)	Example
1.	Press and hold down key ■ on a previously memorised transmitter until you hear a beep (approx. 5 seconds).	  5s
2.	Release and then press again key ■ for 5 more seconds until you hear 4 short beeps.	   5s
3.	Press key ▼ until 5 beeps signal that positions “0” and “1” has been erased.	 

⚠ WARNING: After positions “0” and “1” have been erased, the awning will only move by manual control, therefore a new position must be memorised.

Note: if you have programmed an intermediate position “I” and the RDC function, these will not be erased. If you wish to erase all (including the transmitter codes) see table “A9.”

Table “A8”	Erasing the RDC torque reduction function (fig. 11)	Example
1.	Press and hold down key ■ on a previously memorised transmitter until you hear a beep (approx. 5 seconds).	  5s
2.	Release and then press again key ■ for 5 more seconds until you hear 4 short beeps.	   5s
3.	Press key ■ until 5 beeps signal that the RDC function has been deactivated.	 

Note: Now the awning will close at full power

If you need to erase all the data contained in the memory of the control unit in the NEOMAT H motors, carry out the following procedure. The memory can be erased:

- with a previously memorised transmitter (table "A9")
- with a non-memorised transmitter (table "A10").

The following can be erased:

- only the transmitter codes, finishing at point N. 4
- all the data (transmitter codes, positions, RDC function, etc.), completing the procedure.

Table "A9"	Erasing the memory with a previously memorized transmitter (fig. 13)	Example
1.	Press and hold down button ■ of a transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	 5s
2.	Press and hold down key ▲ on the transmitter until you hear 3 beeps; release key ▲ exactly during the third beep.	   
3.	Press and hold down key ■ on the transmitter until you hear 3 beeps; release key ■ exactly during the third beep.	   
4.	Press and hold down key ▼ on the transmitter until you hear 3 beeps; release key ▼ exactly during the third beep.	   
5.	If you wish to erase all the data, press the ▲ and ▼ keys together within 2 seconds and then release them.	within 2 s  

After a few seconds 5 beeps will signal that all the memorised codes have been erased.

In order to erase the memory using a non-memorized remote control, proceed as follows:

Table "A10"	Erasing the memory with a non-memorized transmitter (fig. 14)	Example
1.	Switch off the power supply for at least 3 seconds.	 3s
2.	Switch the power back on and <u>within 10 seconds</u> rotate the rod for emergency manoeuvre device for at least 6 turns.	 X6  within 10s
3.	At this point, <u>within 1 minute</u> , you can proceed to erase the memory following the procedure described in table "A9", using any remote control, even a non-memorized one.	"Table A9"

If the application requires it, the awning can be automated using the VOLO S RADIO wind and sun sensor. This sensor, when properly memorised in the motor, will ensure that the awning is extended when the sun is shining and that it is retracted when the wind rises. For a detailed description of the performances and programming of the sensor levels refer to the instructions for the VOLO S RADIO product.

5) What to do if... a small troubleshooting guide!

When the motor is switched on, the 2 beeps do not sound.

Make sure the motor is powered with the correct voltage; if the power input is correct there is probably a serious fault and the motor needs replacing.

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

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

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

The auto-diagnosis of the memorised parameters has detected a fault (positions, programming, direction of movement are incorrect). Check and repeat programming if necessary.

After a command the motor does not turn.

- The thermal protection might have triggered; in this case just wait for the motor to cool down
- Σ If a wind sensor has been memorized, the set threshold might have been exceeded.
- You might try to switch the motor off and back on again; if the 2 beeps do not sound, there is probably a serious fault and the motor needs replacing.

During the UP phase, before reaching the set position (pos. "0", pos. "1"), the motor stops and then makes 3 attempts to start up again.

This does not necessarily mean trouble: in case of overload during

the UP phase the motor is switched off for 1 second and then attempts to complete the manoeuvre. Check to see if any obstacles are obstructing movement.

During the DOWN phase, before reaching the set position (pos. "1", pos. "I"), the motor stops.

This does not necessarily mean trouble: in case of overload the motor is switched off. Check to see if any obstacles are obstructing movement.

The motor turns only if the control is manned.

If positions "0" and "1" have not been programmed the motor rolls the awning up or down only through manual control. Program positions "0" and "1".

Positions "0" and "1" have been programmed, but the awning moves down only if the control is manned.

The emergency manoeuvre has probably been used, or the motor has remained switched off for over 24 hours. Give the command to raise the awning and wait for it to reach position "0".

6) Technical characteristics

GB

NEOMAT H series 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
Continuous operating time	: Maximum 4 minutes
Work cycle	: Maximum 20%
Protection class	: IP 44
Operating temperature	: -10 ÷ 50 °C
Precision (resolution) of the electronic limit switch	: Greater than 0.55° (depending on the NEOMAT H version)
Duration of position memory in the absence of power supply	: Longer than 24 hours (with automatic realignment upon the first UP manoeuvre)

Radio receiver

Frequency	: 433.92 MHz
Coding	: 52 Bit rolling code FLOR
Range of ERGO and PLANO transmitters	: Estimated at 100-200 m in the open and under optimum conditions, and 20-30 m inside buildings
Range of VOLO S RADIO transmitters	: Estimated at 100-200 m in the open and under optimum conditions

Nice S.p.a. reserves the right to modify its products at any time without notice.

Avvertenze:

Attenzione: per la sicurezza delle persone è importante rispettare queste istruzioni.

Conservare questo manuale per poterlo consultare in futuro.

Il presente manuale contiene importanti disposizioni per la sicurezza, installazioni non corrette possono creare gravi situazioni di pericolo.

I motori serie "NEOMAT H" sono stati realizzati per automatizzare il movimento di tende da sole; ogni altro uso è improprio e vietato. I motori sono progettati per uso residenziale; è previsto un tempo di lavoro continuo massimo di 4 minuti con un ciclo del 20%. Nella scelta del tipo di motore in funzione dell'applicazione, si dovrà considerare la coppia nominale ed il tempo di funzionamento riportato sui dati targa. Il diametro minimo del tubo in cui il motore può essere installato è 52mm per NEOMAT MH e 70mm per NEOMAT LH. L'installazione deve essere eseguita da personale tecnico nel pieno rispetto delle norme di sicurezza, soprattutto per quanto riguarda i collegamenti elettrici.

L'altezza di installazione minima è 2,5 m da terra o dal pavimento, garantendo comunque un facile accesso; la distanza in orizzontale tra la tenda completamente aperta e qualsiasi oggetto permanente deve essere garantita ad almeno 0,4m. Per gli apparecchi ad uso esterno, il cavo di alimentazione deve essere installato dentro un condotto di protezione. 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 (fig. 1). Rivolgersi a personale tecnico competente per manutenzioni e riparazioni.

I pulsanti di comando devono essere a vista dell'applicazione ma distanti dalle parti in movimento e ad un'altezza di almeno 1,5m. Mantenere le persone distanti dalla tenda 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.

1) Descrizione del prodotto

I motori tubolari NEOMAT MH Ø45mm e NEOMAT LH Ø58mm (fig. 2) contengono una centrale elettronica con ricevitore radio incorporato 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 radiocomandi della serie "ERGO" e "PLANO" (fig. 3) o radio-sensori, ad esempio "VOLO S RADIO" (fig. 3).

La centrale incorporata nel motore dispone di un sistema di finecorsa elettronico ad elevata precisione che è in grado di rilevare costantemente la posizione della tenda. Attraverso un'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 NEOMAT H 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.

NEOMAT H prevede 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 e RDT sono state studiate per simulare il comportamento attento e diligente di una persona che muove manualmente la tenda.

La programmazione dei limiti di movimento e di alcune funzioni aggiuntive è eseguibile dai radiocomandi, un "Bip" acustico ne guiderà le varie fasi. I motori possono essere comandati solo tramite radiocomando o in alternativa si può muovere la tenda mediante l'utilizzo della "manovra di soccorso". Il movimento della tenda può essere automatizzato in funzione delle condizioni climatiche mediante l'utilizzo dei sensori radio opzionali di vento, sole, pioggia ad esempio "VOLO S RADIO".

1.1) Manovra di soccorso

I motori tubolari NEOMAT H 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, basta effettuare una manovra di salita fino al completo riavvolgimento della tenda. Se prima del riallineamento si comanda la tenda in discesa, il movimento avverrà a "uomo presente" (cioè la tenda si muoverà fino a che c'è il comando).

2) Installazione

- Preparare il motore con la seguente sequenza di operazioni (fig. 4):
- 1. Infilare la corona (E) sul motore (A) fino ad inserirsi nella corrispondente ghiera (F).
 - 2. Inserire l'adattatore di trascinamento (D) sull'albero del motore.
 - 3. Su NEOMAT H, fissare l'adattatore di trascinamento con il seeger a pressione.

Introdurre il motore così assemblato nel tubo di avvolgimento della tenda fino a toccare l'estremità della corona (E).
Fissare il tubo all'adattatore di trascinamento (D) mediante vite M4x10 in modo da evitare possibili slittamenti e spostamenti assiali del motore (fig. 6). Infine bloccare la testa del motore all'apposito

- Figura 4
- A: Motore tubolare NEOMAT H
 - B: Fermagli, copiglie o viti per fissaggio
 - C: Supporto e distanziale
 - D: Adattatore di trascinamento
 - E: Corona
 - F: Ghiera
 - G: Manovra di soccorso

supporto (C), con l'eventuale distanziale mediante i fermagli, la copiglia o le viti (B).
Nella testa del motore è prevista la possibilità di inserire un'astina per il movimento del motore in condizioni di emergenza (manovra di soccorso).

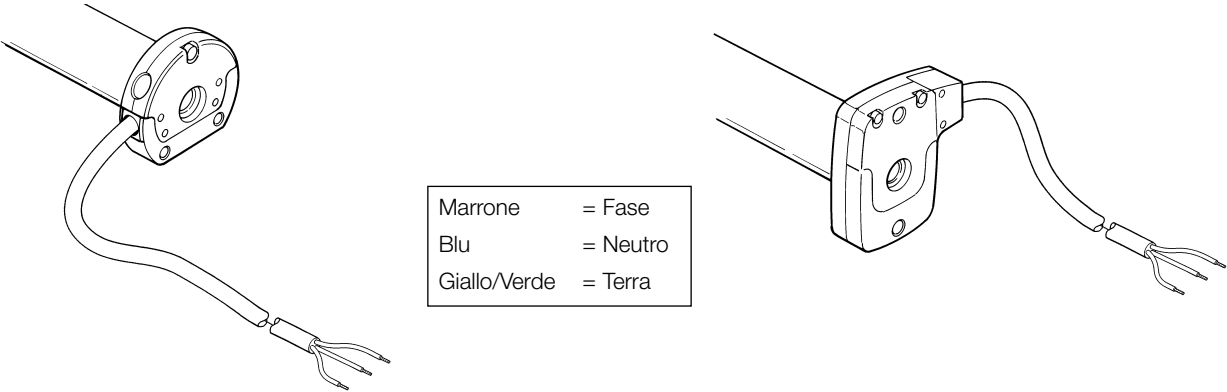
2.1) Collegamenti elettrici

ATTENZIONE: nei collegamenti del motore 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.).

Il cavo per i collegamenti elettrici del motore NEOMAT H dispone di 3 conduttori di collegamento:

- Fase, Neutro e Terra.

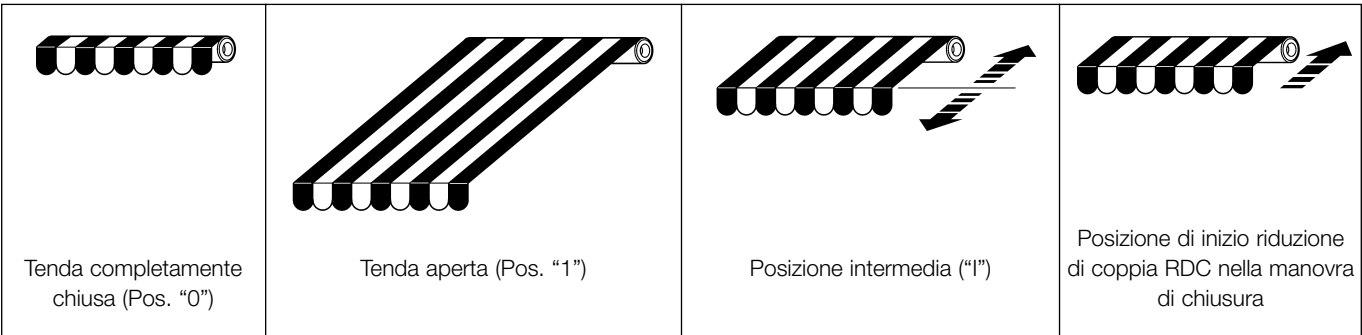
Verificare che la tensione di rete corrisponda ai dati di targa di NEOMAT H.



3) Regolazioni

I motori tubolari serie NEOMAT H 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 un'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 un'apertura parziale della tenda.

Se è memorizzata una posizione intermedia "I" è possibile muovere la tenda nella posizione programmata premendo contemporaneamente i 2 tasti ▼▲ del trasmettitore.
La posizione "I" e l'attivazione della riduzione di coppia (RDC) possono essere programmate anche in un secondo tempo.



4) Programmazione

La programmazione è divisa in 3 parti:

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

ATTENZIONE: Tutte le sequenze di memorizzazione dei trasmettitori e delle programmazioni dei parametri sono a tempo, cioè devono essere eseguite entro i limiti di tempo previsti.

- Con radiocomandi che prevedono più "gruppi", prima di procedere alla memorizzazione occorre scegliere il gruppo al quale associare il motore.
- La programmazione via radio può avvenire in tutti i motori che si trovano nel raggio della portata del trasmettitore; è quindi opportuno tenere alimentato solo quello interessato all'operazione.

4.1) Memorizzazione dei trasmettitori

Ogni radiocomando viene riconosciuto dalla ricevente incorporata nella centrale di NEOMAT H attraverso un "codice" diverso da ogni altro. E' necessaria quindi una fase di "memorizzazione" attraverso la quale si predispone la centrale a riconoscere ogni singolo radiocomando.

Quando la memoria non contiene nessun codice si può procedere all'inserimento del primo radiocomando con la seguente modalità:

Tabella "A1"	Memorizzazione del primo trasmettitore (fig. 7)	Esempio
1.	Appena data alimentazione alla centrale, si sentiranno 2 bip lunghi (biip)	 
2.	Entro 5 secondi premere e tener premuto il tasto ■ del trasmettitore da memorizzare (per circa 3 secondi)	 3s
3.	Rilasciare il tasto ■ quando si sentirà il primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	 

Nota: Se la centrale contiene già dei codici, all'accensione si udiranno 2 bip brevi (bip) e non si potrà procedere come descritto sopra ma occorre usare l'altra modalità di memorizzazione (Tabella "A2")

Quando uno o più trasmettitori sono già stati memorizzati, è possibile abilitarne altri in questo modo:

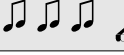
Tabella "A2"	Memorizzazione di altri trasmettitori (fig. 8)	Esempio
1.	Tenete premuto il tasto ■ del nuovo trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	Nuovo  5s
2.	Lentamente premere per 3 volte il tasto ■ di un trasmettere già abilitato (vecchio)	Vecchio  X3
3.	Premere ancora il tasto ■ del nuovo trasmettitore.	Nuovo 
4.	Alla fine 3 bip segneranno che il nuovo trasmettitore è stato memorizzato correttamente	

Nota: Se la memoria è piena (14 codici), 6 bip indicheranno il trasmettitore non può essere memorizzato.

4.2) Programmazione delle posizioni "0" e "1"

Per programmare le posizioni bisogna utilizzare un telecomando già memorizzato. Fino a quando nella centrale non vengono memorizzate le posizioni "0" e "1", 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 questa procedura:

Tabella "A3"	Programmazione Posizioni "0" e "1" (fig. 9)	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)	 5s
5.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	   5s
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.	  

4.3) Programmazioni opzionali

Le programmazioni opzionali sono possibili solo dopo aver concluso le programmazioni delle posizioni "0" e "1"

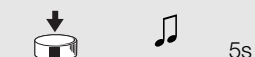
4.3.1) Memorizzazione della posizione intermedia "I"

Per memorizzare la posizione intermedia seguire questa procedura:

Tabella "A4"	Programmazione posizione intermedia "I" (fig. 10)	Esempio
1.	Utilizzando i tasti ▲ o ▼ e ■ di un telecomando portare la tenda dove si desidera memorizzare la posizione "I".	
2.	Tenere premuto il tasto ■ fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).	 5s
3.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci.	 5s
4.	Premere contemporaneamente i tasti ▲ e ▼ fino a quando 3 bip segnalano che la quota è stata memorizzata.	

4.3.2) Programmazione 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 in modo da evitare la trazione eccessiva del telo.

Tabella "A5"	Programmazione Riduzione di Coppia (RDC) (fig. 11)	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.	

4.3.3) Cancellazione delle posizioni o della funzione RDC

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

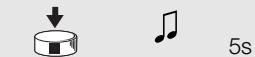
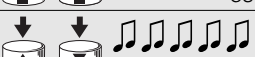
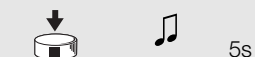
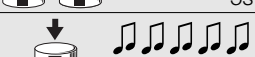
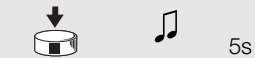
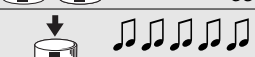
Tabella "A6"	Cancellazione della posizione intermedia "I" (fig. 10)	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).	 5s
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci.	 5s
3.	Premere contemporaneamente i tasti ▲ ▼ fino a quando 5 bip segnalano che la posizione intermedia è stata cancellata.	

Tabella "A7"	Cancellazione posizioni "0" e "1" (fig. 12)	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 "I" e la funzione RDC eventualmente programmate. Se si desidera cancellare tutto (compresi i codici dei trasmettitori) fare riferimento alla tabella "A9".

Tabella "A8"	Cancellazione della funzione riduzione di coppia (RDC) (fig. 11)	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

Se dovesse rendersi necessario cancellare tutti i dati contenuti nella memoria della centrale nei motori NEOMAT H, si può eseguire questa procedura.

La cancellazione della memoria è possibile:

- con un trasmettitore già memorizzato (tabella "A9").
- con un trasmettitore non memorizzato (tabella "A10").

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 "A9"	Cancellazione della memoria con trasmettitore già memorizzato (fig. 13)	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 "A10"	Cancellazione della memoria con trasmettitore non memorizzato (fig. 14)	Esempio
1.	Spegnere l'alimentazione per almeno 3 secondi.	 3s
2.	Ridare alimentazione ed <u>entro 10 secondi</u> ruotare la manovra di soccorso per almeno 6 giri.	  X6 entro 10s
3.	A questo punto, <u>entro 1 minuto</u> , è possibile procedere alla cancellazione della memoria utilizzando la procedura della tabella "A9" con un telecomando qualsiasi, anche non inserito in memoria.	"Tabella A9"

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

Dopo l'alimentazione il motore non emette i 2 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 sostituito.

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

Il radiocomando è 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, programmazioni, direzione del movimento sono errati) controllare ed eventualmente ripetere le programmazioni.

Dopo un comando il motore non si muove.

- Potrebbe essere intervenuta la protezione termica, in questo caso basta aspettare che il motore si raffreddi.
- Se è memorizzato un sensore di vento potrebbe essere superata la soglia impostata.
- Altrimenti provare a spegnere e riaccendere il motore, se non si sentono 2 bip è probabile vi sia un guasto grave ed il motore deve essere sostituito.

In salita, prima di raggiungere la posizione prevista (pos. "0", pos. "1"), il motore si ferma e poi si sente che per 3 tentativi cerca di ripartire.

Può essere normale: in salita quando viene rilevato uno sforzo eccessivo, il motore viene spento per circa 1 secondo e poi si riten-

ta di portare a termine la manovra; verificare se ci sono ostacoli che impediscono il movimento.

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"

La posizioni "0" e "1" sono programmate, ma in discesa si ha un movimento a uomo presente.

Probabilmente è stata utilizzata la manovra di soccorso o il motore è rimasto spento per oltre 24 ore. Comandare la tenda in salita e attendere che raggiunga la posizione "0".

6) Caratteristiche tecniche

Motori tubolari serie NEOMAT H

Tensione di alimentazione e frequenza	: Vedere i dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Corrente e potenza	: Vedere i dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Coppia e velocità	: Vedere i dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Tempo di funzionamento continuo	: Massimo 4 minuti
Ciclo di lavoro	: Massimo 20%
Grado di protezione	: IP 44
Temperatura di funzionamento	: -10 ÷ 50 °C
Precisione (risoluzione) del finecorsa elettronico	: maggiore di 0,55° (dipende dalla versione del NEOMAT H)
Durata memoria posizione in assenza di alimentazione	: Maggiore di 24 ore (con riallineamento automatico alla prima manovra di salita)

Ricevitore radio

Frequenza	: 433.92 MHz
Codifica	: 52 Bit rolling code FLOR
Portata dei trasmettitori ERGO e PLANO	: In spazio libero e in condizioni ottimali stimata in 100-200 m e 20-30 m se all'interno di edifici
Portata dei trasmettitori VOLO S RADIO	: In spazio libero e in condizioni ottimali stimata in 100-200 m

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

Avertissements:

Attention: pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces instructions. Conserver ce manuel pour pouvoir le consulter dans le futur. Le présent manuel contient des dispositions importantes pour la sécurité, des installations non correctes peuvent créer de graves situations de danger.

Les moteurs série "NEOMAT H" ont été réalisés pour automatiser le mouvement 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 avec un cycle de 20%. Dans le choix du type de moteur en fonction de l'application, il faudra considérer le couple nominal et le temps de fonctionnement indiqués sur les données de la plaque. Le diamètre minimum du tube dans lequel le moteur peut être installé est 52 mm pour NEOMAT MH et 70 mm pour NEOMAT LH. L'installation doit être effectuée par du personnel technique dans le plein respect des normes de sécurité, surtout en ce qui concerne les branchements électriques. La hauteur d'installation minimum est de 2,5 m par rapport au sol ou au plancher, garantissant dans

tous les cas un accès aisé; la distance à l'horizontale entre le store complètement ouvert et n'importe quel objet permanent doit être garantie d'au moins 0,4 m. Pour les appareils à utiliser à l'extérieur, le câble d'alimentation doit être installé dans un conduit de protection. Ne pas soumettre le moteur tubulaire à des écrasements, chocs, chutes ou contact avec des liquides de n'importe quelle nature; ne pas percer ni appliquer de vis sur toute la longueur du moteur tubulaire (fig. 1).

S'adresser à du personnel technique compétent pour toute opération de maintenance et réparation.

Les touches de commande doivent être visibles de l'application mais éloignées des parties en mouvement et à au moins 1,5 m de hauteur. Maintenir les personnes à une certaine distance du store quand il est en mouvement. Ne pas l'actionner quand des travaux sont effectués, par exemple durant le lavage des vitres; dans le cas de commande automatique, couper toujours l'alimentation électrique au préalable. Ne pas laisser les enfants jouer avec les commandes et maintenir les télécommandes hors de leur portée.

1) Description du produit

Les moteurs tubulaires NEOMAT MH Ø45 mm et NEOMAT LH 58 mm (fig. 2) contiennent une logique de commande avec récepteur radio incorporé qui fonctionne à une fréquence de 433,92 MHz avec technologie rolling code, pour garantir des niveaux de sécurité élevés. Pour chaque moteur, il est possible de mémoriser jusqu'à 14 radiocommandes de la série "ERGO" et "PLANO" (fig. 3) ou radiocapteurs, par exemple "VOLO S RADIO" (fig. 3).

La logique incorporée dans le moteur dispose d'un système de fin de course électronique à haute précision qui est en mesure de détecter constamment la position du store. À travers une opération de programmation, les limites du mouvement, à savoir store fermé et store ouvert (plus les éventuelles positions intermédiaires) sont mémorisées; ensuite le mouvement s'arrêtera 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 relâchements de la toile quand il est ouvert. Les moteurs NEOMAT H peuvent être programmés pour activer la réduction de couple (fonction "RDC") qui diminue de 50% environ le couple du moteur, peu avant que le store soit complètement fermé,

pour éviter de tirer excessivement la toile. NEOMAT H prévoit en outre la fonction de relâche de la traction "RDT" qui relâche un court instant la tension sur la toile après avoir terminé la manœuvre de fermeture, de manière que la toile ne reste pas trop tendue pendant de longues périodes. Les fonctions CAT, RDC et RDT ont été étudiées pour simuler le comportement attentif et diligent d'une personne qui actionne manuellement le store.

La programmation des limites de mouvement et de quelques fonctions supplémentaires peut être faite à partir des radiocommandes, un "Bip" sonore en guidera les différentes phases. Les moteurs peuvent être commandés seulement par radiocommande ou en alternative, on peut bouger le store en utilisant la "manœuvre de secours". Le mouvement du store peut être automatisé en fonction des conditions climatiques en utilisant les capteurs radio en option de vent, soleil et pluie, par exemple "VOLO S RADIO".

1.1) Manœuvre de secours

Les moteurs tubulaires NEOMAT H disposent de manœuvre de secours.

La manœuvre de secours est un mécanisme qui permet de bouger le store manuellement, par exemple en l'absence de courant électrique. Elle s'exécute à l'aide de la manivelle accrochée à la tête du moteur, en la tournant dans un sens ou dans l'autre.

Quand on utilise la manœuvre de secours ou si le moteur reste sans énergie électrique plus de 24 heures, la logique de commande du moteur perd la valeur de la position actuelle du store. Dans cette situation une phase de réaligement automatique est prévue: il suffit d'effectuer une manœuvre de montée jusqu'au réenroulement complet du store. Si avant le réaligement on commande le store en descente, le mouvement se fera à "homme présent" (c'est-à-dire que le store sera manœuvré tant que la commande est activée).

2) Installation

- Préparer le moteur avec la séquence d'opérations suivante (fig. 4):
1. Enfiler la couronne (E) sur le moteur (A) jusqu'à ce qu'elle s'encastre dans la bague correspondante (F).
 2. Insérer l'adaptateur d'entraînement (D) sur l'arbre du moteur.
 3. Sur NEOMAT H, fixer l'adaptateur d'entraînement avec la rondelle seeger par pression.

Figure 4

- A: Moteur tubulaire NEOMAT H
- B: Clips, goupilles ou vis de fixation
- C: Support et entretoise
- D: Adaptateur d'entraînement
- E: Couronne
- F: Bague
- G: Manivelle

Introduire le moteur ainsi assemblé dans le tube d'enroulement du store jusqu'à ce qu'il touche l'extrémité de la couronne (E). Fixer le tube à l'adaptateur d'entraînement (D) à l'aide d'une vis M4x10 de manière à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 6). Bloquer enfin la tête du moteur au support (C) pré-

vu à cet usage, avec l'éventuelle entretoise, au moyen des clips, de la goupille ou des vis (B). Dans la tête du moteur il est prévu de pouvoir accrocher une manivelle pour le mouvement du moteur en conditions d'urgence (manœuvre de secours).



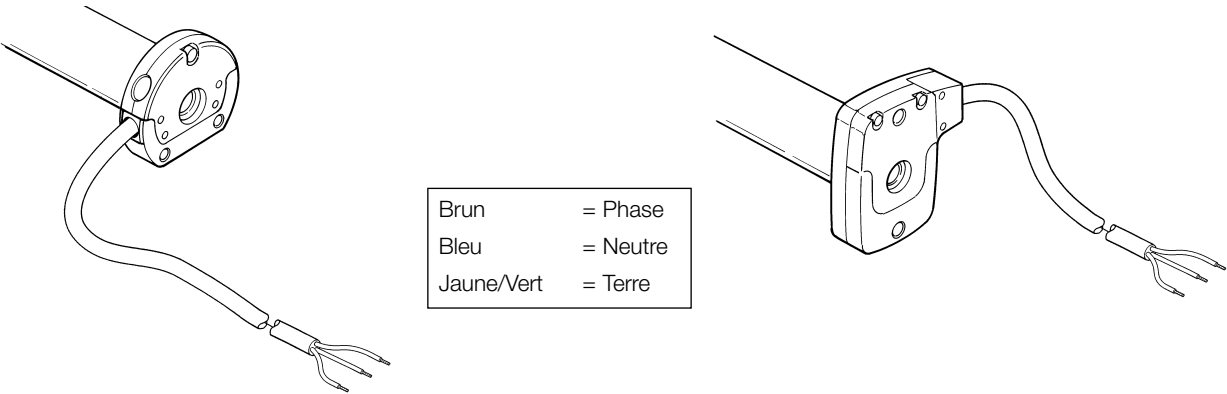
2.1) Branchements électriques

⚠ ATTENTION: pour les branchements du moteur, 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.)

Le câble pour les connexions électriques du moteur NEOMAT H dispose de 3 conducteurs:

- Phase, Neutre et Terre

Vérifier que la tension de secteur correspond aux données de la plaque de NEOMAT H.



3) Réglages

Les moteurs tubulaires série NEOMAT H disposent d'un système de fin de course électronique, la logique électronique interrompt le mouvement quand le store atteint les positions de fermeture et d'ouverture programmées. Ces positions sont mémorisées à travers une programmation ad hoc qui doit être faite directement avec le moteur installé et le store complètement monté. Si les positions "0" (store fermé) et "1" (store ouvert) n'ont pas encore été mémorisées, il est possible de commander également le moteur mais le mouvement s'effectuera à "homme présent". Il est possible de programmer également une position intermédiaire (Pos. "I") pour une ouverture partielle du store.

Si une position intermédiaire "I" est mémorisée, il est possible de bouger le store dans la position programmée en pressant simultanément les 2 touches ▼▲ de l'émetteur. La position "I" et l'activation de la réduction de couple (RDC) peuvent être programmées également dans un second temps.

Store complètement fermé (Pos. "0")	Store ouvert (Pos. "1")	Position intermédiaire ("I")	Position de début réduction de couple RDC dans la manœuvre de fermeture

4) Programmation

La programmation est divisée en 3 parties:

1. Mémorisation des émetteurs
2. Programmation des positions "0" et "1"
3. Programmmations en option

⚠ ATTENTION: Toutes les séquences de mémorisation des émetteurs et des programmations des paramètres sont temporisées, c'est-à-dire qu'elles doivent être effectuées dans les limites de temps prévues.

- Avec des radiocommandes qui prévoient plusieurs "groupes", avant de procéder à la mémorisation, il faut choisir le groupe auquel associer le moteur.
- La programmation par radio peut avoir lieu dans tous les moteurs qui se trouvent dans le rayon de la portée de l'émetteur ; il est donc opportun de n'alimenter que celui qui est concerné par l'opération.

4.1) Mémorisation des émetteurs

Chaque radiocommande est reconnue par le récepteur incorporé dans la logique de commande de NEOMAT H à travers un "code" distinct. Il faut donc procéder à la "mémorisation", phase à travers laquelle on prépare la logique de commande à reconnaître chaque radiocommande.

Quand la mémoire ne contient aucun code, on peut procéder à l'enregistrement du premier émetteur de la manière suivante:

Tableau "A1"	Mémorisation du premier émetteur (fig. 7)	Exemple
1.	Dès que le récepteur est alimenté, on entend 2 longs bips (biiip)	 
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur à mémoriser (pendant environ 3 secondes)	 3s
3.	Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation	 

Note: Si la logique contient déjà des codes, à l'allumage on entend 2 bips brefs (bip) et on ne pourra pas procéder comme ci-dessus mais il faudra utiliser l'autre mode de mémorisation (Tableau "A2").

Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en procédant de la façon suivante:

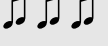
Tableau "A2"	Mémorisation d'autres émetteurs (fig. 8)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ du nouvel émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	Nouveau  5s
2.	Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur déjà activé (ancien).	Ancien  X3
3.	Presser encore la touche ■ du nouvel émetteur.	Nouveau 
4.	À la fin, 3 bips signaleront que le nouvel émetteur a été mémorisé correctement.	

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

4.2) Programmation des positions "0" et "1"

Pour programmer les positions, il faut utiliser un émetteur déjà mémorisé. Tant que les positions "0" et "1" valables n'ont pas été mémorisées dans la logique de commande, les mouvements sont à "homme présent". Initialement, la direction du moteur n'est pas définie mais quand l'opération du point 1 du tableau "A3" a été effectuée, la direction du moteur est attribuée automatiquement aux touches des émetteurs.

Pour la programmation des positions 0 et 1 suivre cette procédure:

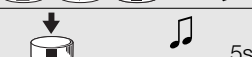
Tableau "A3"	Programmation Positions "0" et "1" (fig. 9)	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à la fermeture complète du store ou jusqu'à l'arrêt automatique du moteur.	 /  
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▼ qui fait descendre le store.	 
3.	Relâcher la touche ▼ quand le store atteint la position désirée ("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 d'environ 5 secondes)	 5s
5.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	   5s
6.	Presser la touche ▼ jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement de montée et de descente signalent que la position a été mémorisée.	  

4.3) Programmations en option

Les programmations en option ne sont possibles qu'après avoir conclu les programmations des positions "0" et "1".

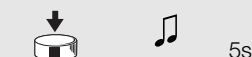
4.3.1) Mémorisation de la position intermédiaire "I"

Pour mémoriser la position intermédiaire suivre cette procédure:

Tableau "A4"	Programmation position intermédiaire "I" (fig. 10)	Exemple
1.	En utilisant les touches ▲ ou ▼ et ■ d'un émetteur, mettre le store dans la position que l'on désire mémoriser comme position "I".	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
3.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
4.	Presser simultanément les touches ▲ et ▼ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la position.	

4.3.2) Programmation de la Réduction de couple en fermeture (RDC)

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

Tableau "A5"	Programmation Réduction de Couple (RDC) (fig. 11)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
2.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
3.	Presser la touche ■ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la fonction RDC a été activée.	

4.3.3) Effacement des positions ou de la fonction RDC

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

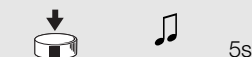
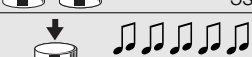
Tableau "A6"	Effacement de la position intermédiaire "I" (fig. 10)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
2.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
3.	Presser simultanément les touches ▲ ▼ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la position intermédiaire a été effacée.	

Tableau "A7"	Effacement des positions "0" et "1" (fig. 12)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
2.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
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 sera manœuvré à homme présent et il faut mémoriser une nouvelle position.

Nota: la position intermédiaire "I" et la fonction RDC éventuellement programmées ne sont pas effacées. Si l'on souhaite tout effacer (y compris les codes des émetteurs) se référer au tableau "A9."

Tableau "A8"	Effacement de la fonction réduction de couple (RDC) (fig. 11)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
2.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
3.	Presser la touche ■ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la fonction RDC a été désactivée.	

Note: Maintenant la fermeture du store se terminera avec toute la force générée par le moteur.

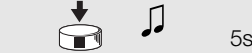
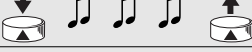
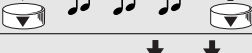
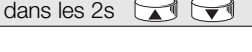
S'il se révèle nécessaire d'effacer toutes les données contenues dans la mémoire de la logique de commande dans les moteurs NEOMAT H, on peut effectuer cette procédure.

L'effacement de la mémoire est possible:

- avec un émetteur déjà mémorisé (tableau "A9")
- avec un émetteur non mémorisé (tableau "A10")

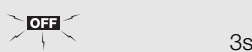
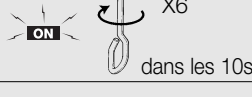
On peut effacer:

- seulement les codes des émetteurs, en s'arrêtant au point N°4
- toutes les données (codes des émetteurs, fonction RDC, etc.) en complétant la procédure.

Tableau "A9"	Effacement de la mémoire avec émetteur déjà mémorisé (fig. 13)	Exemple
1.	tenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes)	
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 veut effacer toutes les données, dans les 2 secondes, presser simultanément les deux touches ▲ et ▼, puis les relâcher.	

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 faut effectuer la procédure suivante:

Tableau "A10"	Effacement de la mémoire avec émetteur non mémorisé (fig. 14)	Exemple
1.	Couper le courant pendant au moins 3 secondes.	
2.	Rétablir le courant et <u>dans les 10 secondes qui suivent</u> tourner la manivelle de la manœuvre de secours d'au moins 6 tours.	
3.	À ce point, <u>dans la minute qui suit</u> , il est possible de procéder à l'effacement de la mémoire en utilisant la procédure du tableau "A9" avec un émetteur quelconque, même s'il n'est pas déjà mémorisé.	"Tableau A9"

Si l'application le requiert, il est possible d'automatiser le store en utilisant un capteur de vent et soleil VOLO S RADIO. Le capteur correctement mémorisé dans le moteur pourvoit à baisser le store en cas de soleil et à le relever en cas de vent. Pour plus de détails sur les performances et la programmation des niveaux du capteur, se référer aux instructions du produit VOLO S RADIO.

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

Après l'alimentation, le moteur n'émet pas les 2 bips.

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 remplacé.

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 en mémoire a détecté une anomalie quelconque (les positions, les programmations, le sens du mouvement sont erronés) contrôler et répéter éventuellement les programmations.

Après une commande, le moteur n'effectue aucun mouvement.

- La protection thermique pourrait être intervenue, dans ce cas, il suffit d'attendre que le moteur refroidisse
- Si un capteur de vent est mémorisé, le niveau programmé pourrait être dépassé
- En cas contraire, essayer d'éteindre et de rallumer le moteur, si l'on n'entend pas 2 bips, il y a probablement une panne grave et le moteur doit être remplacé.

En montée, avant d'atteindre la position prévue (pos. "0", pos. "I"), le moteur s'arrête puis on l'entend faire 3 tentatives de redémarrage.

Cela peut être normal: en montée, quand un effort excessif est détecté, le moteur est éteint pendant environ 1 seconde puis tente de porter à terme la manœuvre; vérifier si un obstacle quelconque empêche 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 si un obstacle quelconque empêche le mouvement.

Le moteur effectue le mouvement seulement à "homme présent".

Si les positions "0" et "1" n'ont pas été programmées, le mouvement du moteur en montée et en descente s'effectue seulement à "homme présent". Programmer les positions "0" et "1".

Les positions "0" et "1" sont programmées, mais en descente on a un mouvement à "homme présent".

On a probablement utilisé la manœuvre de secours ou le moteur est resté éteint pendant plus de 24 heures. Commander la remontée du store et attendre qu'il atteigne la position "0".

6) Caractéristiques techniques

Moteurs tubulaires série NEOMAT H

Tension d'alimentation et fréquence	: Voir les données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Courant et puissance	: Voir les données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Couple et vitesse	: Voir les données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Temps de fonctionnement continu	: Maximum 4 minutes
Cycle de travail	: Maximum 20%
Indice de protection	: IP 44
Température de fonctionnement	: -10 ÷ 50 °C
Précision (résolution) du fin de course électronique	: supérieure à 0,55° (dépend de la version du NEOMAT H)
Durée mémoire position en l'absence de courant	: Plus de 24 heures (avec réalignement automatique à la première manœuvre de montée)

Récepteur radio

Fréquence	: 433.92 MHz
Codage	: 52 Bits rolling code FLOR
Portée des émetteurs ERGO e PLANO	: En espace libre et dans des conditions optimales, estimée à 100-200 m et à 20-30 m à l'intérieur d'édifices.
Portée des émetteurs VOLO S RADIO	: En espace libre et dans des conditions optimales, estimée à 100-200 m

Nice S.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications aux produits à tout moment si elle le jugera nécessaire.

Wichtige Hinweise:

Achtung: für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, sich an diese Anweisungen zu halten. Die vorliegende Anleitung für zukünftiges Nachschlagen aufbewahren. Die vorliegende Anleitung enthält wichtige Sicherheitsvorschriften; unkorrekte Installationen können schwere Gefahren verursachen.

Die Motoren der Serie "NEOMAT H" wurden entwickelt, um die Bewegung von Markisen zu automatisieren; jeder andere Einsatz ist unsachgemäß. Die Motoren sind für den Gebrauch an Wohnbauten konstruiert, für eine maximale, durchgehende Arbeitszeit von 4 Minuten mit einem Arbeitszyklus von 20%. Bei der Wahl des von der Anwendung abhängigen Motortyps müssen der Nenndrehmoment und die Betriebszeit berücksichtigt werden, die auf dem Typenschild angegeben sind.

Der Mindestdurchmesser des Rohrs, in das der Motor eingebaut werden kann, ist 52mm. für NEOMAT MH und 70mm für NEOMAT LH.

Die Installation muss von technischem Personal unter genauester Einhaltung der Sicherheitsvorschriften ausgeführt werden, vor allem, was die elektrischen Anschlüsse betrifft.

Die minimale Installationshöhe ist 2,5 m ab Erde oder ab Fußboden, was einen leichten Zugang gewährleistet; der waagerechte Abstand zwischen ganz geöffneter Markise und einem beliebigen, immer vorhandenen Gegenstand muss mindestens 0,4 m betragen. Bei Geräten für Außenanwendungen muss das Versorgungskabel in eine Schutzleitung eingebaut werden.

Den Rohrmotor keinen Quetschungen, Stößen, Stürzen oder Kontakt mit beliebigen Flüssigkeiten aussetzen; das Rohr in seiner ganzen Länge weder lochen noch Schrauben an ihm anbringen (Abb. 1). Wartungs- und Reparaturarbeiten von technischem Fachpersonal ausführen lassen.

Die Steuertasten müssen sichtbar, aber fern von den Bewegungsteilen und in einer Höhe von mindestens 1,5 m angebracht werden. Personen von der Markise fern halten, wenn sich diese bewegt. Die Markise nicht betätigen, wenn Arbeiten wie zum Beispiel Fenster putzen in ihrer Nähe ausgeführt werden; falls automatisch gesteuert, auch die Stromversorgung abschalten. Kinder dürfen nicht mit den Steuervorrichtungen spielen; die Fernbedienungen nicht in der Reichweite von Kindern lassen.

1) Beschreibung des Produkts

Die Rohrmotoren NEOMAT MH Ø45mm und NEOMAT LH Ø58mm (Abb. 2) enthalten eine elektronische Steuerung mit integriertem Funkempfänger, der auf einer Frequenz von 433.92 MHz mit Rolling-Code-Technologie arbeitet, um ein hohes Niveau an Sicherheit zu gewährleisten. Für jeden Motor können bis zu 14 Funksteuerungen der Serie "ERGO" und "PLANO" (Abb. 3) oder Funksensoren, wie zum Beispiel "VOLO S RADIO" gespeichert werden.

Die im Motor eingebaute Steuerung verfügt weiter über ein elektronisches Hochpräzisionsendschaltersystem, das imstande ist, die Position der Markise ständig zu vermessen. Durch einen Programmierungsvorgang werden die Grenzen der Bewegung, bzw. Markise geschlossen und geöffnet (und eventuelle Zwischenpositionen) gespeichert; nach jedem Befehl wird die Bewegung automatisch angehalten, wenn diese Positionen erreicht sind.

Der elektronische Endschalter ist weiterhin imstande, eventuelle Ausdehnungen der Markise auszugleichen („CAT“ Funktion), wodurch ein einwandfreies Schließen des Kastens gewährleistet und ein Durchhängen der geöffneten Markise vermieden wird. Die Motoren NEOMAT H können für die Aktivierung der Drehmomentreduzierung ("RDC"-Funktion) programmiert werden, die das Drehmoment

des Motors kurz vor der vollständigen Schließung der Markise um ca. 50% verringert, damit der Stoff der Markise nicht zu stark gezogen wird.

NEOMAT H verfügt weiter über die "RDT"- Funktion, mit der die Spannung auf die Markise nach Beendigung des Schließvorgangs kurz gelockert wird, so dass der Markisenstoff nicht zu lange gespannt bleibt.

Die Funktionen CAT, RDC und RDT wurden entwickelt, um das aufmerksame und vorsichtige Verhalten einer Person nachzuahmen, die eine Markise von Hand bewegt.

Die Programmierung der Bewegungsgrenzen und einiger Zusatzfunktionen kann von den Funksteuerungen aus durchgeführt werden. Ein Biepton wird die verschiedenen Phasen anleiten.

Die Motoren können nur mit der Funkbedienung gesteuert werden, oder man kann die Markise mit Hilfe der "manuellen Notbedienung" bewegen. Die Bewegung kann mit als Optional erhältlichen, funkgesteuerten Wind-, Sonne- und Regenwächtern, wie zum Beispiel "VOLO S RADIO" in Abhängigkeit von der Witterung automatisiert werden.

1.1) Manuelle Notbedienung

Die Rohrmotoren NEOMAT H verfügen über eine manuelle Notbedienung.

Die Notbedienung ist ein Mechanismus, mit dem die Markise zum Beispiel bei Stromausfall von Hand bewegt werden kann. Sie wird durch Drehen der im Motorkopfteil angebrachten Stange in die eine oder die andere Richtung betätigt.

Wenn man die Notbedienung benutzt oder wenn der Motor länger als 24 Stunden ohne Stromversorgung bleibt, verliert die Steuerung den aktuellen Stellungswert der Markise. In diesem Falle ist eine automatische Wiederfluchtung vorgesehen; hierzu genügt es, eine Anstiegsbewegung auszuführen, bis die Markise wieder ganz aufgewickelt ist. Gibt man der Markise vor der Wiederfluchtung einen Abstiegsbefehl, so wird die Bewegung nur solange ausgeführt, bis der Befehl erteilt wird.

2) Installation

Den Motor wie folgt und unter Einhaltung der angegebenen Sequenz vorbereiten (Abb. 4):

1. Den Kranz (E) auf den Motor (A) stecken, bis er in der entsprechenden Nutmutter (F) sitzt.
2. Den Mitnehmadapter (D) auf die Motorwelle stecken.
3. Für NEOMAT H muss die Mitnehmadapter durch Druck auf den Seegerring befestigt werden.

Den so zusammengebauten Motor in das Aufrollrohr der Markise geben, bis das Ende des Kranzes (E) berührt wird. Das Rohr mit einer M4x10 Schraube am Mitnehmadapter (D) befestigen, um mögliche Schlüpfungen und Längsverschiebungen des Motors zu verhindern (Abb. 6). Abschließend den Motorkopf mit den Klammern

Abbildung 4

- A:** Rohrmotor NEOMAT H
- B:** Klammern, Stifte oder Schrauben für die Befestigung
- C:** Halterung und Distanzstück
- D:** Mitnehmadapter
- E:** Kranz
- F:** Nutmutter
- G:** Manuelle Notbedienung

oder dem Stift (C) und dem eventuellen Distanzstück, mittels der Klammern, des Stiftes oder der Schrauben (B).

In den Motorkopf kann eine Stange zur Bewegung der Markise bei Notlagen (Notbedienung) eingebaut werden.

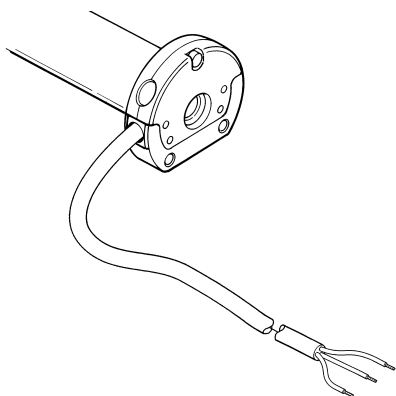
2.1) Elektrische Anschlüsse

⚠ ACHTUNG: in die Motoranschlüsse muss eine allpolige Abschalteinrichtung vom Stromnetz mit mindestens 3 mm Abstand zwischen den Kontakten eingebaut werden (Trennschalter oder Stecker und Steckdose, usw.).

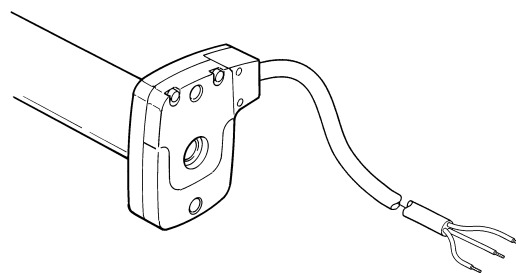
Das Kabel für die elektrischen Anschlüsse des Motors NEOMAT hat 3 Verbindungsleiter:

- Phase, Nullleiter und Erde.

Prüfen, ob die Netzspannung mit den Kenndaten von NEOMAT H auf dem Schild übereinstimmt.



Braun	= Phase
Blau	= Nullleiter
Gelb/Grün	= Erde

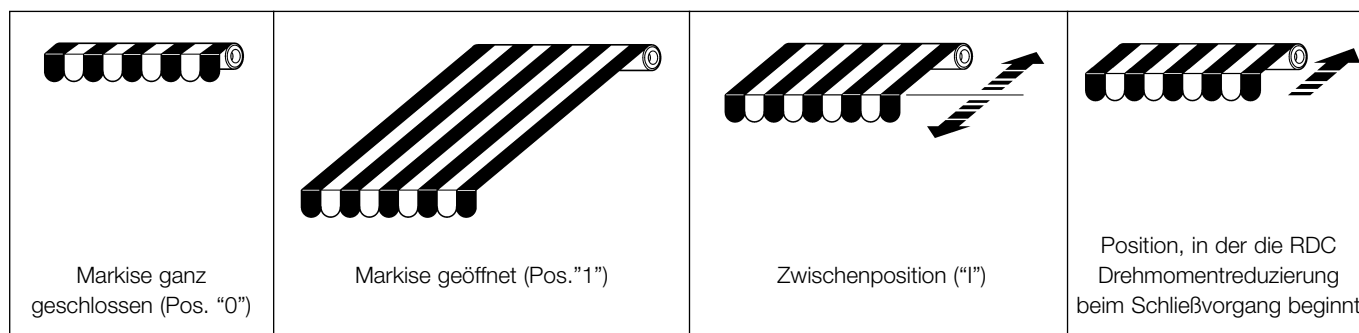


3) Einstellungen

Die Rohrmotoren der Serie NEOMAT H verfügen über ein elektronisches Endsaltersystem; die elektronische Steuerung unterbricht die Versorgung, wenn die Markise die programmierten Öffnungs- und Schließpositionen erreicht. Diese Positionen werden über Programmierung gespeichert; die Programmierung muss direkt mit installiertem Motor und ganz montierter Markise gemacht werden. Der Motor kann auch gesteuert werden, wenn die Positionen "0" (Markise geschlossen) und "1" (Markise geöffnet) noch nicht programmiert worden sind, die Bewegung wird dann aber nur erfolgen, solange der Steuerbefehl gegeben wird.

Es kann auch eine Zwischenposition (Pos. "I") für die Teilöffnung der Markise programmiert werden. Falls eine Zwischenposition "I" programmiert ist, kann die Markise durch gleichzeitiges Drücken auf die beiden Sendertasten ▼▲ in die programmierte Position bewegt werden.

Die Position "I" und die Aktivierung der Drehmomentreduzierung (RDC) können auch später programmiert werden.



4) Programmierung

- Die Programmierung ist in 3 Abschnitte unterteilt:
- 1. Speicherung der Sender
 - 2. Programmierung der Positionen "0" und "1"
 - 3. Programmierung von Zusatzfunktionen

⚠ ACHTUNG: Alle Speichersequenzen der Sender und der Programmierungen müssen innerhalb der vorgesehenen Zeitgrenzen ausgeführt werden.

- **An Funksteuerungen, die mehrere "Gruppen" vorsehen, muss vor der Speicherung die Gruppe gewählt werden, mit welcher Gruppe der Motor kombiniert werden soll.**
- **Die Programmierung per Funk kann an allen Motoren erfolgen, die sich in der Reichweite des Senders befinden, daher sollte nur der betreffende Motor gespeist sein.**

4.1) Speicherung der Sender

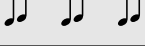
Jede Funksteuerung wird vom Empfänger, der in die NEOMAT H Steuerung eingebaut ist, durch einen "Code" erkannt, der für jede Funksteuerung verschieden ist. Daher ist eine „Speicherungsphase“ erforderlich, in der man die Steuerung auf die Erkennung jeder einzelnen Funksteuerung vorbereitet.

Ist kein Code im Speicher enthalten, so kann die erste Funksteuerung wie folgt eingegeben werden:

Tabelle "A1"	Speicherung des ersten Senders (abb.7)	Beispiel
1.	Sobald die Steuerung mit Spannung versorgt ist, wird man 2 lange Bieptöne (biiip) hören.	 
2.	Innerhalb von 5 Sekunden auf Taste  des zu speichernden Senders drücken und diese gedrückt halten (ca. 3 Sekunden lang).	 3s
3.	Die Taste  loslassen, wenn man den ersten der 3 Bieptöne hört, welche die Speicherung bestätigen.	 

Anmerkung: Enthält die Steuerung bereits Codes, wird man beim Einschalten 2 kurze Bieptöne (bip) hören; in diesem Fall muss auf eine andere Art gespeichert werden (Tabelle "A2").

Wenn ein oder mehrere Sender bereits gespeichert sind, können andere wie folgt aktiviert werden:

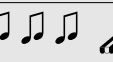
Tabelle "A2"	Speicherung anderer Sender (abb. 8)	Beispiel
1.	Auf Taste  des neuen Senders drücken, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	Neu  5s
2.	Langsam drei Mal auf Taste  eines bereits aktivierten Senders (alt) drücken.	Alt  X3
3.	Nochmals auf Taste  des neuen Senders drücken.	Neu 
4.	Am Ende werden 3 Bieptöne melden, dass der neue Sender korrekt gespeichert worden ist.	

Anmerkung: Ist der Speicher voll (14 Codes), werden 6 Bieptöne melden, dass der Sender nicht gespeichert werden kann.

4.2) Programmierung der Positionen "0" und "1"

Zur Programmierung der Positionen muss eine bereits gespeicherte Fernbedienung verwendet werden. Solange die Positionen "0" und "1" nicht in der Steuerung gespeichert sind, wird die Bewegung nur erfolgen, solange der Steuerbefehl gegeben ist. Anfänglich ist der Drehsinn des Motors nicht festgelegt, aber nach der Beendigung von Punkt 1 in Tabelle "A3" wird der Motordrehsinn den Fernbedienungstasten automatisch zugeteilt.

Zur Programmierung der Positionen 0 und 1 muss folgendes Verfahren durchgeführt werden:

Tabelle "A3"	Programmierung der Positionen "0" und "1" (abb. 9)	Beispiel
1.	Auf Taste  oder  einer gespeicherten Fernbedienung drücken und gedrückt halten, bis das Schließen der Markise beendet ist und der Motor automatisch anhält.	  
2.	Auf Taste  drücken und gedrückt halten, wodurch die Markise nach unten geht.	 
3.	Die Taste  loslassen, wenn die Markise die gewünschte Position ("1") erreicht hat. Falls nötig, die Position mit den Tasten  und  justieren.	 
4.	Die Sendertaste  gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	 5s
5.	Loslassen und noch mal  Sekunden lang auf die Taste 5 drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört.	   5s
6.	Auf Taste  drücken, bis 3 Bieptöne und eine kurze Auf- und Abwärtsbewegung die Speicherung des Maßes bestätigen werden.	  

4.3) Programmierung von Zusatzfunktionen

Zusatzfunktionen können erst programmiert werden, nachdem die Programmierung der Positionen "0" und "1" beendet ist.

4.3.1) Speicherung der Zwischenposition "I"

Zur Programmierung der Zwischenposition muss folgendes Verfahren durchgeführt werden:

Tabelle "A4"	Programmierung der Zwischenposition "I" (abb. 10)	Beispiel
1.	Die Markise mit den Tasten ▲ oder ■ und ▼ einer Fernbedienung dorthin verschieben, wo die Position "I" sein soll.	
2.	Die Taste ■ gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	
3.	Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste ■ drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört.	
4.	Gleichzeitig auf die Tasten ▲ und ▼ drücken, bis die Speicherung des Maßes durch 3 Bieptöne bestätigt wird.	

4.3.2) Programmierung der Drehmomentreduzierung in Schließung (RDC)

Die Drehmomentreduzierung ist eine programmierbare Funktion, die das Zugmoment kurz vor dem vollständigen Schließen der Markise um ca. 50% verringert, so dass ein zu starker Zug auf den Markisenstoff vermieden wird.

Tabelle "A5"	Programmierung der Drehmomentreduzierung (RDC) (abb. 11)	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	
2.	Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste ■ drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört.	
3.	Auf Taste ■ drücken, bis 3 Bieptöne die Aktivierung der RDC-Funktion bestätigen werden.	

4.3.3) Löschen der Positionen oder der RDC-Funktion

Um die vorher gespeicherten Positionen ändern zu können, müssen sie zuerst gelöscht werden; erst dann können die neuen Positionen programmiert werden.

Tabelle "A6"	Löschen der Zwischenposition "I" (abb. 10)	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	
2.	Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste ■ drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört.	
3.	Gleichzeitig auf die Tasten ▼ ▲ drücken, bis das Löschen der Zwischenposition durch 5 Bieptöne bestätigt wird.	

Tabelle "A7"	Löschen der Positionen "0" und "1" (abb. 12)	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	
2.	Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste ■ drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört.	
3.	Auf Taste ▼ drücken, bis das Löschen der Positionen "0" und "1" durch 5 Bieptöne bestätigt wird.	

⚠ ACHTUNG: Nach dem Löschen der Positionen "0" und "1" wird sich die Markise nur bewegen, solange der Steuerbefehl gegeben wird, und es muss eine neue Position gespeichert werden.

Anmerkung: die eventuell programmierte Zwischenposition "I" und die RDC-Funktion werden mit diesem Vorgang nicht gelöscht. Wenn man alles löschen will (auch die Sendercodes), ist auf Tabelle "A9" Bezug zu nehmen.

Tabelle "A8"	Löschen der Funktion Drehmomentreduzierung (RDC) (abb. 11)	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	
2.	Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste 5 drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört.	
3.	Auf Taste ■ drücken, bis die Deaktivierung der RDC-Funktion durch 5 Bieptöne bestätigt wird.	

Anmerkung: Nun wird das Schließen der Markise mit Vollkraft beendet.

Sollte es nötig sein, alle Daten im Speicher der NEOMAT H Motoren zu löschen, kann das folgende Verfahren durchgeführt werden.

Das Löschen des Speichers ist möglich:

- mit einem bereits gespeicherten Sender (Tabelle "A9")
- mit einem nicht gespeicherten Sender (Tabelle "A10").

Gelöscht werden können:

- nur die Codes der Sender, wobei man das Verfahren an Punkt Nr. 4 beendet
- alle Daten (Sendercodes, Positionen, RDC-Funktion, usw.), indem das ganze Verfahren durchgeführt wird.

Tabelle "A9"	Löschen des Speichers mit einem bereits gespeicherten Sender (Abb. 13)	Beispiel
1.	Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	 5s
2.	Die Taste ▲ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste ▲ genau während des dritten Bieptons loslassen.	
3.	Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste ■ genau während des dritten Bieptons loslassen.	
4.	Die Taste ▼ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste ▼ genau während des dritten Bieptons loslassen.	
5.	Falls man alle Daten löschen will, innerhalb von 2 Sekunden beide Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig drücken, dann loslassen.	 innerhalb von 2s

Nach ein paar Sekunden werden 5 Bieptöne melden, dass alle Codes aus dem Speicher gelöscht worden sind.

Zum Löschen des Speichers mit einer nicht gespeicherten Fernbedienung muss folgendes Verfahren durchgeführt werden:

Tabelle "A10"	Löschen des Speichers mit einem nicht gespeicherten Sender (Abb. 14)	Beispiel
1.	Die Stromversorgung mindestens 3 Sekunden ausschalten.	 3s
2.	Die Stromversorgung wieder einschalten und die Notbedienung <u>innerhalb von 10 Sekunden</u> mindestens 6 Umdrehungen drehen.	 X6 innerhalb von 10s
3.	Nun kann der Speicher <u>innerhalb von 1 Minute</u> mit dem in Tabelle "A9" beschriebenen Verfahren mit einer beliebigen, auch nicht in den Speicher eingegebenen Fernbedienung gelöscht werden.	"Tabelle A9"

Falls es die Anwendung erfordert, kann die Markise mit dem Wind- und Sonnewächter VOLO S RADIO automatisiert werden. Der korrekt im Motor gespeicherte Wächter wird die Markise bei Sonne herunterlassen und im Falle von Wind aufrollen. Für vereinzelt Erläuterungen über die Leistungen und die Programmierung der Stufen des Sensors wird auf die Anweisungen des Produkts VOLO S RADIO verwiesen.

5) Was tun, wenn... kleiner Leitfaden, wenn etwas nicht funktioniert!

Nach seiner Versorgung gibt der Motor die 2 Bieptöne nicht ab.

Kontrollieren, ob der Motor mit der vorgesehenen Netzspannung gespeist ist, falls ja, liegt wahrscheinlich ein schwerer Defekt vor und der Motor muss ausgetauscht werden..

Nach einem Befehl per Funk hört man 6 Bieptöne, aber keine Bewegung erfolgt.

Die Funksteuerung ist nicht synchronisiert, der Sender muss neu gespeichert werden.

Nach einem Befehl hört man 10 Bieptöne, dann erfolgt die Bewegung.

Die Selbstdiagnose der gespeicherten Parameter hat eine Störung festgestellt (Positionen, Programmierungen, Bewegungsrichtung sind unkorrekt). Programmierungen kontrollieren und ggf. wiederholen.

Nach einem Steuerbefehl bewegt sich der Motor nicht

- Der Wärmeschutz könnte ausgelöst sein, in diesem Fall genügt es zu warten, bis sich der Motor abgekühlt hat.
- Falls ein Windwächter gespeichert ist, könnte die eingestellte Schwelle überschritten worden sein.
- Andernfalls den Motor ausschalten und wieder einschalten; wenn man keine 2 Bieptöne hört, liegt wahrscheinlich ein schwerer Defekt vor und der Motor muss ausgetauscht werden.

Während der Aufwärtsbewegung, bevor die vorgesehene Position (Pos. "0", Pos. "I") erreicht wird, hält der Motor an und versucht dann 3 Mal, wieder zu starten.

Kann normal sein: wenn bei der Aufwärtsbewegung eine zu große

Kraftanstrengung bemerkt wird, wird der Motor ca. 1 Sekunde lang abgeschaltet, dann wird versucht, die Bewegung zu beenden; prüfen, ob die Bewegung durch etwas behindert ist.

Während der Abwärtsbewegung, bevor die vorgesehene Position (Pos. "1", Pos. "I") erreicht wird, hält der Motor an.

Kann normal sein: wenn bei der Abwärtsbewegung eine zu große Kraftanstrengung bemerkt wird, wird der Motor abgeschaltet; prüfen, ob die Bewegung durch etwas behindert ist.

Der Motor bewegt sich nur, solange der Steuerbefehl gegeben wird.

Wenn die Positionen "0" und "1" nicht programmiert worden sind, so erfolgt die durch den Motor verursachte Auf- und Abwärtsbewegung nur, solange der Steuerbefehl gegeben wird. Die Positionen "0" und "1" programmieren.

Die Positionen "0" und "1" sind programmiert, aber die Abwärtsbewegung erfolgt nur, solange der Steuerbefehl gegeben wird.

Wahrscheinlich hat man die Notbedienung verwendet oder der Motor war länger als 24 Stunden abgeschaltet. Einen Steuerbefehl für die Aufwärtsbewegung der Markise geben und warten, bis die Position "0" erreicht wird.

6) Technische Merkmale

Rohrmotoren Serie NEOMAT H

Versorgungsspannung und Frequenz	: siehe Technische Daten auf dem Etikett eines jeden Modells
Stromaufnahme und Leistung	: siehe Technische Daten auf dem Etikett eines jeden Modells
Drehmoment und Geschwindigkeit	: siehe Technische Daten auf dem Etikett eines jeden Modells
Dauerbetriebszeit	: max. 4 Minuten
Arbeitszyklus	: max. 20%
Schutzart	: IP 44
Betriebstemperatur	: -10 ÷ 50 °C
Präzision (Auflösung) des elektronischen Endschalters	: größer als 0,55° (hängt von der NEOMAT H Version ab)
Dauer des Positionsspeichers bei Stromausfall	: Über 24 Stunden (mit automatischer Wiederfluchtung bei der ersten Anstiegsbewegung)

Funkempfänger

Frequenz	: 433.92 MHz
Codierung	: 52 Bit Rolling Code FLOR
Reichweite der Sender ERGO und PLANO	: Auf freiem Feld und unter optimalen Bedingungen ca. 100-200 m und 20-30 m in Gebäuden
Reichweite der Sender VOLO S RADIO	: Auf freiem Feld und unter optimalen Bedingungen ca. 100-200 m

Nice S.p.a. behält sich das Recht vor, jederzeit Änderungen am Produkt anzubringen.

Advertencias:

Atención: para la seguridad de las personas es importante respetar estas instrucciones. Guarde este manual para poderlo consultar posteriormente. Este manual contiene instrucciones importantes para la seguridad, las instalaciones incorrectas pueden originar situaciones graves de peligro.

Los motores serie "NEOMAT H" han sido realizados para automatizar el movimiento de toldos, todo otro empleo se debe considerar impropio y está prohibido. Los motores han sido diseñados para uso residencial; se ha previsto un tiempo de trabajo continuo máximo de 4 minutos con un ciclo del 20%. 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 tubo en que se puede instalar el motor es 52mm para NEOMAT MH y 70mm para NEOMAT LH. La instalación tiene que ser efectuada por personal técnico, respetando las normas de seguridad, especialmente en lo referente a las conexiones eléctricas. La altura de instalación es de 2,5 m como mínimo desde el suelo, garantizando igualmente un acceso fácil;

la distancia en horizontal entre el toldo completamente abierto y cualquier objeto fijo debe ser de 0,4m como mínimo. En los aparatos para uso en exteriores, el cable de alimentación debe instalarse adentro de un tubo de protección. Procure que el motor tubular no sufra aplastamientos, golpes, caídas ni que tenga contacto con líquidos de ningún tipo; no perfore ni aplique tornillos a lo largo del motor tubular (fig. 1). Diríjase a personal técnico competente para el mantenimiento y las reparaciones.

Los botones de mando deben estar colocados en una posición desde donde se vea el elemento que accionan, pero lejos de las piezas en movimiento y a una altura de 1,5 m como mínimo. Aleje a las personas del toldo cuando éste esté en movimiento. No accione el toldo si en las cercanías se están realizando trabajos, por ejemplo limpieza de vidrios; 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.

1) Descripción del producto

Los motores tubulares NEOMAT MH Ø45mm y NEOMAT LH Ø58mm (fig. 2) tienen una central electrónica con radioreceptor incorporado que trabaja a una frecuencia de 433.92 MHz con tecnología rolling code, para garantizar niveles elevados de seguridad. Para cada motor es posible memorizar hasta 14 radiomandos de la serie "ERGO" y "PLANO" (fig. 3) o radiosensores, por ejemplo "VOLO S RADIO" (fig. 3).

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. 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 NEOMAT H se pueden programar para la reducción de par (función "RDC") que disminuye de un 50% aproximadamente el par del motor poco antes de que el toldo esté completamente cerrado para no tirar excesivamente de la lona.

NEOMAT H 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 muy 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.

La programación de los límites de movimiento y de algunas funciones adicionales es ejecutada por los radiomandos, un "Tono de aviso" (Bip) le guiará por las diferentes etapas. Los motores se pueden accionar sólo por medio de los radiomandos o, como alternativa, el toldo se puede mover usando la "maniobra de emergencia". El movimiento del toldo puede ser automatizado según las condiciones climáticas mediante el uso de radiosensores opcionales de viento, sol, lluvia, por ejemplo "VOLO S RADIO".

1.1) Maniobra de emergencia

Los motores tubulares NEOMAT H disponen de maniobra de emergencia.

La maniobra de emergencia es un mecanismo que permite mover manualmente el toldo, por ejemplo cuando falta la energía eléctrica. Se utiliza por medio de la varilla colocada en la cabeza del motor, girándola hacia un lado o hacia el otro.

Cuando se utiliza la maniobra de emergencia, o bien cuando el motor queda sin energía eléctrica por más de 24 horas, la central de mando del motor pierde el valor de la posición actual del toldo.

En esta situación se ha previsto una etapa de realineación automática; es suficiente efectuar una maniobra de subida hasta que el toldo quede cerrado completamente. Si antes de la realineación se acciona la bajada del toldo, éste seguirá moviéndose sólo mientras se mantenga accionado el mando.

2) Instalación

- Prepare el motor con la siguiente secuencia de operaciones (fig. 4):
- 1. Introduzca la corona (E) en el motor (A) hasta que entre en el anillo (F) correspondiente.
 - 2. Introduzca el adaptador de arrastre (D) en el árbol del motor.
 - 3. En NEOMAT H fije el adaptador de arrastre con la arandela seeger a presión.

Introduzca el motor ensamblado de esta manera en el tubo en que se enrolla el toldo hasta tocar el extremo de la corona (E).
Fije el tubo al adaptador de arrastre (D) con el tornillo M4x10 para que el motor no se desplace ni se deslice axialmente (fig. 6).
Por último, bloquee la cabeza del motor al soporte respectivo (C),

- Figura 4
- A: Motor tubular NEOMAT H
 - B: Grapas, pasadores hendidos o tornillos para fijación
 - C: Soporte y distanciador
 - D: Adaptador de arrastre
 - E: Corona
 - F: Anillo
 - G: Manivela de emergencia

con el distanciador. Mediante las grapas, el pasador hendido o los tornillos (B).
En la cabeza del motor existe la posibilidad de introducir una varilla para mover el motor en condiciones de emergencia (maniobra de emergencia).

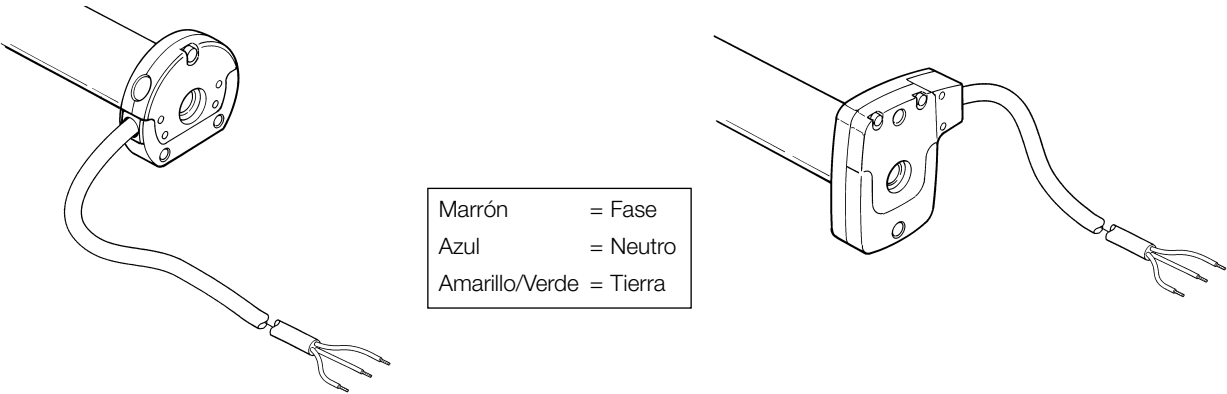
2.1) Conexiones eléctricas

⚠ ATENCIÓN: en las conexiones del motor hay que prever 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.).

El cable para las conexiones eléctricas del motor NEOMAT H dispone de 3 conductores de conexión:

- Fase, Neutro y Tierra.

Controle que la tensión de red corresponda a la placa de características de NEOMAT H.



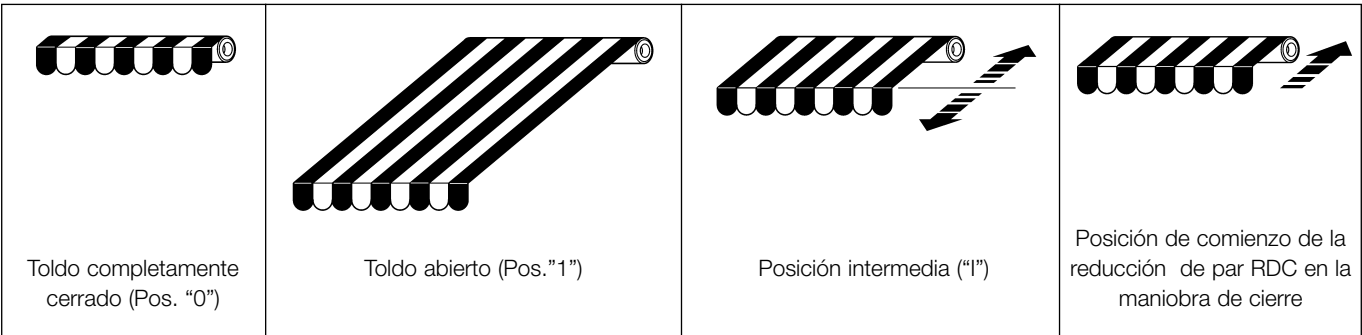
3) Regulaciones

Los motores tubulares serie NEOMAT H 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.

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 manual. También es posible programar una posición intermedia (Pos. “I”) para abrir el toldo par-

cialmente. Si se memoriza una posición intermedia “I” es posible mover el toldo hacia la posición programada oprimiendo simultáneamente los 2 botones ▼▲ del transmisor.

La posición “I” y la activación de la reducción de par (RDC) también se pueden programar en un segundo momento.



4) Programación

- La programación se divide en 3 partes:
- 1. Memorización de los transmisores
 - 2. Programación de las posiciones “0” y “1”
 - 3. Programaciones opcionales

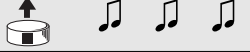
⚠ ATENCIÓN: Todas las secuencias de memorización de los transmisores y de las programaciones de los parámetros son por tiempo, es decir que tienen ser efectuadas dentro de los límites de tiempo previstos.

- Con radiomandos que prevean varios “grupos”, antes de proceder con la memorización hay que seleccionar el grupo al que asociar el motor.
- La programación por radio se puede realizar en todos los motores que se encuentran en el radio de alcance del transmisor, por lo que es oportuno mantener alimentado sólo aquel que debe ser programado.

4.1) Memorización de los transmisores

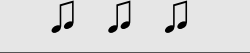
Cada radiomando es reconocido por el receptor incorporado en la central de NEOMAT H por medio de un “código” diferente de cualquier otro. Por eso es necesaria una etapa de “memorización” con la que se prepara a la central para que reconozca cada uno de los radiomandos.

Cuando en la memoria no hay ningún código, se puede proceder a memorizar el primer radiomando de la siguiente manera:

Tabla “A1”	Memorización del primer transmisor (fig. 7)	Ejemplo
1.	Ni bien se conecta la alimentación de la central, se oirán 2 tonos de aviso largos (biip).	
2.	Antes de transcurridos 5 segundos, oprima y mantenga apretado el botón  del transmisor a que se debe memorizar (durante alrededor de 3 segundos).	
3.	Suelte el botón  cuando oiga el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización.	

Nota: si la central ya contiene códigos, en el momento del encendido se oirán 2 tonos de aviso cortos (bip) y no se podrá proceder como descrito, sino que habrá que usar el otro procedimiento de memorización (Tabla “A2”).

Cuando han sido memorizados uno o varios transmisores, es posible habilitar otros de la siguiente manera:

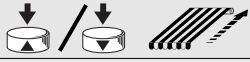
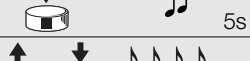
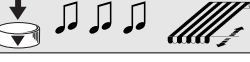
Tabla “A2”	Programación de las posiciones “0” y “1” (fig. 8)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón  del transmisor nuevo hasta oír un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos).	Nuevo 
2.	Oprima lentamente 3 veces el botón  de un transmisor ya habilitado (viejo).	Viejo 
3.	Oprima de nuevo el botón  del transmisor nuevo.	Nuevo 
4.	Al final, 3 tonos de aviso indicarán que el transmisor nuevo ha sido memorizado correctamente.	

Nota: si la memoria está llena (14 códigos), 6 tonos de aviso indicarán que el transmisor no se puede memorizar.

4.2) Programación de las posiciones “0” y “1”

Para programar las posiciones hay que utilizar un telemando memorizado. Hasta que no se memoricen en la central las posiciones “0” y “1”, los movimientos se efectúan en modo manual. Al principio, la dirección del motor no está definida, pero al completar el punto 1 de la Tabla “A3” se asigna automáticamente la dirección del motor a los botones de los telemandos.

Para la programación de las posiciones 0 y 1 siga este procedimiento:

Tabla “A3”	Programación de las Posiciones “0” y “1” (fig 9)	Ejemplo
1.	Oprima y mantenga apretado el botón  o el botón  de un telemando memorizado hasta que el toldo se cierre por completo y el motor se detenga automáticamente.	
2.	Oprima y mantenga apretado el botón  que hace bajar el toldo.	
3.	Suelte el botón  cuando el toldo haya llegado a la posición deseada (“1”). Si fuera necesario, ajuste la posición con los botones  y  .	
4.	Mantenga apretado el botón  del transmisor hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos).	
5.	Suelte y oprima de nuevo durante otros 5 segundos el botón  hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
6.	Oprima el botón  hasta que 3 tonos de aviso y un breve movimiento de subida y bajada indiquen que la cota ha sido memorizada.	

4.3) Programaciones opcionales

Las programaciones opcionales están disponibles sólo tras haber concluido con las programaciones de las posiciones “0” y “1”.

4.3.1) Memorización de la posición intermedia “I”

Para memorizar la posición intermedia siga este procedimiento:

Tabla “A4”	Programación de la posición intermedia “I” (fig. 10)	Ejemplo
1.	Utilizando los botones ▲ o ▼ y ■ de un telemando coloque el toldo donde se quiere memorizar la posición “I”.	
2.	Mantenga apretado el botón ■ hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos).	
3.	Suelte y oprima de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
4.	Oprima juntos los botones ▲ y ▼ hasta que 3 tonos de aviso indiquen que la cota ha sido memorizada.	

4.3.2) Programación de la Reducción de par durante el 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, para evitar una tensión excesiva de la lona.

Tabla “A5”	Programación de la Reducción de Par (RDC) (fig. 11)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos)	
2.	Suelte y oprima de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
3.	Oprima el botón ■ hasta que 3 tonos de aviso señalen que la función RDC ha sido activada.	

4.3.3) 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.

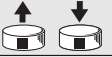
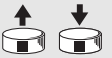
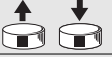
Tabla “A6”	Borrado de la posición intermedia “I” (fig. 10)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos)	
2.	Suelte y oprima de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
3.	Oprima juntos 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” (fig. 12)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos)	
2.	Suelte y oprima de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
3.	Oprima el botón ■ hasta que 5 tonos de aviso señalen que las posiciones “0” y “1” han sido canceladas	

⚠ ATENCIÓN: tras haber cancelado la posiciones “0” y “1” el toldo se moverá en modo manual y habrá que memorizar otra posición nueva.

Nota: la posición intermedia “I” y la función RDC programadas no se cancelan. Si usted quiere cancelar todo (incluidos los códigos de los transmisores) refiérase a la tabla “A9.”

Tabla “A8”	Borrado de la función reducción de par (RDC) (fig. 11)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos).	
2.	Suelte y oprima de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de avis rápidos.	
3.	Oprima 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

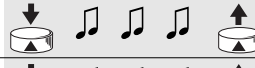
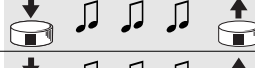
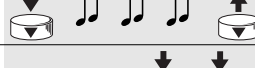
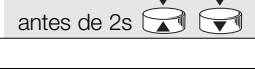
Si fuera necesario borrar todos los datos contenidos en la memoria de la central en los motores NEOMAT H, se puede ejecutar este procedimiento.

La memoria se puede borrar:

- con un transmisor memorizado (tabla "A9")
- con un transmisor no memorizado (tabla "A10").

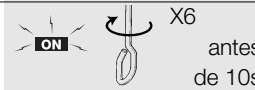
Se pueden borrar:

- 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 "A9"	Borrado de la memoria (fig. 13)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor hasta que se oiga un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos).	
2.	Mantenga apretado el botón ▲ del transmisor hasta que oiga 3 tonos de aviso; suelte el botón ▲ exactamente durante el tercer tono de aviso.	
3.	Mantenga apretado el botón ■ del transmisor hasta que oiga 3 tonos de aviso; suelte el botón 5 exactamente durante el tercer tono de aviso.	
4.	Mantenga apretado el botón ▼ del transmisor hasta que se oigan 3 tonos de aviso; suelte el botón ▼ exactamente durante el tercer tono de aviso.	
5.	Si Ud. desea borrar todos los datos, oprima juntos antes de 2 segundos los dos botones ▲ y ▼ y después suéltelos.	

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 "A10"	Borrado de la memoria con un transmisor no memorizado (fig. 14)	Ejemplo
1.	Corte la alimentación durante 3 segundos como mínimo.	
2.	Active la alimentación y <u>antes de transcurridos 10 segundos</u> gire 6 vueltas como mínimo la manivela de emergencia.	
3.	Entonces, <u>antes de transcurrido 1 minuto</u> , es posible borrar la memoria efectuando el procedimiento de la tabla "A9" con cualquier telemando, aunque no memorizado.	"Tabla A9"

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

Después de la alimentación, el motor no emite los 2 tonos 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 sustituir el motor.

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, programaciones, dirección del movimiento son incorrectos); controle y, si fuera necesario, repita las programaciones.

Después de un mando el motor no se mueve.

- Podría haberse desconectado la protección térmica en dicho caso hay que esperar a que el motor se enfríe.
- Si hay memorizado un sensor de viento se podría haber superado el umbral configurado.
- Si así no fuera, apague y encienda el motor, si no oye 2 tonos de aviso es probable que se haya averiado gravemente y que tenga que sustituirlo.

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 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 manual.

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

Las posiciones "0" y "1" están programadas, pero durante la bajada el movimiento se produce en modo manual.

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

6) Características técnicas

Motores tubulares serie NEOMAT H

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
Tiempo de funcionamiento continuo	: Máximo 4 minutos
Ciclo de funcionamiento	: Máximo 20%
Clase de protección	: IP 44
Temperatura de funcionamiento	: -10 ÷ 50 °C
Precisión (resolución) del fin de carrera electrónico	: Mayor que 0.55° (depende de la versión de NEOMAT H)
Duración de la memoria de la posición sin alimentación	: Más de 24 horas (con realineación automática en la primera maniobra de subida)

Radioreceptor

Frecuencia	: 433.92 MHz
Codificación	: 52 Bit rolling code FLOR
Alcance de los transmisores ERGO y PLANO	: al aire libre y en condiciones ideales, estimada en 100-200 m y en 20-30 m en el interior de edificios.
Alcance de los transmisores VOLO S RADIO	: al aire libre y en condiciones ideales, estimada en 100-200 m

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

Ostrzeżenia:

Uwaga: mając na uwadze bezpieczeństwo osób należy przestrzegać niniejszych instrukcji

Przechowywać instrukcje w celu przyszłej konsultacji.

Niniejsza instrukcja zawiera ważne warunki bezpieczeństwa; nieprawidłowe zainstalowania mogą stworzyć niebezpieczne sytuacje.

Silniki z serii NEOMAT H służą do automatyzacji ruchu markiz i każde inne ich zastosowanie jest nieprawidłowe i zabronione. Silniki przeznaczone są do użytku w zespołach mieszkaniowych; czas pracy ciąglej przewidziany jest na maksymalnie 4 minuty w cyklu 20%. Przy wyborze typu silnika, w zależności od jego zastosowania, należy mieć na uwadze moment nominalny i czas funkcjonowania wskazany na tabliczce znamionowej. Minimalna średnica rury, gdzie może być zainstalowany silnik NEOMAT MH ma wynosić 52 mm, dla silnika NEOMAT LH - 70 mm. Instalowanie ma być wykonane przez techników według norm bezpieczeństwa; szczególnej ostrożności należy zastosować przy wykonywaniu połączeń elektrycznych.

Minimalna wysokość instalowania od ziemi lub podłogi to 2,5 m z zagwarantowaniem łatwego dostępu. Minimalna odległość w poziomie od maksymalnie otwartej markizy do jakiegokolwiek obiektu stałego nie może być mniejsza od 0,4 m. W urządzeniach montowanych na zewnątrz przewód zasilający zainstalować wewnątrz kanałka zabezpieczającego.

Chronić silnik przed zgnieceniem, uderzeniem, spadnięciem lub kontaktem z płynami jakiegokolwiek rodzaju; nie dziurawić i nie wkręcać śrub na całej długości rury (rys. 1).

W celu czynności konserwacyjnych lub napraw zwrócić się do personelu technicznego.

Przyciski sterujące mają znajdować się w miejscu dobrze widocznym i na wysokości co najmniej 1,5m od ziemi.

Nie zawijać i odwijać markizy, gdy w pobliżu wykonywane są prace takie jak na przykład mycie okien. Gdy markiza posiada sterowniki automatyczne należy odłączyć zasilanie. Nie wolno dzieciom bawić się urządzeniami sterującymi i ploty trzymać daleko od zasięgu dzieci.

1) Opis produktu

Silniki rurowe NEOMAT MH Ø45mm i NEOMAT LH Ø58mm (rys.2) posiadają centralę elektroniczną i wbudowany odbiornik radiowy, który pracuje na częstotliwości 433.92 MHz z technologią rolling code, gwarantując wysoki poziom bezpieczeństwa. Do każdego silnika można wczytać do 14 pilotów z serii "ERGO" i "PLANO" (rys. 3) lub czujniki radiowe, jak na przykład "VOLO S RADIO" (rys.3).

Wbudowana w silniku centrala posiada także system elektronicznych wyłączników krańcowych dużej precyzji, który jest w stanie, w sposób ciągły, odczytywać pozycję markizy.

W fazie programowania ustala się punkty graniczne markizy zamkniętej i markizy otwartej (i ewentualne pozycje pośrednie); ruch markizy zatrzyma się automatycznie po dojściu do tych dwóch pozycji.

Elektroniczny wyłącznik krańcowy jest w stanie skompensować ewentualne wydłużenia płótna (funkcja "CAT") gwarantując perfekcyjne zamykanie skrzyni i zapobiegając rozluźnieniu się płótna, kiedy jest otwarta. Silniki NEOMAT H mogą być zaprogramowane do redukcji momentu (funkcja "RDC") zmniejszając o około 50% moment silnika na krótko przed całkowitym zamknięciem się markizy (nawinięciem) unikając w ten sposób nadmiernego naciągnięcia płótna. NEOMAT H przystosowany jest także do funkcji "RDT", która zmniejsza naciągnięcie płótna po zakończeniu ruchu zamykania, w taki sposób,

aby płótno nie pozostało nadmiernie naciągnięte przez dłuższy okres czasu. Funkcje CAT, RDC i RDT zostały opracowane do symulacji zachowania osoby, która ręcznie, ostrożnie i starannie odwija i nawija markizę.

Programowanie granic ruchu i innych dodatkowych funkcji można wykonać pilotem, sygnał akustyczny będzie kierował poszczególnymi fazami. Silnikami można sterować tylko pilotem lub, alternatywnie, można poruszać markizę poprzez zastosowanie "ruchu awaryjnego". Ruch markizy może być zautomatyzowany poprzez zastawianie opcjonalnych czujników wiatru, słońca i deszczu, kiedy warunki klimatyczne tego wymagają jak na przykład "VOLO S RADIO".

1.1) Ruch awaryjny

Silniki rurowe NEOMAT H zaopatrzone są w ruch awaryjny.

Ruch awaryjny jest mechanizmem, który służy do ręcznego poruszania markizy, na przykład, kiedy zabraknie prądu. Na głowicy silnika zamontowana jest rączka, którą można obracać w jednym lub drugim kierunku.

Kiedy zostanie zastosowany ruch awaryjny lub kiedy silnik nie otrzyma prądu przez ponad 24 godziny to centrala sterująca silnikiem traci aktualną wartość pozycji markizy.

W tej sytuacji przewidziana została faza zwolnienia automatycznego, wystarczy wykonać ruch wznesienia (zawijania) aż do całkowitego zawinięcia markizy. Gdy przed fazą ustawienia w linii zarządzi się ruch obniżania to ruch odbędzie się systemem ręcznym (czyli, że markiza porusza się tylko kiedy przycisk jest naciśnięty).

2) Instalowanie

- Przygotować silnik według następującej sekwencji (rys. 4):
- 1. Wsunąć tuleję (E) na silnik (A) do momentu założenia jej na odpowiedni występ pierścienia (F).
 - 2. Założyć adapter napędowy (D) na wał silnika.
 - 3. Mocowanie adaptera na silniku NEOMAT H jest automatyczne na zatrzask.

- Rysunek 4
- A: Silnik rurowy NEOMAT H
 - B: Haczyki, kołeczki lub wkręty mocujące
 - C: Wspornik i część dystansowa
 - D: Adapter napędowy
 - E: Tuleja
 - F: Pierścień
 - G: Ruch awaryjny

Wsunąć tak złożony silnik do rury nawijania markizy do momentu jej nasunięcia na tuleję (E). Przykręcić rurę do adaptera (D) śrubą M4x10 tak, aby uniknąć możliwych przesunięć osiowych silnika (rys. 6). Na koniec zablokować głowicę silnika we wsporniku (C), z ewentualną częścią dystansową, za pomocą haczyków, kołeczka lub wkrętów

mocujących (B). Na głowicy silnika przewidziana została możliwość przymocowania rączki do awaryjnego napędu ręcznego silnika w wypadku braku prądu (ruch awaryjny).

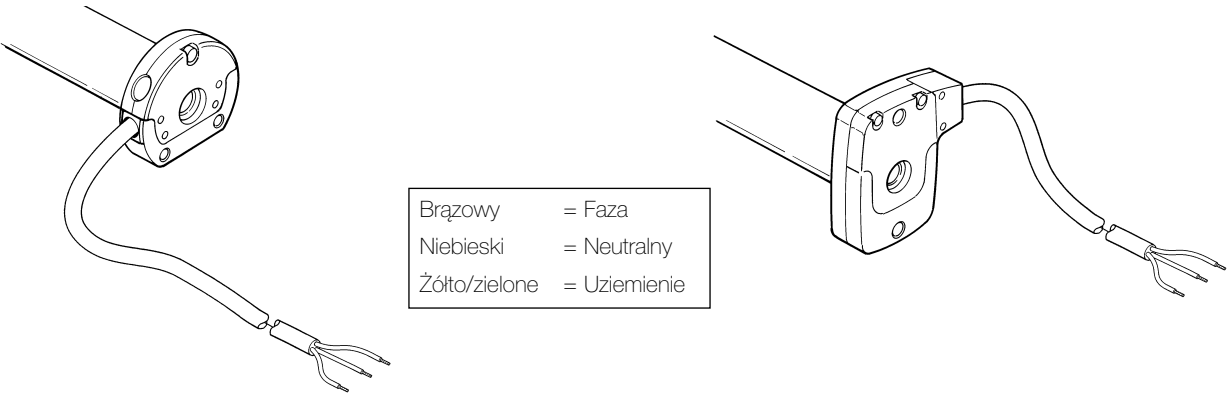
2.1) Połączenia elektryczne

⚠ UWAGA: przy podłączeniu silnika należy zastosować wyłącznik wielobiegunowy do odłączenia od sieci elektrycznej, gdzie odległość pomiędzy stykami ma wynosić co najmniej 3 mm (wyłącznik sekcyjny lub gniazdo i wtyczka, itp.)

Przewód do połączeń elektrycznych silnika NEOMAT H posiada 3 żyły:

- Faza, Neutralna i Uziemienie

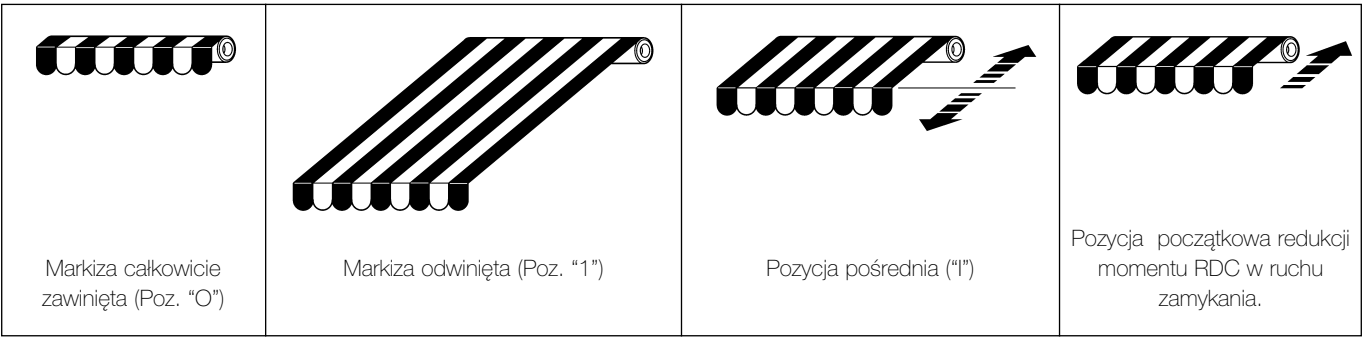
Sprawdzić czy napięcie sieciowe jest takie jak to wskazane na tabliczce znamionowej NEOMAT H.



3) Regulacje

Silniki rurowe z serii NEOMAT H posiadają elektroniczny wyłącznik krańcowy, który przerywa ruch, kiedy markiza osiągnie zaprogramowane pozycje graniczne zamknięcia lub otwarcia. Te dwie pozycje zapamiętane są w odpowiedniej fazie programowania, którą należy wykonać z silnikiem i z markizą już całkowicie zamontowaną. Gdy pozycje "0" (markiza zamknięta) i "1" (markiza otwarta) nie zostały jeszcze zapamiętane to sterowanie silnikiem jest również możliwe, sposobem ręcznym. Można zaprogramować także pozycję pośrednią (Pos. „I”) częściowego otwarcia markizy.

Gdy zapamiętana jest pozycja pośrednia "I" możliwe jest przestawienie markizy do zaprogramowanej pozycji poprzez jednoczesne naciśnięcie 2 przycisków ▼▲ nadajnika. Pozycja "I" i uaktywnienie redukcji momentu (RDC) mogą być zaprogramowane w późniejszym czasie.



4) Programowanie

Programowanie podzielone jest na trzy fazy:

- 1. Wczytywanie nadajników
- 2. Programowanie pozycji "0" i "1"
- 3. Programowanie opcjonalne

UWAGA: Wszystkie sekwencje zapisywania nadajników i programowanie parametrów są określone czasowo, to znaczy, że należy je wykonać w ograniczonym czasie.

- Zapisywanie pilotów, gdzie przewidywane są "grupy" należy wykonać po uprzednim wyborze grupy, do której dostosuje się silnik.
- Programowanie drogą radiową można wykonać we wszystkich silnikach, które znajdują się w zasięgu nadajnika; zasilenie wówczas należy podłączyć tylko do tego, który będzie programowany.

4.1) Zapisywanie nadajników

Każdy pilot zostanie rozpoznawany przez wbudowany do centrali NEOMAT H odbiornik; rozpozna on indywidualny "kod" nadajnika. Niezbędna jest, więc faza "zapisywania", poprzez którą dostosowuje się centralę do rozpoznania każdego pojedynczego pilota.

Kiedy w pamięci nie ma żadnego kodu to pierwszy pilot zapisać według poniższej procedury:

Tabela "A1"	Zapisywanie pierwszego nadajnika (rys. 7)	Przykład
1.	Zaraz po zasileniu centrali usłyszymy 2 długie sygnały (biip)	 
2.	W ciągu do 5 sekund przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  wczytywanego nadajnika (na około 3 sekundy).	 3s
3.	Zwolnić przycisk  kiedy usłyszymy pierwszy z 3 sygnałów, które potwierdzą zapisanie.	 

Uwaga: Gdy w centrali już są zapisane kody to zaraz po jej włączeniu usłyszymy 2 krótkie sygnały (bip) i nie będzie możliwe wykonanie czynności wyżej opisanych ale należy postąpić następująco (Tabela "A2")

Gdy jeden lub więcej nadajników zostały już zapisane to następne zapisujemy w poniższy sposób:

Tabela "A2"	Zapisywanie innych nadajników (rys. 8)	Przykład
1.	Utrzymać pod naciskiem (przez około 5 s) przycisk  nowego nadajnika aż do usłyszenia sygnału	Nowy   5s
2.	Powoli 3 krotnie przycisnąć przycisk  nadajnika już wczytanego (starego).	Stary  X3
3.	Przycisnąć jeszcze raz przycisk  nowego nadajnika.	Nowy 
4.	Na zakończenie 3 sygnały potwierdzą prawidłowe zapisanie nowego nadajnika.	

Uwaga: Gdy pamięć jest zapelniona (14 kodów), 6 sygnałów będzie oznaczało, że nadajnik nie będzie zapisany.

4.2) Programowanie pozycji "0" i "1"

Przy programowaniu pozycji należy zastosować pilot już zapisany. Do momentu, kiedy w centrali nie zostaną zapisane właściwe pozycje "0" i "1". ruch może być wykonany tylko ręcznie. Na początku kierunku obrotu silnika nie jest określony, ale po ustaleniu punktu 1 według tabeli "A3" kierunek obrotu silnika zostanie automatycznie dostosowany do przycisków pilotów.

Programowanie pozycji 0 i 1 wykonać według poniższej procedury:

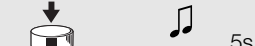
Tabela "A3"	Programowanie pozycji "0" i "1" (rys. 9)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  lub przycisk  pilota już zapisanego aż do momentu, kiedy nawijanie zasłony zostanie zakończone i silnik zatrzyma się automatycznie.	  
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  , który obniża zasłonę.	 
3.	Zwolnić przycisk  kiedy zasłona osiągnie żądaną pozycję ("1") Gdy jest to konieczne wyregulować pozycję przyciskami  i  .	 
4.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  nadajnika aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekund).	  5s
5.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk  aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów.	  
6.	Przycisnąć przycisk  aż do momentu, kiedy 3 sygnały i krótki ruch wniesienia i obniżenia zasygnalizuje, że wartość została zapisana.	  

4.3) Programowanie opcjonalne

Opcjonalne programowanie jest możliwe tylko po zakończeniu programowania pozycji "0" i "1".

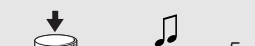
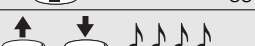
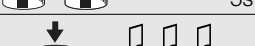
4.3.1) Zapisywanie pozycji pośredniej "I"

Zapamiętywanie pośredniej pozycji wykonać według poniższej procedury:

Tabela "A4"	Programowanie pośredniej pozycji "I" (rys. 10)	Przykład
1.	Przyciskami ▲ lub ▼ i ■ pilota ustawić zasłonę na pozycji, którą zachowamy jako pozycję pośrednią "I".	
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach).	
3.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów.	
4.	Przycisnąć jednocześnie przyciski ▲ i ▼ aż do momentu, kiedy 3 sygnały potwierdzą, że wartość została zapisana.	

4.3.2) Programowanie redukcji momentu przy zamykaniu (nawijaniu) (RDC)

Redukcja momentu jest funkcją, którą można zaprogramować; redukuje ona moment naciągania o około 50% krótko przed całkowitym zamknięciem markizy w skrzyni, czym unika się nadmiernego naciągnięcia płótna.

Tabela "A5"	Programowanie redukcji momentu (RDC) (rys. 11)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach).	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów.	
3.	Przycisnąć przycisk ■ aż do momentu, kiedy 3 sygnały potwierdzą, że funkcja RDC została uaktywniona.	

4.3.3) Kasowanie pozycji lub funkcji RDC

Aby zmienić pozycje wcześniej ustalone należy je wykasować i ponownie zaprogramować.

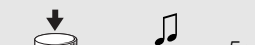
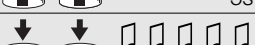
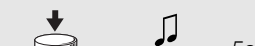
Tabela "A6"	Kasowanie pośredniej pozycji "I" (rys. 10)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów.	
3.	Przycisnąć jednocześnie przyciski ▲▼ aż do momentu, kiedy 5 sygnałów potwierdzą, że pozycja pośrednia została skasowana.	

Tabela "A7"	Kasowanie pozycji "0" i "1" (rys. 12)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów.	
3.	Przycisnąć przycisk ▼ aż do momentu, kiedy 5 sygnałów potwierdzi, że pozycje "0" i "1" zostały skasowane.	

⚠ UWAGA: Po wykasowaniu pozycji "0" i "1" zasłona może być poruszana tylko ręcznie; konieczne jest więc zapisanie nowej pozycji.

Uwaga: w powyższy sposób nie zostanie wykasowana pozycja pośrednia "I" i funkcja RDC, jeśli zostały zaprogramowane. Gdy chcemy wykasować wszystko (wraz z kodami nadajników) należy zapoznać się z tabelą "A9."

Tabela "A8"	Kasowanie funkcji redukcji momentu (RDC) (rys. 11)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów.	
3.	Przycisnąć przycisk ■ aż do momentu, kiedy 5 sygnałów potwierdzi, że funkcja RDC została wyłączona.	

Uwaga: Zasłona będzie nawijana z maksymalną siłą.

Gdy zajdzie konieczność wykasowania całej zawartości pamięci w silnikach NEOMAT H, można postąpić według poniższej procedury:

Kasowanie pamięci jest możliwe:

- już zapisanym (tabela "A9")
- nie zapisanym nadajnikiem (tabela "A10")

Można wykasować:

- tylko kody nadajników kończąc na punkcie N 4
- wszystkie dane (kody nadajników, pozycje, funkcje RDC, itp.) wykonując całą procedurę.

Tabela "A9"	Kasowanie pamięci z nadajnikiem już zapisanym (rys.13)	Przykład
1.	Utrzymać pod naciskiem przycisk  już zachowanego nadajnika aż do usłyszenia bip (po około 5 sekundach)	  5s
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem  przycisk nadajnika aż do usłyszenia 3 sygnałów; zwolnić przycisk  dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	   
3.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem  przycisk nadajnika aż do usłyszenia 3 bip; zwolnić przycisk  dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	   
4.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  nadajnika aż do usłyszenia 3 sygnałów; zwolnić przycisk  dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	   
5.	Gdy chcemy skasować wszystkie dane to w ciągu 2 sekund przycisnąć jednocześnie  e  , później zwolnić je.	w ciągu do 2 s  

Po kilku sekundach 5 sygnałów potwierdzi, że wszystkie kody w pamięci zostały wykasowane.

Aby skasować z pamięci pilotem nie zachowanym należy wykonać poniższą procedurę.

Tabela "A10"	Kasowanie pamięci nie zapisanym pilotem (rys. 14)	Przykład
1.	Wyłączyć zasilanie przez co najmniej 3 sekundy.	 3s
2.	Podłączyć zasilanie i w ciągu do 10 sekund wykonać rączką korbką, co najmniej 6 obroty.	  X6 w ciągu do 10 s
3.	<u>W ciągu do 1 minuty</u> można skasować dane w pamięci według procedury opisanej w tabeli "A9" jakimkolwiek pilotem, nawet pilotem nie wpisanym do pamięci.	"Tabela A9"

Gdy jest to konieczne można zautomatyzować markizę poprzez zastosowanie czujnika wiatru i słońca VOLO S RADIO. Prawidłowo zapisany czujnik w silniku obniża markizę, gdy wyjdzie słońce i zawinie markizę, gdy jest wiatr. Regulację wydajności i programowanie poziomów wykonuje się. Według instrukcji produktu VOLO S RADIO.

5) Co zrobić, kiedy... zły mały poradnik w momencie, kiedy coś jest nie tak!

Po podłączeniu zasilania silnik nie wydaje 2 sygnałów Bip.

Sprawdzić, czy silnik podłączony został do sieci z odpowiednim napięciem, gdy zasilanie jest właściwe to jest możliwe, że silnik jest wadliwy i powinien być wymieniony.

Po wydaniu polecenia drogą radiową słyszymy 6 sygnałów, ale ruch nie odbywa się.

Pilot nie został zsynchronizowany, należy powtórzyć zapisywanie nadajnika.

Po wydaniu polecenia słyszymy 10 sygnałów i później ruch startuje.

Autodiagnoza parametrów w pamięci odczytała jakąś anomalię (pozycje, programowania, kierunek ruchu są błędne). Sprawdzić i ewentualnie powtórzyć programowanie

Po wydaniu komendy silnik nie rusza się

- Być może zainterweniowało zabezpieczenie termiczne, w tym wypadku wystarczy odczekać do momentu ochłodzenia się silnika.
- Gdy zapisany jest czujnik wiatru to może został przekroczony próg czułości.
- Można też wyłączyć i włączyć silnik, gdy nie usłyszymy 2 sygnałów to możliwe, że jest to poważny powód i silnik powinien być wymieniony.

W trakcie wzniesienia i przed osiągnięciem ustawionej pozycji (poz. "0", poz. "1"), silnik zatrzymuje się i słyszymy, że 3 krotnie wykonuje próbę startu.

To objaw normalny przy przeciążeniu: gdy w trakcie wzniesienia

odczytane zostanie przeciążenie to silnik wyłączony zostanie na 1 sekundę, po której ponownie wykonuje próbę startu. Sprawdzić i wyeliminować ewentualne przeszkody.

Przy obniżaniu przed osiągnięciem zaprogramowanej pozycji (poz. "1", poz. "I"), silnik zatrzymuje się.

To objaw normalny: gdy w trakcie obniżania odczytane zostanie przeciążenie to silnik zostanie wyłączony; sprawdzić i wyeliminować ewentualne przeszkody.

Silnik porusza się tylko w ruchu ręcznym.

Gdy pozycje "0" i "1" nie zostały zaprogramowane to ruch silnika wzniesienia i obniżenia odbędzie się tylko ręcznie. Zaprogramować pozycje "0" i "1".

Pozycje "0" i "1" są zaprogramowane, ale obniżanie odbywa się ręcznie.

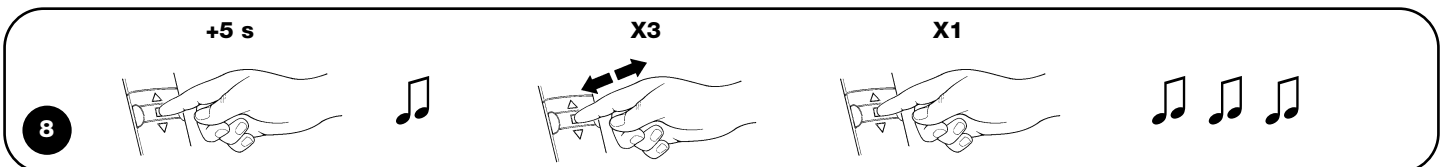
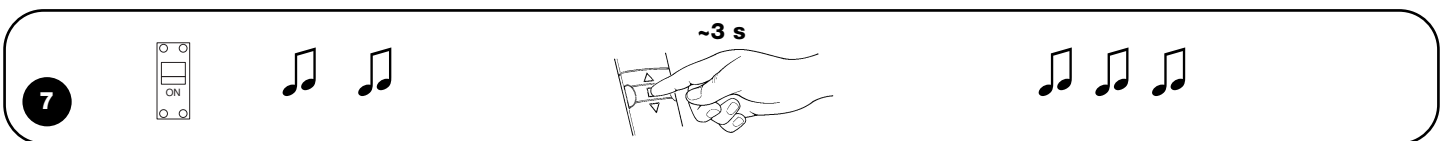
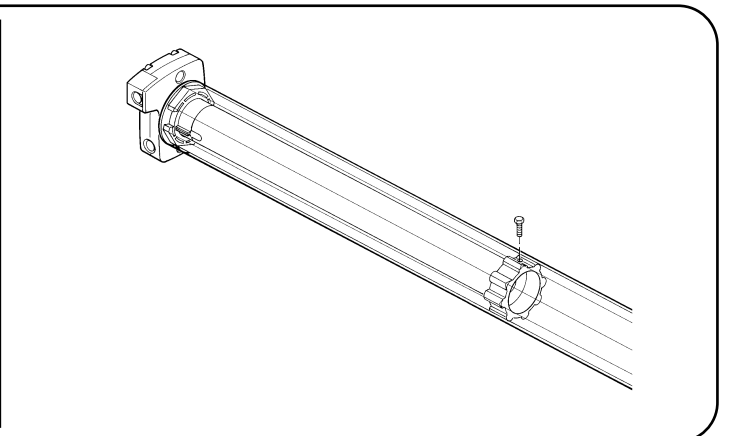
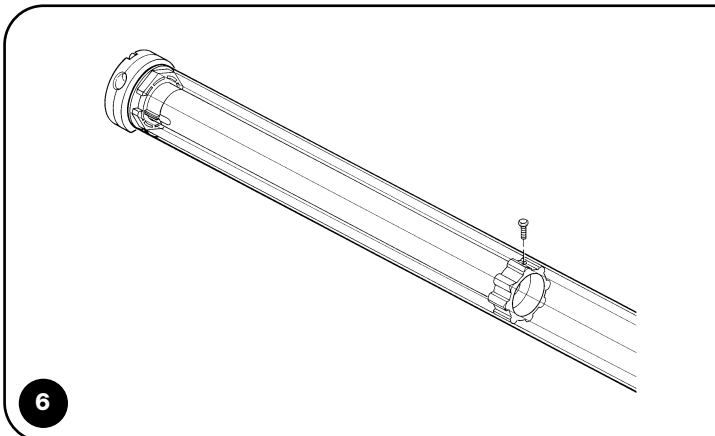
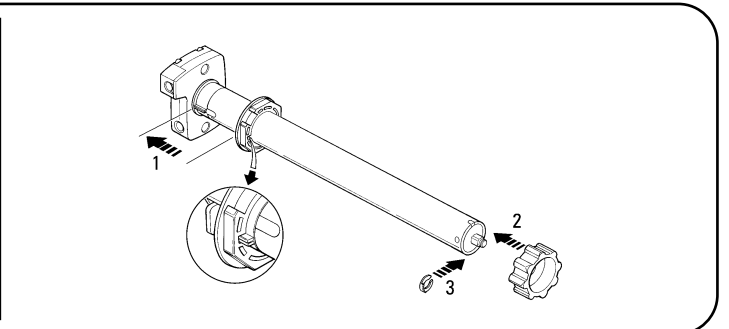
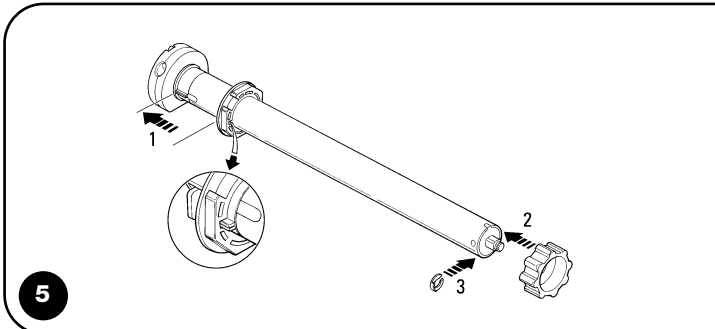
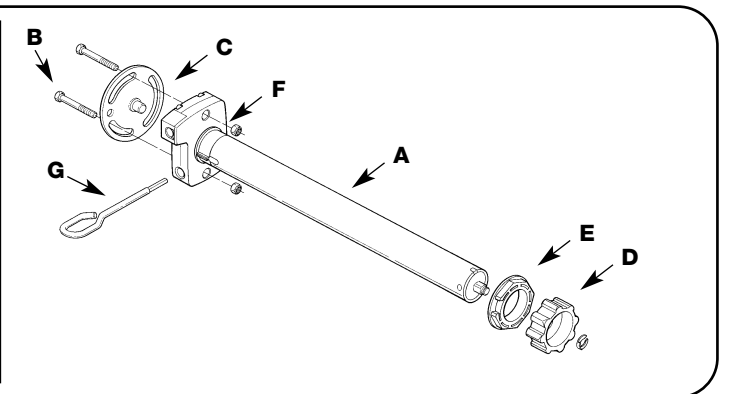
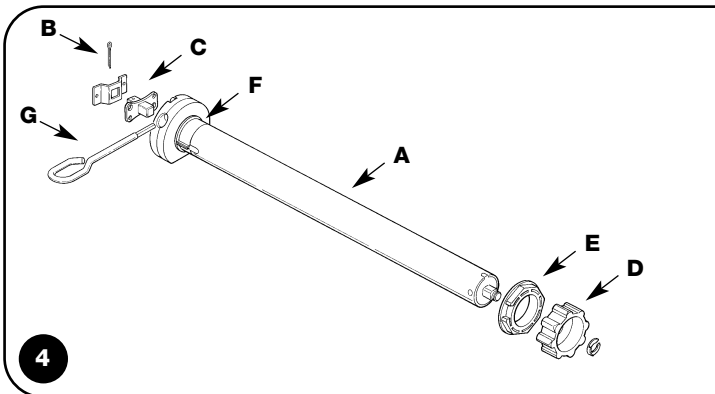
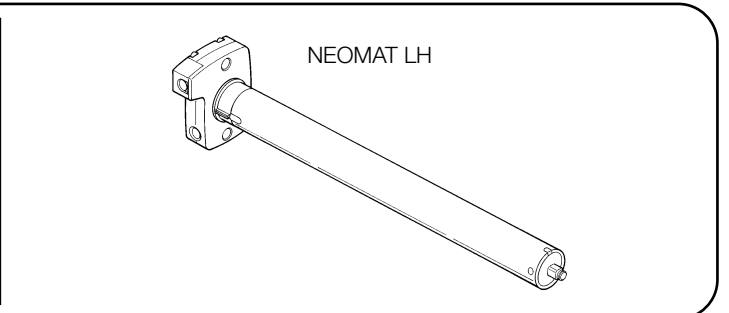
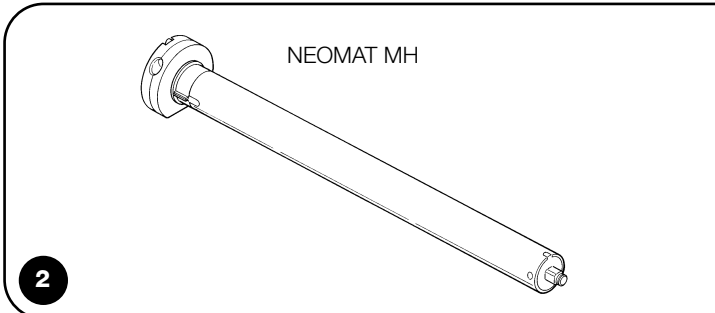
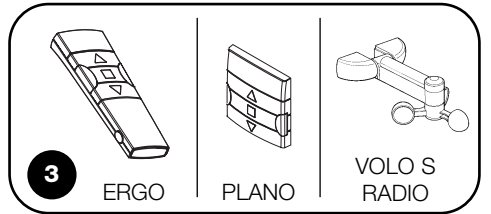
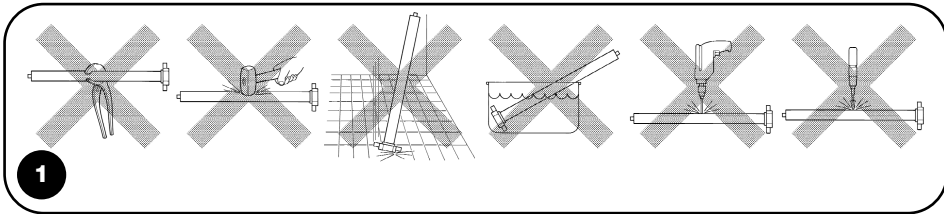
Możliwe jest, że zastosowany został ruch awaryjny i silnik został wyłączony na ponad 24 godziny.

Polecić wzniesienie markizy i odczekać do momentu osiągnięcia pozycji "0".

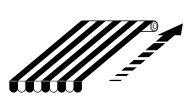
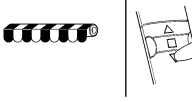
6) Dane techniczne

Silniki rurowe z serii NEOMAT H	
Napięcie zasilania i częstotliwość	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego typu
Prąd i moc	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego typu
Moment i prędkość	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego typu
Czas ciągłej pracy	: Maksymalnie 4 minuty
Cykl pracy	: Maksymalnie 20%
Stopień zabezpieczenia	: IP 44
Temperatura funkcjonowania	: -10 ÷ 50 °C
Dokładność (rozdzielczość) elektronicznego wyłącznika krańcowego	: Wyższa niż 0.55 (Zależy od typu NEOMAT H)
Czas trwania pozycji bez prądu	: Ponad 24 godziny (z automatycznym ustawianiem w linii przed ruchem wzniesienia)
Odbiornik radiowy	
Częstotliwość	: 433.92 MHz
Kodowanie	: 52 Bit rolling code (kod dynamicznie zmienny) FLOR
Zasięg nadajników ERGO i PLANO	: w wolnej przestrzeni i w optymalnych warunkach określony jest na 100 - 200 m i 20 – 30 m wewnątrz budynków
Zasięg nadajników VOLO S RADIO	: w wolnej przestrzeni i w optymalnych warunkach określony jest na 100 - 200 m

Firma Nice S.p.a. rezerwuje sobie prawo do wprowadzenia zmiany w produktach w każdym momencie, gdy będzie uważała to za konieczne.








9

+5 s



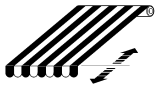

+5 s









10



+5 s




+5 s








program





erase






11

+5 s




+5 s








program





erase






12

+5 s




+5 s












13

+5 s




3° bip





3° bip





3° bip





Only TX

2 s





All

-2 s X 1








14

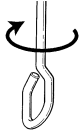
+3 s



ON



within 10 s



X6

within 1 m

" 13 "

Dichiarazione di conformità

N°: AXIS NEMO H Rev 1

declaration of conformity

NEOMAT MH e NEOMAT LH è prodotto da MOTUS S.p.a. (TV) I ed è identico al corrispettivo modello AXIS NEMO MEDIUM-H e AXIS NEMO LARGE-H.

Motus S.p.a. è una società del gruppo Nice S.p.a.

NEOMAT MH and NEOMAT LH is produced by Motus S.p.a. (TV) I and is identical of the corresponding model AXIS NEMO MEDIUM-H and AXIS NEMO LARGE-H.

Motus S.p.a. is a company of the Nice S.p.a. group.

MOTUS S.p.a. via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Rustignè - ODERZO - ITALY

dichiara che il prodotto: "AXIS NEMO MEDIUM-H e AXIS NEMO LARGE-H" / declares that the product: "AXIS NEMO MEDIUM-H and AXIS NEMO LARGE-H"

motoriduttore per tende da sole / gear motor for awnings

risulta conforme ai requisiti essenziali di sicurezza delle direttive: / complies with the essential safety requirements of directives:

73/23/CEE Direttiva Bassa Tensione (LVD) / Low Voltage Directive

89/336/CEE Direttiva compatibilità elettromagnetica (EMC) / Electromagnetic compatibility Directive

1999/5/CE Apparecchiature radio e terminali di telecomunicazione (R&TTE) / Radio equipment and telecommunications terminal

Risulta conforme a quanto previsto dalle altre norme e/o specifiche tecniche di prodotto:

Appears to be in conformity with the other standards and / or product technical:

LVD: EN 60335-1; EN 60335-2-97; IEC 60335-2-97

EMC: EN 55014; EN 61000-3-2; EN50082-1

R&TTE: ETS 300220-3; ETS 300683; EN 60950

Data /date
20 Gennaio 2003

Amministratore Delegato / General Manager
Lauro Buoro



COMPANY
WITH QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
== ISO 9001 ==

Nice S.p.a. Oderzo TV Italia
Via Pezza Alta, 13 Z.I. Rustigné
Tel. +39.0422.85.38.38
Fax +39.0422.85.35.85
info@niceforyou.com

Nice Padova Sarameola I
Tel. +39.049.89.78.93.2
Fax +39.049.89.73.85.2
info.pd@niceforyou.com

Nice Roma I
Tel. +39.06.72.67.17.61
Fax +39.06.72.67.55.20
info.roma@niceforyou.com

Nice Belgium
Leuven (Heverlee) B
Tel. +32.(0)16.38.69.00
Fax +32.(0)16.38.69.01
info@nicebelgium.be

Nice España Madrid E
Tel. +34.9.16.16.33.00
Fax +34.9.16.16.30.10
kamaraautom@nexo.es

Nice France Buchelay F
Tel. +33.(0)1.30.33.95.95
Fax +33.(0)1.30.33.95.96
info@nicefrance.fr

Nice France Sud Aubagne F
Tel. +33.(0)4.42.62.42.52
Fax +33.(0)4.42.62.42.50
info.marseille@nicefrance.fr

Nice Rhône-Alpes
Decines Charpieu F
Tel. +33.(0)4.78.26.56.53
Fax +33.(0)4.78.26.57.53
info.lyon@nicefrance.fr

Nice Polska Pruszków PL
Tel. +48.22.728.33.22
Fax +48.22.728.25.10
nice@nice.com.pl

www.niceforyou.com