



tubular motor



neoplus

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

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



Warnings

The “NEOPLUS” motors have been designed to automate rolling shutters and awnings; all other use is considered as improper. Installation must be carried out by qualified technicians in the total compliance with safety regulations, especially as regards electrical connections. Minimum installation height is 2.5 m. These motors have been designed for residential use.

When equipment is used outdoors, the PVC power cable must be fitted inside a protective duct. Do not allow the tubular motor to be crushed, knocked, fall or come into contact with any kind of liquid; do not make holes or fit screws into it (fig. 1). Have the motor serviced and repaired by a qualified technician.

1) Description of the product

The motors in the “NEOPLUS” series (fig. 2) contain a control unit with a built-in radio receiver which works at a frequency of 433.92 MHz using rolling code technology in order to ensure high security levels. It is possible to memorise up to 14 radio commands in the “ERGO” and “PLANO” series (figs. 3 and 4) or radio-sensors for each motor. After each command, the motor is powered for about 2 minutes and an internal electrical limit switch stops movement when the required position has been reached.

Additional functions can be programmed by the radio control units, an acoustic “Beep” guides users through the various phases. It is also possible to command the motors with an external button (using the Step-by-Step function) or Bus “TTBUS”. Optional wind, sun and rain sensors automatically activate the system according to weather conditions.

2) Installation

1. Fit the motor (A) into the winding tube until it touches the end of the travel stop ring nut (E).

2. Fix the tube with the draw ring nut (D) using the M4x10 screw in order to prevent the motor from slipping or sliding axially (fig. 6).

Figure 5

A: NEOPLUS tubular motor

B: Clip and spacer for mounting

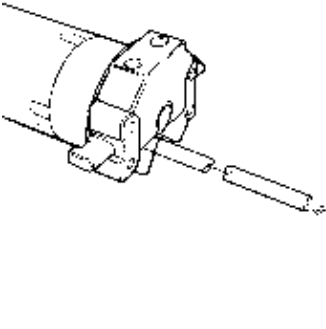
C: Support

D: Draw ring nut

E: Travel stop ring nut

2.1) Electrical connections

The cable, complete with connector which allows the motor to be rapidly disconnected, has 6 connector wires:



Yellow label

Green label

Brown = Phase

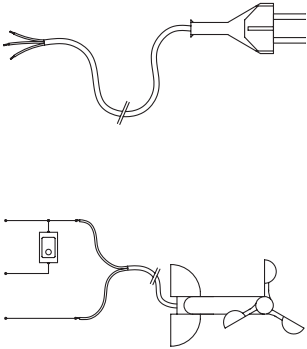
Blue = Neutral

Yellow/Green = Earth

Black = Common (0V)

White = Step-by-st. + “TTBUS”

Orange = Weather sensors



⚠ Scrupulously respect the connection layout, if you have any doubts do NOT make experiments but consult the relative technical sheets which are also available on the web site “www.niceforyou.com”.

An incorrect connection may cause faults in the control unit.

2.1.1) “Step-by-Step” input:

To manually command the automation device, connect a simple button (between Common and the Step-by-Step input). The operating method follows the sequence: up-stop-down-stop. If the button is kept pressed for more than 3 seconds (but less than 10) an up manoeuvre is always carried out (corresponding to the ▲ button of the radio control units).

If the button is kept pressed for more than 10 seconds a down manoeuvre is always carried out (corresponding to the ▼ button). This function can be used to “synchronise” more than one motor to carry out the same manoeuvre, regardless of its operating status.

2.1.2) "TTBUS" input:

"TTBUS" is a Bus that was developed to control the control units of motors for awnings and rolling shutters. The Bus can individually control up to 100 control units by simply connecting them in parallel

with just 2 wires (Common and "TTBUS"). Further information is contained in the remote controls via "TTBUS" instructions.

2.1.3) Weather sensors:

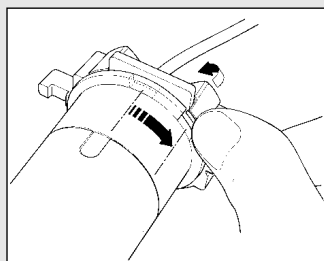
A simple wind sensor (anemometer) or a special wind-sun-rain sensor can be connected to "Weather sensors" input (between Common and the Weather sensors input).

Up to 5 control units can be connected in parallel to the same sensor respecting the polarity of the signals (on all the motors, the black wire must be connected to black and the orange wire to orange).

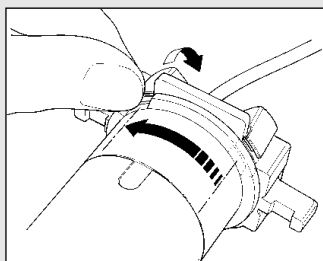
2.2) Power input connector and cable (only for customer service technicians)

⚠ ATTENTION: the power cable may only be disconnected by the manufacturer, its customer service technicians or a similarly qualified person.

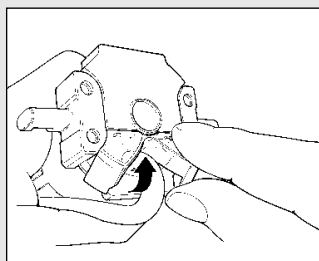
If the motor must be disconnected from the power cable, proceed as shown in the following figures:



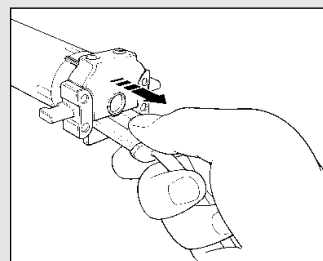
Turn the ring nut until the notch coincides with one of the teeth and then release.



Repeat the operation for the other tooth



Bend the cable towards the inside and remove the protection by turning it gently towards the outside



Pull the connector off

3) Adjusting the limit switches

The tubular motors feature an electrical limit switch system which interrupts power when the awning or rolling shutter reaches its opening and closing limits. To adjust these limits and adapt them to specific requirements, simply turn the two adjustment screws controlling "up" (stopping at the top) and "down" (stopping at the bottom). To find the adjustment screws, refer to the figure depending on whether the motor is to the left (fig. 7) or right (fig. 8) and for the rolling shutters, whether it is outside (figs. 9 and 10). The limit switches are pre-set to about 3 shaft rotations turns.

"Down" adjustment:

1. Start the motor in the "Down" direction (▼ on the radio control units).
2. Wait for the motor to stop (when the limit switch ▼ triggers)
3. Turn the adjustment screw corresponding to down ▼ clockwise (+), until the required stop position is obtained (proceeding with the adjustment procedure the motor will stop in the new position).

"Up" adjustment:

1. Start the motor in the "Up" direction (▲ on the radio control units).
2. Wait for the motor to stop (when the limit switch ▲ triggers)
3. Turn the adjustment screw corresponding to up ▲ anti-clockwise (-), until the required stop position is obtained (proceeding with the adjustment procedure the motor will stop in the new position).

4) Programming

Each radio control unit is recognised by the receiver incorporated in the NEOPLUS control unit by means of a unequivocal "code". A "memorisation" phase must therefore be performed in order to allow the control unit to recognise each single radio control unit.

⚠ IMPORTANT: All the memorisation sequences are timed, that is, they must be completed within the programmed time limits.

• **For radio control units with more than one "unit", choose the unit to associate the motor with before proceeding with the memorisation phase.**

• **Programming via radio may be done on all the motors within the range of the transmitter; only the one involved in the operation should be kept switched on, therefore..**

When the memory contains no codes the first radio control unit can be entered as follows:

Table "A1"	Memorising the first transmitter (fig. 11)	Example
1.	As soon as the control unit is powered, 2 long beeps will sound	 
2.	Within 5 seconds press and hold down button  of the transmitter to memorise (for approx. 3 seconds)	  3s
3.	Release button  when you hear the first of the 3 beeps confirming memorisation	 

N.B.: If the control unit already contains codes, 2 short beeps will be heard when it is switched on. This means that the above procedure is not valid and another memorisation procedure must be used.

When one or more transmitters have already been memorised, others may be enabled as follows:

Table "A2"	Memorising other transmitters (fig. 12)	Example
1.	Press and hold down button  of the new transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Press button  of a previously enabled transmitter slowly 3 times (old)	  X3
3.	Press button  of the new transmitter again.	
4.	At the end, 3 beeps will indicate that the new transmitter has been memorised correctly.	

N.B.: If the memory is full (14 codes), 6 beeps will indicate that the transmitter can no longer be memorised.

When the direction of movement with respect to the radio control unit buttons must be inverted, proceed as follows

Table "A3"	Inverting the direction of the motor with respect to the controls (fig. 13)	Example
1.	Press and hold down button  of a previously memorised transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Then hold down both the  and the  button (approx. 4 seconds) until you hear the first of the 3 beeps confirming that the direction has been inverted	  4s
3.	Test the new direction of the manoeuvre,  should correspond to "up" while  should correspond to "down".	 =   = 

⚠ if the anemometer triggers, this will cause the motor to carry out a manoeuvre equivalent to the  button

If a wind sensor is connected to the "sensors" input it is possible to select the cut-in level from 3 possible levels: 1= 15 km/h, 2= 30 km/h and 3= 45 km/h (the level was originally n° 2). When the level is exceeded for over 3 seconds, a command equivalent to the  button is activated and all other movements are blocked until the wind returns to under the programmed level. To modify the programmed level:

Table "A4"	Changing the "wind" protection cut-in level (fig. 14)	Example
1.	Press button  of a previously memorised transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Slowly press the  button a number of times (1, 2 or 3) equal to the required level	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	After a few moments you will hear a number of beeps equal to the required level	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Press button  to confirm, otherwise wait for at least 5 seconds without confirming in order to abort the procedure without changing the previous level	

If you need to delete all the data contained in the memory of the NEOPLUS control unit, carry out the following procedure.

The memory can be deleted:

- with a non-memorised transmitter starting from point A.
- with a previously memorised transmitter starting the procedure from point N° 1

The following can be deleted:

- only the transmitter codes, finishing at point N° 4
- all data (transmitter codes, directions, wind levels, TTBUS addresses, etc.), completing the procedure.

Table "A5"	Memory deletion (fig. 15)	Example
➔ A	Switch the motor off, activate the Step-by-Step input and keep it active until the end of the procedure	 
B	Power the motor and wait for the 2 initial beeps	  
➔ 1	Press and hold down button  of a transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2	Hold down the  button of the transmitter until you hear 3 beeps; release the  button exactly <u>during the third beep</u>	    
3	Hold down the  button of the transmitter until you hear 3 beeps; release the  button exactly <u>during the third beep</u>	    
➔ 4	Hold down the  button of the transmitter until you hear 3 beeps; release the  button exactly <u>during the third beep</u>	    
5	If you wish to delete all the data, press the  and  buttons together within 2 seconds and then release them.	within 2 s  

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

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

When the motor is switched on, the 2 beeps do not sound and the Step-by-Step input does not control any movement

Make sure the motor is powered at the correct mains voltage; if the power input is correct there is probably a serious fault and the central unit of 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 revealed a fault (TTBUS address, wind and sun levels, directions are incorrect). Check and repeat programming if necessary

6) Technical specifications

NEOPLUS tubular motors	: See technical data on label
Electronic control unit	
Power input	: See value on label
Signal voltage (step-by-step, sensors)	: Approx. 24Vdc
Working temperature	: -10 ÷ 70 °C
Wind sensor (anemometer) levels	: Approx. 30 or 15 or 45 km/h (with anemometer at 0.4 Hz per km/h)
Length of signal cables (step-by-step, sensors)	: max. 30m if near other cables, otherwise 100m
Radio receiver	
Frequency	: 433.92 MHz
Coding	: 52 Bit rolling code FLOR
Range of ERGO and PLANO transmitters	: Estimated 200 m in the open and 35 m inside buildings.

Nice S.p.A. reserves the right to modify its products without any notice

Avvertenze:

I motori serie "NEOPLUS" sono stati realizzati per automatizzare il movimento di tapparelle e tende da sole; ogni altro uso è improprio. 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. I motori sono progettati per uso residenziale.

Per gli apparecchi ad uso esterno, il cavo di alimentazione in PVC 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.

1) Descrizione del prodotto

I motori serie "NEOPLUS" (fig. 2) contengono una centrale 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 e 4) o radio-sensori. Dopo ogni comando, il motore viene alimentato per circa 2 minuti; un finecorsa elettrico interno interrompe il movimento in corrispondenza della posizione richiesta.

La programmazione delle funzioni aggiuntive è eseguibile dai radio-comandi: un "bip" acustico ne guiderà le varie fasi. È possibile comandare i motori anche con un pulsante esterno (con funzione Passo-Passo) oppure via Bus "TTBUS". Sensori opzionali di vento, sole e pioggia attivano automaticamente il sistema quando le condizioni climatiche lo richiedono.

2) Installazione

1. Introdurre il motore (A) nel tubo di avvolgimento fino a toccare l'estremità della ghiera di fine corsa (E).
2. Fissare il tubo con la ghiera di trascinamento (D) mediante vite M4x10 in modo da evitare possibili slittamenti e spostamenti assiali del motore (fig. 6).

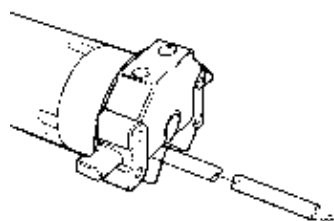
Figura 5

- A:** Motore tubolare NEOPLUS
B: Clip e distanziale per montaggio
C: Supporto
D: Ghiera di trascinamento
E: Ghiera di finecorsa

2.1) Collegamenti elettrici

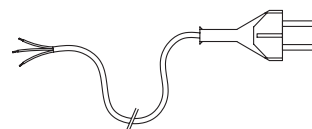
Il cavo, completo di connettore che permette di scollegare rapidamente il motore, prevede 6 conduttori di collegamento:

- Linea di alimentazione dalla rete elettrica: Fase, Neutro e Terra
- Segnali di comando in bassissima tensione (SELV): Passo-Passo o Bus "TTBUS" e sensori climatici



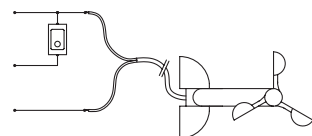
Etichetta
gialla

Marrone = Fase
Blu = Neutro
Giallo/Verde = Terra



Etichetta
verde

Nero = Comune (0V)
Bianco = Passo-P. + "TTBUS"
Arancio = Sensori climatici



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

Un collegamento errato può provocare guasti nella centrale di comando.

2.1.1) Ingresso "Passo-Passo":

Per comandare l'automazione in modo manuale è possibile collegare un semplice pulsante (tra Comune e l'ingresso Passo-Passo).

Il modo di funzionamento segue la sequenza:

salita-stop-discesa-stop.

Se il tasto viene mantenuto premuto per più di 3 secondi (ma meno di 10) si attiva sempre una manovra di salita (quella corrispondente al tasto ▲ dei radiocomandi).

Se il tasto rimane premuto oltre i 10 secondi si attiva sempre una manovra di discesa (corrispondente al tasto ▼). Questa particolarità può essere utile per "sincronizzare" più motori verso la stessa manovra indipendentemente dallo stato in cui si trovavano.

2.1.2) Ingresso "TTBUS":

Il "TTBUS" è un Bus sviluppato per poter controllare le centrali di comando dei motori per tende e tapparelle. Il Bus prevede la possibilità di controllare singolarmente fino a 100 centrali collegandole

semplicemente in parallelo con soli 2 conduttori (Comune e "TTBUS"). Ulteriori informazioni sono contenute nelle istruzioni dei telecomandi via "TTBUS".

2.1.3) Sensori climatici:

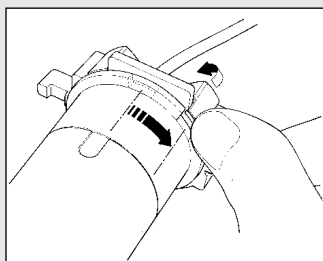
Nell'ingresso "Sensori climatici" (tra Comune e l'ingresso Sensori climatici) si può collegare un semplice sensore di vento (anemometro) oppure uno speciale sensore di vento-sole-pioggia.

Ad uno stesso sensore si possono collegare fino a 5 centrali in parallelo rispettando la polarità dei segnali (su tutti i motori, il conduttore nero va collegato con il nero e l'arancio con l'arancio).

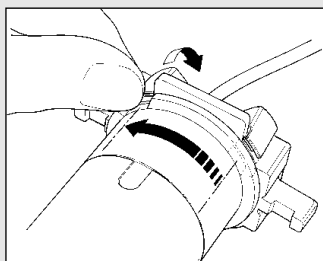
2.2) Connettore e cavo di alimentazione (solo per personale dell'assistenza tecnica)

⚠ ATTENZIONE: la sconnessione del cavo di alimentazione deve essere effettuata solo dal costruttore, dal suo servizio di assistenza o da persona con qualifica similare.

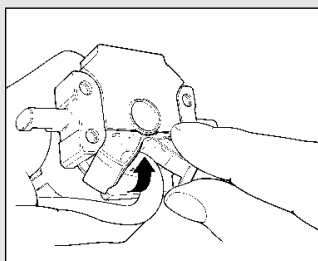
Qualora sia necessario scollegare il motore dal cavo di alimentazione; agire come indicato nelle figure seguenti:



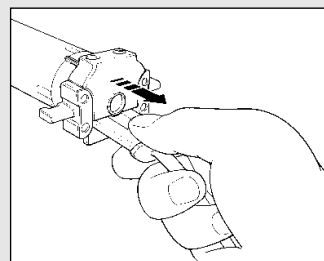
Ruotare la ghiera fino a far coincidere lo smusso con uno dei denti di aggancio, quindi sgan-ciare.



Ripetere l'operazione per l'altro dente.



Piegare il cavo verso l'interno e togliere la protezione ruotandola delicatamente verso l'esterno.



Sfilare il connettore tirandolo.

3) Regolazione dei fine corsa

I motori tubolari prevedono un sistema di finecorsa elettrici che interrompono l'alimentazione quando la tenda o tapparella raggiunge il limite di apertura e chiusura. Per regolare questi limiti ed adattarli al caso specifico è sufficiente agire sulle due viti di regolazione che controllano la "salita" (arresto in alto) e la "discesa" (arresto in basso). Per individuare le viti di regolazione, far riferimento alle figure a seconda che il motore sia a sinistra (fig. 7) oppure a destra (fig. 8) e per le tapparelle, se all'esterno (fig. 9 e 10). I limiti di finecorsa sono pre-impostati a circa 3 giri dell'albero

Regolazione "Discesa":

1. Far partire il motore nel senso di "Discesa" (▼ dei radiocomandi).
2. Attendere l'arresto del motore (fermata dovuta all'intervento, nella posizione attuale, del finecorsa ▼).
3. Ruotare la vite di regolazione corrispondente alla discesa ▼ in senso orario (+), fino ad ottenere la posizione di arresto desiderata (procedendo con la regolazione il motore si fermerà nella nuova posizione).

Regolazione "Salita":

1. Far partire il motore nel senso di "Salita" (▲ dei radiocomandi).
2. Attendere l'arresto del motore. (fermata dovuta all'intervento, nella posizione attuale, del finecorsa ▲).
3. Ruotare la vite di regolazione corrispondente alla salita ▲ in senso antiorario (-), fino ad ottenere la posizione di arresto desiderata (procedendo con la regolazione il motore si fermerà nella nuova posizione).

4) Programmazione

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

ATTENZIONE: tutte le sequenze di memorizzazione 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.**

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 11)	Esempio
1.	Appena data alimentazione alla centrale, si sentiranno 2 bip lunghi (biiip)	 
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.

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

Tabella "A2"	Memorizzazione di altri trasmettitori (fig 12)	Esempio
1.	Tenete premuto il tasto  del nuovo trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Lentamente premere per 3 volte il tasto  di un trasmettente già abilitato (vecchio)	 X3
3.	Premere ancora il tasto  del nuovo trasmettitore.	
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.

Quando è necessario invertire la direzione di movimento rispetto ai tasti del radiocomando, agire in questo modo:

Tabella "A3"	Invertire la direzione del motore rispetto ai comandi (fig 13)	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto  di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Poi tenere premuti entrambi i tasti  e  (circa 4 secondi) fino a quando si sentirà il primo dei 3 bip che confermano l'avvenuta inversione della direzione	   4s
3.	Provare la nuova direzione della manovra,  deve fare "salita",  deve fare "discesa".	 =   = 

! un intervento dell'anemometro provoca, nel motore, una manovra equivalente al tasto 

Se all'ingresso "sensori" viene collegato un sensore di vento è possibile selezionare il livello di intervento tra 3 livelli possibili: 1° = 15Km/h, 2° = 30Km/h e 3° = 45 Km/h. (In origine il livello è il N°2). Quando il livello viene superato per oltre 3 secondi, si attiva un comando equivalente al tasto  e viene bloccato qualsiasi altro movimento fino a che il vento non ritorna sotto al livello programmato.

Per modificare il livello programmato:

Tabella "A4"	Cambiare il livello di intervento della protezione "vento" (fig 14)	Esempio
1.	Premere il tasto  di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Lentamente premere il tasto  un numero di volte (1, 2 o 3) pari al livello desiderato	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Dopo qualche istante si sentirà un numero di bip uguale al livello richiesto	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Premere il tasto  per confermare, altrimenti aspettare almeno 5 secondi senza confermare per abortire la procedura senza cambiare il livello precedente	

Se dovesse rendersi necessario cancellare tutti i dati contenuti nella memoria della centrale di NEOPLUS, si può eseguire questa procedura. La cancellazione della memoria è possibile:

- con un trasmettitore non memorizzato iniziando dal punto A.
- con uno già memorizzato iniziando la procedura dal punto N°1

Si possono cancellare:

- solo i codici dei trasmettitori, terminando nel punto N°4
- tutti i dati (codici dei trasmettitori, direzione del movimento, livello del vento, indirizzo TTBUS, ecc.) completando la procedura.

Tabella "A5" Cancellazione della memoria (fig 15)		Esempio
➔ A	A motore non alimentato attivare l'ingresso passo-passo e mantenerlo attivo fino alla fine della procedura	 
B	Alimentare il motore ed attendere i 2 bip iniziali	  
➔ 1	Tenere premuto il tasto  di un 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 <u>durante il terzo bip</u> .	    
3	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto  esattamente <u>durante il terzo bip</u>	    
➔ 4	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto  esattamente <u>durante il terzo bip</u>	    
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.

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

Dopo l'alimentazione il motore non emette i 2 bip e l'ingresso Passo-Passo non comanda nessun movimento.

Controllare che il motore sia alimentato alla tensione di rete prevista, se l'alimentazione è corretta è probabile vi sia un guasto grave e la centrale del motore deve essere sostituita.

Dopo un comando si sentono 10 bip poi parte la manovra

L'autodiagnosi dei parametri in memoria ha rilevato qualche anomalia (indirizzo TTBUS, livello vento e sole, direzione del movimento sono errati) controllare ed eventualmente ripetere le programmazioni

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.

6) Caratteristiche tecniche

Motori tubolari NEOPLUS	: Vedere dati tecnici sull'etichetta
Centrale elettronica	
Alimentazione	: Vedere valore riportato sull'etichetta
Tensione segnali (passo-passo, sensori)	: Circa 24Vdc
Temperatura di funzionamento	: -10 ÷ 70 °C
Livelli sensore vento (anemometro)	: Circa 30 oppure 15 o 45 Km/h (con anemometro da 0,4 Hz per Km/h)
Lunghezza cavi segnali (passo-passo, sensori):	massimo 30m se in vicinanza ad altri cavi, altrimenti 100m
Ricevitore radio	
Frequenza	: 433.92 MHz
Codifica	: 52 Bit rolling code FLOR
Portata dei trasmettitori ERGO e PLANO	: Stimata in 200 m se spazio libero e 35 m se all'interno di edifici.

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

Avertissements

Les moteurs série "NEOPLUS" ont été réalisés pour automatiser le mouvement de volets roulants et de stores ; toute autre utilisation est impropre. 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. Les moteurs sont projetés pour usage résidentiel.

Pour les appareils à utiliser à l'extérieur, le câble d'alimentation en PVC 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 maintenance et réparation.

1) Description du produit

Les moteurs série "NEOPLUS" (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 et 4) ou radio-capteurs. Après chaque commande, le moteur est alimenté pendant environ 2 minutes, un microinterrupteur de fin de course électrique interne interrompt le mouvement au

niveau de la position désirée. La programmation des fonctions supplémentaires peut être faite à partir des radiocommandes, un "bip" sonore en guidera les différentes phases. Il est possible de commander les moteurs également avec un bouton externe (avec fonction Pas-à-Pas) ou bien par Bus "TTBUS". En option, des capteurs de vent, soleil et pluie activent automatiquement le système quand les conditions climatiques le requièrent.

2) Installation

1. Introduire le moteur (A) dans le tube jusqu'à ce qu'il touche l'extrémité de la bague de fin de course (E).
2. Fixer le tube avec la bague d'entraînement (D) au moyen d'une vis M4x10 de manière à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 6).

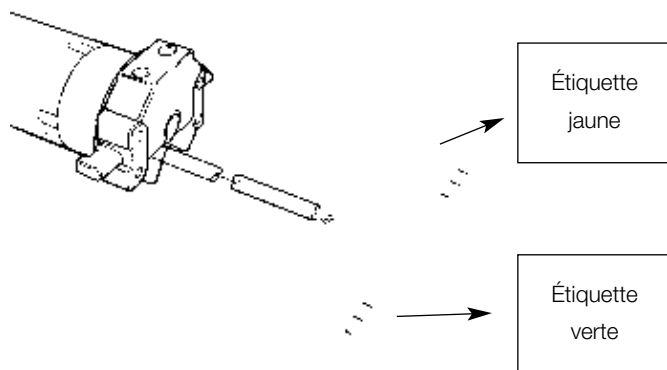
Figure 5

- A:** Moteur tubulaire NEOPLUS
B: Clip et entretoise pour montage
C: Support
D: Bague d'entraînement
E: Bague de fin de course

2.1) Branchements électriques

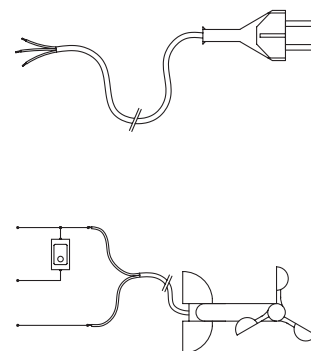
Le câble, muni de connecteur qui permet de débrancher rapidement le moteur, prévoit 6 conducteurs de connexion:

- Ligne d'alimentation du secteur électrique : Phase, Neutre et Terre
- Signaux de commande à très basse tension (SELV): Pas-à-Pas ou Bus "TTBUS" et capteurs climatiques



Brun = Phase
Bleu = Neutre
Jaune/vert = Terre

Noir = Commun (0V)
Blanc = Pas-à-P. + TTBUS"
Orange = Capteurs climatiques



⚠ Respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, NE PAS tenter en vain mais consulter les notices techniques d'approfondissement disponibles également sur le site "www.niceforyou.com".

Une connexion erronée peut endommager la logique de commande.

2.1.1) Entrée "Pas-à-Pas":

Pour commander l'automatisme en mode manuel, il est possible de connecter un simple bouton (entre Commun et l'entrée Pas-à-Pas). Le mode de fonctionnement suit la séquence: montée-arrêt-descente-arrêt.

Si la touche est maintenue enfoncée pendant plus de 3 secondes (mais moins de 10), on a toujours l'activation d'une manœuvre de montée (celle qui correspond à la touche ▲ des radiocommandes).

Si la touche reste enfoncée plus de 10 secondes on a toujours l'activation d'une manœuvre de descente (correspondant à la touche ▼). Cette particularité peut être utile pour "synchroniser" plusieurs moteurs vers la même manœuvre, indépendamment de l'état dans lequel ils se trouvent.

2.1.2) Entrée "TTBUS":

Le "TTBUS" est un Bus développé pour pouvoir contrôler les logiques de commande des moteurs pour stores et volets roulants. Le Bus prévoit la possibilité de contrôler de manière indépendante jusqu'à 100 logiques de commande en les connectant simplement

en parallèle avec seulement 2 conducteurs (Commun et "TTBUS"). D'autres informations sont disponibles dans les instructions pour les émetteurs à "TTBUS".

2.1.3) Capteurs climatiques:

Dans l'entrée "Capteurs climatiques" (entre Commun et l'entrée Capteurs climatiques) on peut connecter un simple capteur de vent (anémomètre) ou bien un capteur spécial de vent-soleil-pluie. Il est possible de connecter à un même capteur jusqu'à 5 logiques

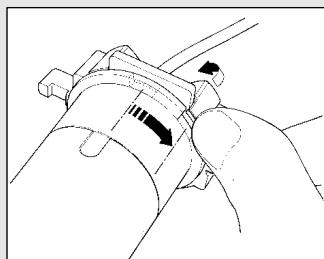
de commande en parallèle en respectant la polarité des signaux (sur tous les moteurs, le conducteur noir doit être connecté avec le noir et l'orange avec l'orange).

F

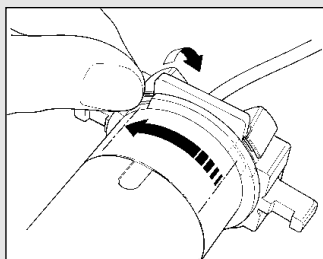
2.2) Connecteur et câble d'alimentation (réservé au personnel du service après-vente)

⚠ ATTENTION: la déconnexion du câble d'alimentation ne doit être effectuée que par le constructeur, par son service après-vente ou par une personne possédant une qualification similaire.

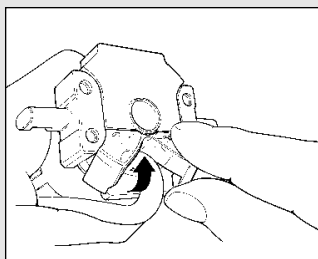
S'il se révèle nécessaire de déconnecter le moteur du câble d'alimentation, agir comme l'indiquent les figures suivantes:



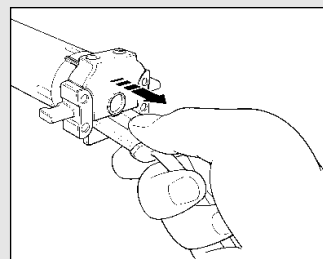
Tourner la bague jusqu'à ce que l'encoche coïncide avec l'une des dents d'accrochage, puis décrocher.



Répéter l'opération pour l'autre dent.



Plier le câble vers l'intérieur et enlever la protection en la tournant délicatement vers l'extérieur.



Extraire le connecteur en le tirant

3) Réglage des microinterrupteurs de fin de course

Les moteurs tubulaires prévoient un système de microinterrupteurs de fin de course électriques qui interrompent l'alimentation quand le store ou le volet roulant atteint la limite d'ouverture et de fermeture. Pour régler ces limites et les adapter au cas spécifique, il suffit d'agir sur les deux vis de réglage qui contrôlent la "montée" (arrêt en haut) et la "descente" (arrêt en bas). Pour identifier les vis de réglage, se référer aux figures selon si le moteur est à gauche (fig. 7) ou à droite (fig. 8) et pour les volets roulants, s'il est à l'extérieur (fig. 9 et 10). Les limites de fin de course sont pré-réglées à environ 3 tours de l'arbre.

Réglage "Descente":

1. Faire partir le moteur dans le sens de la "Descente" (▼ des radio-commandes).
2. Attendre l'arrêt du moteur (arrêt dû à l'intervention, dans la position actuelle, du microinterrupteur de fin de course ▼).
3. Tourner la vis de réglage correspondant à la descente ▼ dans le sens des aiguilles d'une montre (+), jusqu'à l'obtention de la position d'arrêt désirée (en procédant dans le réglage, le moteur s'arrêtera dans la nouvelle position).

Réglage "Montée":

1. Faire partir le moteur dans le sens de la "Montée" (▲ des radio-commandes).
2. Attendre l'arrêt du moteur (arrêt dû à l'intervention, dans la position actuelle, du microinterrupteur de fin de course ▲).
3. Tourner la vis de réglage correspondant à la montée ▲ dans le sens contraire aux aiguilles d'une montre (-), jusqu'à l'obtention de la position d'arrêt désirée (en procédant dans le réglage, le moteur s'arrêtera dans la nouvelle position).

4) Programmations

Chaque radiocommande est reconnue par le récepteur incorporé dans la logique de commande de NEOPLUS 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.

⚠ ATTENTION: toutes les séquences de mémorisation sont temporisées, c'est-à-dire qu'elles doivent être effectuées dans les limites de temps prévues.

- **Avec des 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.**

Quand la mémoire ne contient aucun code, on peut procéder à l'enregistrement de la première radiocommande de la manière suivante:

Tableau "A1"	Mémorisation du premier émetteur (fig. 11)	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 (pendant environ 3 secondes)	
3.	Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation	

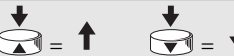
Note: Si la logique contient déjà des codes, à l'allumage on entend 2 bips brefs (bip) et on ne pourra pas procéder comme ci-dessus mais il faudra utiliser l'autre mode de mémorisation.

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. 12)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ du nouvel émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (dopo circa 5 secondi)	
2.	Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur déjà activé (ancien)	
3.	Presser encore la touche ■ du nouvel émetteur.	
4.	À la fin, 3 bips signaleront que le nouvel émetteur a été mémorisé correctement.	

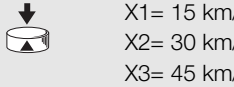
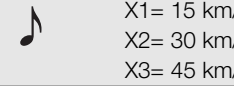
Note: Si la mémoire est pleine (14 codes), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

Quand il faut inverser le sens du mouvement par rapport aux touches de la radiocommande, procéder de la manière suivante:

Tableau "A3"	Inverser le sens du moteur par rapport aux commandes (fig. 13)	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.	Maintenir ensuite enfoncées les deux touches ▲ et ▼ (environ 4 secondes) jusqu'à ce que l'on entende le premier des 3 bips qui confirment l'inversion effective du sens du mouvement	
3.	Tester le nouveau sens de manœuvre, ▲ doit provoquer la "montée", ▼ doit provoquer la "descente".	

⚠ une intervention de l'anémomètre provoque, dans le moteur, une manœuvre équivalente à la touche ▲

Si on connecte un capteur de vent à l'entrée "capteurs", il est possible de sélectionner le niveau d'intervention entre 3 niveaux possibles : 1er = 15Km/h, 2e = 30Km/h et 3e = 45 Km/h. (À l'origine le niveau est le N°2). Quand le niveau est dépassé pendant plus de 3 secondes, une commande équivalente à la touche ▲ s'active et tout autre mouvement est bloqué jusqu'à ce que le vent retombe en dessous du niveau programmé. Pour modifier le niveau programmé:

Tableau "A4"	Changer le niveau d'intervention de la protection "vent" (fig. 14)	Exemple
1.	Presser la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes)	
2.	Presser lentement la touche ▲ un nombre de fois (1, 2 ou 3) égal au niveau désiré	
3.	Au bout de quelques instants, on entendra un nombre de bips identique au niveau désiré	
4.	Presser la touche ■ pour confirmer, autrement, attendre au moins 5 secondes sans confirmer pour abandonner la procédure sans modifier le niveau précédent	

S'il se révèle nécessaire d'effacer toutes les données contenues dans la mémoire de la logique de commande de NEOPLUS, on peut effectuer cette procédure. L'effacement de la mémoire est possible:

- avec un émetteur non mémorisé en commençant à partir du point A.
- avec un émetteur déjà mémorisé en commençant la procédure à partir du point N°1

On peut effacer:

- seulement les codes des émetteurs, en s'arrêtant au point N°4
- toutes les données (codes des émetteurs, sens du mouvement, niveau d'intervention de la protection "vent", adresse TTBUS, etc.) en complétant la procédure.

Tableau "A5" Effacement de la mémoire (fig. 15)		Exemple
➔ A	Avec le moteur non alimenté, activer l'entrée pas-à-pas et la maintenir active jusqu'à la fin de la procédure	 
B	Alimenter le moteur et attendre les 2 bips initiaux	  
➔ 1	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes)	  5s
2	Maintenir enfoncée la touche ▲ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ▼ exactement <u>durant le troisième bip.</u>	   
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 simultanément les deux touches ▲ et ▼, puis les relâcher.	dans les 2s  

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

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

Après l'alimentation, le moteur n'émet pas les 2 bips et l'entrée Pas-à-Pas ne commande aucun mouvement.

Contrôler que le moteur est alimenté à la tension de secteur prévue, si l'alimentation est correcte, il y a probablement une panne et la logique de commande du moteur doit être remplacée.

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 (l'adresse TTBUS, le niveau vent et soleil, le sens du mouvement sont erronés) contrôler et répéter éventuellement les programmations.

6) Caractéristiques techniques

Moteurs tubulaires NEOPLUS	: Voir données techniques sur l'étiquette
Logique électronique	
Alimentation	: Voir valeur indiquée sur l'étiquette
Tension signaux (pas-à-pas, capteurs)	: Environ 24Vcc
Température de fonctionnement	: -10 ÷ 70 °C
Niveaux capteur vent (anémomètre)	: Environ 30 ou bien 15 ou 45 Km/h (avec anémomètre de 0,4 Hz par Km/h)
Longueur câbles signaux (pas-à-pas, capteurs)	: maximum 30 m n cas de proximité avec d'autres câbles, autrement 100 m
Récepteur radio	
Fréquence	: 433,92 MHz
Codage	: 52 Bit rolling code FLOR
Portée des émetteurs ERGO et PLANO	: Estimée à 200 m en espace libre et à 35 m à l'intérieur d'édifices

Nice se réserve le droit de modifier ses produits à tout moment s'il le juge nécessaire.

Wichtige Hinweise

Die Motoren der Serie "NEOPLUS" wurden entwickelt, um die Bewegung von Jalousien und Markisen zu automatisieren; jeder andere Einsatz ist unsachgemäß. Die Installation muss von technischem Personal unter genauester Einhaltung der Sicherheitsvorschriften ausgeführt werden, insbesondere mit Bezug auf die elektrischen Anschlüsse.

Die minimale Installationshöhe ist 2,5 m. Die Motoren sind für Anwen-

dungen an Wohngebäuden geplant. Bei Geräten für Außenanwendungen muss das PVC-Versorgungskabel in einen Schutzkanal eingebaut werden. Den Rohrmotor keinen Quetschungen, Stößen, Stürzen oder Kontakt mit beliebigen Flüssigkeiten aussetzen; das Rohr in seiner ganzen Länge (Abb. 1) weder lochen noch Schrauben an ihm anbringen. Wartungs- und Reparaturarbeiten von technischem Fachpersonal ausführen lassen.

1) Beschreibung des Produkts

Die Motoren der Serie "NEOPLUS" (Abb. 2) enthalten eine Steuerung mit integriertem Funkempfänger, der auf einer Frequenz von 433.92 MHz mit Rolling-Code-Technologie arbeitet, die maximale Sicherheit gewährleistet. Für jeden Motor können bis zu 14 Funksteuerungen der Serie "ERGO" und "PLANO" (Abb. 3 und 4) oder Funksensoren gespeichert werden. Nach jedem Befehl wird der Motor ca. 2 Minuten lang gespeist; ein interner Endschalter unterbricht die Bewegung in der gewünschten Stellung.

Die Programmierung der Zusatzfunktionen kann von den Funksteuerungen aus erfolgen, ein Biepton wird ihre verschiedenen Phasen anleiten. Die Motoren können auch über eine externe Taste (Funktion Schrittbetrieb) oder per Bus "TTBUS" geschaltet werden. Als Optional erhältliche Sensoren für Wind, Sonne und Regen aktivieren das System auf automatische Weise, wenn es die Witterung erfordert.

2) Installation

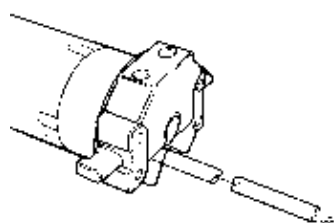
1. Den Motor (A) in sein Rohr einstecken, bis er das Ende der Endschaltermutter (E) berührt.
2. Das Rohr mit Schraube M4x10 an der Mitnehmnmutter (D) befestigen, um Schlüpfungen und Längsverschiebungen des Motors zu vermeiden (Abb. 6).

Abbildung 5

- A:** Rohrmotor NEOPLUS
B: Klammer und Distanzstück für die Montage
C: Halterung
D: Mitnehmnmutter
E: Endschaltermutter

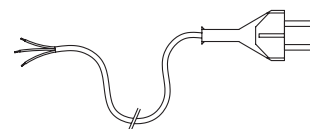
2.1) Elektrische Anschlüsse

Das Kabel komplett mit Verbinder, mit dem der Motor schnell abgetrennt werden kann, hat 6 Leiter:



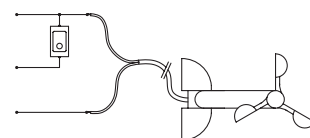
gelbes
Etikett

Braun = Phase
 Blau = Nullleiter
 Gelb/Grün = Erde



grünes
Etikett

Schwarz = Gemeinsam (0V)
 Weiß = Schrittb. + "TTBUS"
 Orange = Wettersensoren



⚠ Die vorgesehenen Anschlüsse genauestens wie angegeben durchführen, im Zweifelsfall KEINE Versuche machen, sondern die technischen Blätter zu Rate ziehen, die auch im WEB unter "www.niceforyou.com" zur Verfügung stehen.

Ein falscher Anschluss kann Defekte der Steuerung verursachen.

2.1.1) Eingang "Schrittbetrieb":

Um die Automatisierung manuell zu steuern, kann eine einfache Taste (zwischen gemeinsamem Leiter und Eingang Schrittbetrieb) angeschlossen werden. Der Betrieb erfolgt mit dieser Sequenz: Auf-Stop – Ab – Stop.

Wird die Taste länger als 3 Sekunden (aber kürzer als 10) gedrückt gehalten, so aktiviert sich immer eine Aufwärtsbewegung (wie durch Druck auf die Taste ▲ der Funksteuerungen).

Wird die Taste länger als 10 Sekunden gedrückt, so aktiviert sich immer eine Abwärtsbewegung (wie durch Druck auf Taste ▼). Diese Besonderheit kann nützlich sein, um die Bewegung mehrerer Motoren, unabhängig von ihrem Betriebsstatus, zu "synchronisieren".

2.1.2) Eingang "TTBUS":

Der "TTBUS" ist ein Bus, der entwickelt wurde, um die Steuerungen der Motoren für Markisen und Jalousien kontrollieren zu können. Der Bus sieht die Möglichkeit vor, separat bis zu 100 Steuerungen zu

kontrollieren, indem diese mit nur 2 Leitern (gemeinsamer Leiter und "TTBUS") parallelgeschaltet werden. Weitere Auskünfte sind in den Anleitungen der Fernsteuerungen per "TTBUS" enthalten.

2.1.3) Wettersensoren:

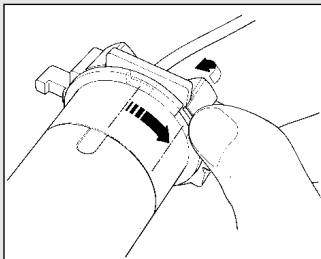
Am Eingang "Wettersensoren" (zwischen gemeinsamem Leiter und Eingang Wettersensoren) kann ein einfacher Windsensor (Windwächter) oder ein spezieller Wind-Sonne-Regen-Sensor angeschlossen werden. An demselben Sensor können bis zu 5 parallel-

geschaltete Steuerung angeschlossen werden, wobei die Polung der Signale zu beachten ist (an allen Motoren muss der schwarze Leiter mit dem schwarzen und der orangefarbige mit dem orangefarbenen verbunden werden).

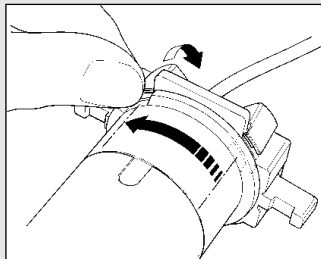
2.2) Verbinder und Versorgungskabel (nur für Personal des technischen Kundendienstes)

⚠ ACHTUNG: das Versorgungskabel darf nur vom Hersteller, dessen Kundendienst oder einer Person mit ähnlicher Qualifizierung abgetrennt werden.

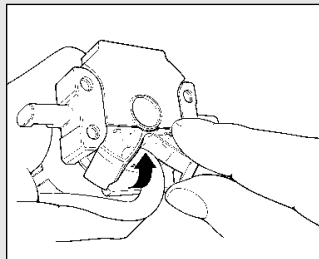
Falls der Motor vom Versorgungskabel abgetrennt werden muss, ist wie in den folgenden Abbildungen gezeigt vorzugehen:



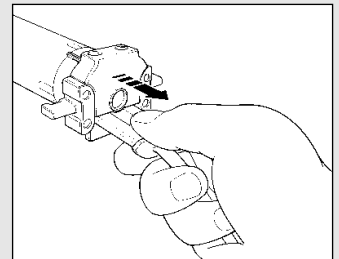
Die Nutmutter drehen, bis sich die Abkantung auf einem der Einspannzähne befindet, dann ausspannen.



Den Vorgang am anderen Zahn wiederholen



Das Kabel nach innen biegen und den Schutz entfernen, indem er behutsam nach außen gedreht wird



Den Verbinder herausziehen

3) Einstellung der Endschalter

Die Rohrmotoren haben ein Endschaltersystem, das die Versorgung unterbricht, wenn die Markise bzw. die Jalousie die Öffnungs- und Schließgrenze erreicht. Um diese Grenzen einzustellen und sie dem jeweiligen Bedarf anzupassen, genügt es, die beiden Stellschrauben zu regulieren, die "Auf" (Anhalten oben) und "Ab" (Anhalten unten) kontrollieren. Um festzustellen, wo sich diese Schrauben befinden, auf die Abbildungen Bezug nehmen, je nachdem, ob sich der Motor links (Abb. 7) oder rechts (Abb. 8) und, für die Jalousien, außen (Abb. 9 und 10) befindet. Die Endschaltergrenzen sind auf ca. 3 Umdrehungen der Welle voreingestellt.

Einstellung von "Ab":

1. Den Motor in "Ab" anlassen (▼ der Funksteuerungen).
2. Warten, bis der Motor anhält (Anhalten aufgrund der Auslösung des Endschalters ▼ in seiner derzeitigen Stellung)
3. Die Stellschraube Ab ▼ im Uhrzeigersinn (+) drehen, bis der Motor in der gewünschten Stellung anhält.

Einstellung von "Auf":

1. Den Motor in "Auf" anlassen (▲ der Funksteuerungen)
2. Warten, bis der Motor anhält (Anhalten aufgrund der Auslösung des Endschalters ▲) in seiner derzeitigen Stellung
3. Die Stellschraube Auf ▲ gegen den Uhrzeigersinn (-) drehen, bis der Motor in der gewünschten Stellung anhält.

4) Programmierungen

Jede Funksteuerung wird durch einen jeweils unterschiedlichen "Code" vom Empfänger erkannt, der sich in der Steuerung von NEOPLUS befindet. Es ist daher eine „Speicherung“ erforderlich, welche die Steuerung auf die Erkennung der einzelnen Funksteuerungen vorbereitet.

⚠ ACHTUNG: alle Speichersequenzen müssen innerhalb der vorgesehenen Zeitgrenzen ausgeführt werden.

• **An Funksteuerungen, die mehrere "Gruppen" vorsehen, muss vor der Speicherung die Gruppe gewählt werden, mit welcher 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.**

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

Tabelle "A1"	Speicherung des ersten Senders (Abb. 11)	Beispiel
1.	Sobald die Steuerung mit Spannung versorgt ist, wird man 2 lange Bieptöne (biiip) hören	 
2.	Innerhalb von 5 Sekunden auf Taste  des 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.

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

Tabelle "A2"	Speicherung anderer Sender (Abb. 12)	Beispiel
1.	Auf Taste  des neuen Senders drücken, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	  5s
2.	Langsam drei Mal auf Taste  eines bereits aktivierten Senders (alt) drücken	   X3
3.	Nochmals auf Taste  des neuen Senders drücken.	
4.	Am Ende werden 3 Bieptöne melden, dass der neue Sender korrekt gespeichert worden ist.	

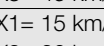
Anmerkung: Ist der Speicher voll (14 Codes), werden 6 Bieptöne melden, dass der Sender nicht gespeichert werden kann.

Wenn die Bewegungsrichtung im Vergleich zu den Tasten der Funksteuerung umgekehrt werden soll, wie folgt vorgehen

Tabelle "A3"	Umkehrung des Drehsinns des Motors im Vergleich zu den Steuertasten (Abb. 13)	Beispiel
1.	Auf Taste  eines bereits gespeicherten Senders drücken, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	  5s
2.	Dann beide Tasten  e  (ca. 4 Sekunden lang) gedrückt halten, bis man den ersten der 3 Bieptöne hört, welche die erfolgte Umkehrung bestätigen	   4s
3.	Die neue Bewegungsrichtung testen,  muss "Auf",  "Ab" verursachen	 =   = 

⚠ eine Auslösung des Windwächters verursacht im Motor eine Bewegung wie durch Taste 

Wird am Eingang "Sensoren" ein Windwächter angeschlossen, so kann man zwischen 3 möglichen Ansprechstufen wählen: 1. = 15Km/h, 2. = 30Km/h und 3. = 45 Km/h. (ursprünglich ist Stufe Nr. 2 eingestellt). Wird die Stufe länger als 3 Sekunden überschritten, aktiviert sich ein Befehl wie durch Taste , und jede Bewegung wird blockiert, bis sich der Wind wieder unter der programmierten Stufe befindet. Zur Änderung der programmierten Stufe:

Tabelle "A4"	Änderung der Ansprechstufe der Schutzvorrichtung "Wind" (Abb. 14)	Beispiel
1.	Auf Taste  eines bereits gespeicherten Senders drücken, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	  5s
2.	Langsam auf Taste  drücken, 1-,2- oder 3-mal, je nach gewünschter Stufe	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Nach kurzer Zeit wird man so viele Bieptöne hören, wie die Zahl der gewünschten Stufe ist	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Auf Taste  drücken, um zu bestätigen, andernfalls mindestens 5 Sekunden ohne zu bestätigen warten, um das Verfahren ohne Änderung der vorherigen Stufe abubrechen	

Sollte es nötig sein, alle Daten im Speicher der NEOPLUS Steuerung zu löschen, kann das folgende Verfahren durchgeführt werden. Das Löschen des Speichers ist möglich:

- mit einem nicht gespeicherten Sender, wobei man bei Punkt A beginnt
- mit einem bereits gespeicherten Sender, wobei man das Verfahren ab Punkt Nr. 1 beginnt

Gelöscht werden können:

- nur die Codes der Sender, wobei man das Verfahren an Punkt Nr. 4 beendet
- alle Daten (Sendercodes, Bewegungsrichtung, Ansprechstufe des Windwächters, TTBUS-Adresse, usw.), indem das ganze Verfahren durchgeführt wird.

Tabelle "A5" Löschen des Speichers (Abb. 15)		Beispiel
➔ A	Den Eingang Schrittbetrieb mit nicht gespeistem Motor aktivieren und bis zum Ende des Verfahrens aktiviert halten	 
B	Den Motor speisen und warten, bis man die 2 ersten Bieptöne hört	  
➔ 1	Auf die Taste  des Senders drücken, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	  5s
2	Auf Taste  des Senders drücken, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste  genau während des <u>dritten Bieptons</u> loslassen	   
3	Auf Taste  des Senders drücken, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste  genau während des <u>dritten Bieptons</u> loslassen	   
➔ 4	Auf Taste  des Senders drücken, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste  genau während des <u>dritten Bieptons</u> 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.

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

Nach seiner Versorgung gibt der Motor die 2 Bieptöne nicht ab und der Eingang Schrittbetrieb (PP) verursacht keine Bewegung.

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

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

Die Selbstdiagnose der gespeicherten Parameter hat eine Störung festgestellt (TTBUS-Adresse, Stufe des Windwächters, Bewegungsrichtung sind unkorrekt). Programmierungen kontrollieren und ggf. wiederholen.

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

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

6) Technische Merkmale

Rohrmotoren NEOPLUS	: Siehe technische Daten auf dem Etikett
Steuerung	
Versorgung	: Siehe Wert auf dem Etikett
Spannung der Signale (Schrittbetrieb, Sensoren)	: ca. 24Vdc
Betriebstemperatur	: -10 ÷ 70 °C
Stufen des Windwächters (Anemometer)	: ca. 30 oder 15 oder 45 Km/h (mit 0,4 Hz Windwächter/Km/h)
Kabellänge der Signale (Schrittbetrieb, Sensoren)	: max. 30m, falls in der Nähe anderer Kabel, andernfalls 100m
Funkempfänger	
Frequenz	: 433.92 MHz
Codierung	: 52 Bit Rolling Code FLOR
Reichweite der Sender ERGO und PLANO	: ca. 200 m auf freiem Feld, ca. 35 m in Gebäuden.

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

Advertencias

Los motores serie “NEOPLUS” han sido realizados para automatizar el movimiento de persianas y toldos; cualquier otro empleo es considerado inadecuado. La instalación tiene que ser efectuada por personal técnico, respetando las normas de seguridad, especialmente en lo que concierne las conexiones eléctricas. La altura de instalación mínima es de 2,5 m. Los motores han sido diseñados para un uso residencial.

Para los aparatos para uso exterior, el cable de alimentación de PVC se debe instalar adentro de un tubo de protección. Procure que el motor tubular no sufra aplastamientos, golpes, caídas o tenga contacto con líquidos de ningún tipo; no perforo ni aplique tornillos a lo largo del motor tubular (fig. 1). Diríjase a personal técnico competente para el mantenimiento o reparaciones.

1) Descripción del producto

Los motores serie “NEOPLUS” (fig. 2) tienen una central con radio-receptor incorporado que trabaja con una frecuencia de 433.92 MHz con tecnología rolling code, para garantizar elevados niveles de seguridad. Para cada motor es posible memorizar hasta 14 radiomandos de la serie “ERGO” y “PLANO” (figs. 3 y 4) o radiosensores. Después de cada mando, el motor es alimentado durante alrededor de 2 minutos, un fin de carrera eléctrico interior interrumpe el movimiento en correspondencia de la posición requerida.

La programación de las funciones adicionales es ejecutada por los radiomandos, un “Tono de aviso” (bip) guiará las diferentes etapas. También es posible accionar los motores con un botón exterior (con función Paso a Paso), o bien por medio de Bus “TTBUS”. Sensores opcionales de viento, sol y lluvia activan automáticamente el sistema cuando las condiciones climáticas lo requieren.

2) Instalación

1. Introduzca el motor (A) en el tubo de envoltura hasta que toque el extremo del casquillo de tope (E).

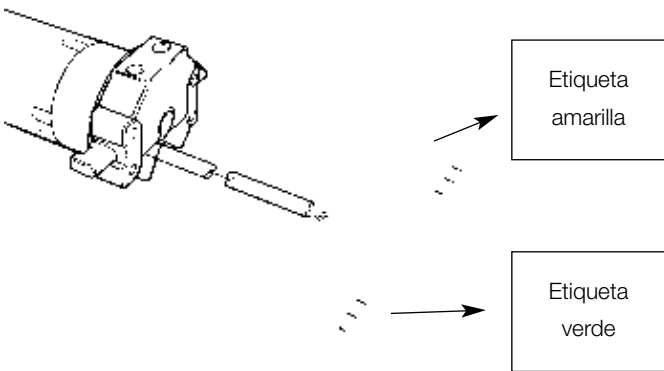
2. Fije el tubo con el casquillo de arrastre (D) por medio del tornillo M4x10 para evitar posibles deslizamientos y desplazamientos axiales del motor (fig. 6).

Figura 5

A: Motor tubular NEOPLUS
B: Clip y espaciador para montaje
C: Soporte
D: Casquillo de arrastre
E: Casquillo de tope

2.1) Conexiones eléctricas

El cable, junto con el conector que permite desconectar rápidamente el motor, tiene 6 conductores de conexión:



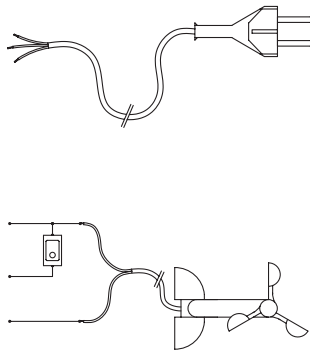
Etiqueta amarilla

Etiqueta verde

- Línea de alimentación de la red eléctrica: Fase, Neutro y Tierra
- Señales de mando de baja tensión (SELV): Paso a Paso o Bus “TTBUS” y sensores climáticos

Marrón	= Fase
Azul	= Neutro
Amarillo/Verde	= Tierra

Negro	= Común (0V)
Blanco	= Paso a P. + “TTBUS”
Naranja	= Sensores climáticos



⚠ Respete escrupulosamente las conexiones previstas y en caso de dudas, NO pruebe inútilmente, sino que consulte las fichas técnicas correspondientes que también están disponibles en el sitio "www.niceforyou.com".

Una conexión incorrecta puede provocar averías a la central de mando.

2.1.1) Entrada “Paso a Paso”

Para accionar la automatización en modo manual, es posible conectar un botón (entre Común y la entrada Paso a Paso). El modo de funcionamiento sigue la secuencia: subida-parada-bajada-parada. Si se mantiene oprimido el botón durante más de 3 segundos (pero menos de 10 seg.) siempre se activa una maniobra de subida (la que corresponde al botón ▲ de los radiomandos).

Si se mantiene oprimido el botón durante más de 10 segundos, siempre se activa una maniobra de bajada (correspondiente al botón ▼). Esta solución puede ser útil para “sincronizar” varios motores hacia la misma maniobra, independientemente del estado en que se encuentran.

2.1.2) Entrada "TTBUS"

El "TTBUS" es un Bus desarrollado para poder controlar las centrales de mando de los motores para toldos y persianas. El Bus prevé la posibilidad de controlar individualmente hasta 100 centrales,

conectándolas simplemente en paralelo con sólo 2 conductores (Común y "TTBUS"). Mayores informaciones se encuentran en las instrucciones en los mandos a distancia por "TTBUS".

2.1.3) Sensores climáticos

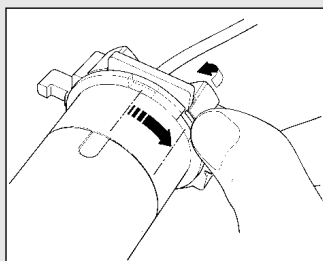
En la entrada "Sensores climáticos" (entre Común y la entrada Sensores climáticos) se puede conectar un sensor simple de viento (anemómetro), o bien un sensor especial de viento-sol-lluvia.

A un mismo sensor se pueden conectar hasta 5 centrales en paralelo, respetando la polaridad de las señales (en todo los motores, el conductor negro se conecta al negro y el naranja al naranja).

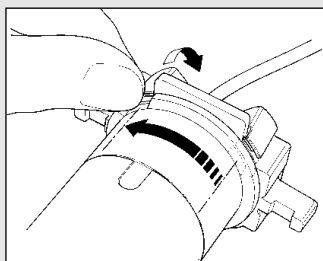
2.2) Conector y cable de alimentación (sólo para personal del servicio de asistencia técnica)

⚠ ATENCIÓN: el cable de alimentación tiene que ser desconectado sólo por personal del fabricante, del servicio de asistencia o por personas con la misma cualificación.

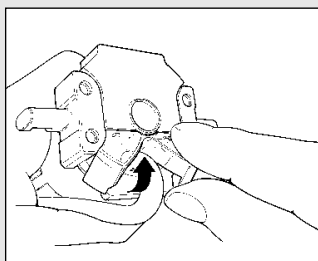
Si fuera necesario desconectar el motor del cable de alimentación, observe las indicaciones de las siguientes figuras:



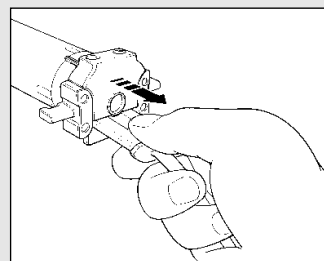
Gire la rosca hasta hacer coincidir el chaflán con uno de los dientes de enganche; después desenganche.



Repita lo mismo para el otro diente.



Pliegue el cable hacia adentro y quite la protección girándola delicadamente hacia afuera.



Extraiga el conector tirando del mismo.

3) Regulación de los fines de carrera

Los motores tubulares prevén un sistema de fin de carrera eléctrico que interrumpen la alimentación cuando el toldo o la persiana llegan al límite de apertura y cierre. Para regular dichos límites y adaptarlos al caso específico, es suficiente actuar sobre los dos tornillos de regulación que controlan la "subida" (parada arriba) y la "bajada" (parada abajo). Para localizar los tornillos de regulación, refiérase a las figuras según si el motor está a la izquierda (fig. 7) o bien a la derecha (fig. 8) y para persianas, si está afuera (figs. 9 y 10). Los límites de fin de carrera están preconfigurados en alrededor de 3 vueltas del eje.

Regulación de la "Bajada"

1. Haga que el motor arranque en el sentido de "Bajada" (▼ de los radiomandos).
2. Espere que el motor se detenga (parada causada por la activación en la posición actual del fin de carrera ▼).
3. Gire hacia la derecha (+) el tornillo de regulación que corresponde a la bajada ▼, hasta obtener la posición de parada deseada (procediendo con la regulación, el motor se detendrá en la posición nueva).

Regulación de la "Subida"

1. Haga que el motor arranque en el sentido de "Subida" (▲ de los radiomandos).
2. Espere que el motor se detenga (parada causada por la activación en la posición actual del fin de carrera ▲).
3. Gire hacia la izquierda (+) el tornillo de regulación que corresponde a la subida ▲, hasta obtener la posición de parada deseada (procediendo con la regulación, el motor se detendrá en la posición nueva).

4) Programaciones

Cada radiomando es reconocido por el receptor incorporado en la central de NEOPLUS a través de un "código" que es diferente de cualquier otro. Después, se requiere una etapa de "memorización" a través de la cual se prepara la central para que reconozca cada uno de los radiomandos.

⚠ ATENCIÓN: todas las secuencias de memorización son por tiempo, es decir que se deben efectuar dentro de los límites de tiempo previstos.

• **Con radiomandos que prevean varios "grupos", antes de proceder con la memorización, hay que elegir el grupo al cual asociar el motor.**

• **La programación por radio se puede realizar en todos los motores que se encuentran en el radio de alcance del transmisor y, por ello, es oportuno mantener alimentado sólo el motor que debe ser programado.**

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. 11)	Ejemplo
1.	Ni bien se conecta la alimentación de la central, se oirán 2 tonos de aviso largos (biiip)	
2.	Antes de 5 segundos, oprima y mantenga apretado el botón  del transmisor que se debe memorizar (durante alrededor de 3 segundos)	 3s
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 modo de memorización.

Cuando uno o varios transmisores ya han sido memorizados, se pueden activar otros de la siguiente manera

Tabla "A2"	Memorización de otros transmisores (fig. 12)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón  del transmisor nuevo hasta que se oiga un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos)	 5s
2.	Oprima lentamente 3 veces el botón  de un transmisor ya habilitado (viejo)	 X3
3.	Oprima de nuevo el botón  del transmisor nuevo.	
4.	Al final, 3 tonos de aviso indicarán que el transmisor nuevo ha sido memorizado correctamente.	

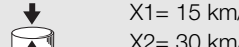
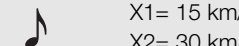
Nota: si la memoria está llena (14 códigos), 6 tonos de aviso indicarán que el transmisor no puede ser memorizado.

Cuando es necesario invertir la dirección de movimiento respecto de los botones del radiomando, siga estos pasos:

Tabla "A3"	Inversión de la dirección del motor respecto de los mandos (fig. 13)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón  de un transmisor ya memorizado hasta que se oiga un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos)	 5s
2.	Después, mantenga oprimido ambos botones  y  (alrededor de 4 segundos) hasta que se oiga el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la inversión de la dirección	 4s
3.	Pruebe la nueva dirección de la maniobra,  debe activar la "subida",  debe activar la "bajada".	

⚠ una activación del anemómetro provoca en el motor una maniobra equivalente al botón 

Si a la entrada "sensores" se conecta un sensor de viento, es posible seleccionar el nivel de activación entre 3 niveles posibles: 1° = 15 km/h, 2° = 30 km/h y 3° = 45 km/h. (originalmente, el nivel es el N° 2). Cuando el nivel es superado durante más de 3 segundos, se activa un mando que equivale al botón  y se bloquean todos los demás movimientos hasta que el viento no vuelva por debajo del nivel programado. Para modificar el nivel programado:

Tabla "A4"	Cambio del nivel de activación de la protección "viento" (fig. 14)	Ejemplo
1.	Oprima el botón  de un transmisor ya memorizado hasta que se oiga un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos)	 5s
2.	Oprima lentamente el botón  una cantidad de veces (1, 2 ó 3) igual al nivel deseado	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Después de un instante, se oirá una cantidad de tonos de aviso igual al nivel requerido	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Oprima el botón  para confirmar, en caso contrario, espere 5 segundos como mínimo sin confirmar para abortar el procedimiento sin cambiar el nivel anterior.	

Si fuera necesario borrar todos los datos contenidos en la memoria de la central de NEOPLUS, se puede ejecutar este procedimiento. La cancelación de la memoria es posible:

- con un transmisor no memorizado, empezando desde el punto A.
- con uno ya memorizado, empezando el procedimiento desde el punto N° 1.

Se pueden cancelar:

- sólo los códigos de los transmisores, terminando en el punto N° 4,
- todos los datos (códigos de los transmisores, dirección del movimiento, nivel del viento, dirección TTBUS, etc.) completando el procedimiento.

Tabla "A5"	Borrado de la memoria (fig. 15)	Ejemplo
➔ A	Con el motor no alimentado, active la entrada paso a paso y manténgala activo hasta el final del procedimiento.	 
B	Alimente el motor y espere los 2 tonos de aviso iniciales.	  
➔ 1	Mantenga apretado el botón  de un transmisor hasta que se oiga un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos).	  5s
2	Mantenga apretado el botón  del transmisor hasta que se oigan 3 tonos de aviso; suelte el botón  exactamente <u>durante el tercer tono de aviso</u> .	    
3	Mantenga apretado el botón  del transmisor hasta que se oigan 3 tonos de aviso; suelte el botón  exactamente <u>durante el tercer tono de aviso</u> .	    
➔ 4	Mantenga apretado el botón  del transmisor hasta que se oigan 3 tonos de aviso; suelte el botón  exactamente <u>durante el tercer tono de aviso</u> .	    
5	Si Ud. desea borrar todos los datos, oprima juntos antes de 2 segundos los dos botones  y  después suéltelos.	antes de 2s  

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

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

Después de la alimentación, el motor no emite los 2 tonos de aviso y la entrada Paso a Paso no acciona ningún movimiento.

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 la central del 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 (dirección TTBUS, nivel de viento y sol, dirección del movimiento son incorrectos); controle y, si fuera necesario, repita las programaciones.

6) Características técnicas

Motores tubulares NEOPLUS	: Véanse datos técnicos en la etiqueta
Central electrónica	
Alimentación	: Véase el valor indicado en la etiqueta
Tensión de las señales (paso a paso, sensores)	: Alrededor de 24Vdc
Temperatura de funcionamiento	: -10 ÷ 70 °C
Niveles sensor viento (anemómetro)	: Alrededor de 30 o bien 15 ó 45 km/h (con anemómetro de 0,4 Hz por km/h)
Longitud de los cables de las señales (paso a paso, sensores)	: máximo 30 m si está cerca de otros cables, en caso contrario 100 m.
Radiorreceptores	
Frecuencia	: 433.92 MHz
Codificación	: 52 Bit rolling code FLOR
Capacidad de los transmisores ERGO y PLANO	: Estimada en 200 m al aire libre y en 35 m en el interior de edificios.

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

Ostrzeżenia

Silniki z serii "NEOPLUSÓ" zostały zrealizowane do automatyzacji ruchu rolet i zasłon słonecznych; każde inne ich zastosowanie będzie nieprawidłowe. Instalowanie ma być wykonane przez wyspecjalizowany personel techniczny i zgodnie z normami bezpieczeństwa, a szczególnie tych, które odnoszą się do połączeń elektrycznych. Minimalna wysokość instalowania to 2,5 m. Silniki te przeznaczone są do użytku w zespołach

mieszkaniowych. Przewód zasilający z PCV w urządzeniu do użytku na zewnątrz, ma być zainstalowany wewnątrz kanału zabezpieczającego. Chronić silnik przed zgnieceniem, uderzeniem, spadnięciem lub kontaktem z płynami jakiegokolwiek natury; nie dziurawić i nie wkręcać śrub na całej długości rurowej (fig.1). Przed wykonaniem czynności konserwacyjnych lub napraw zwrócić się do personelu technicznego.

1) Opis produktu

Silniki z serii "NEOPLUSÓ" (fig. 2) zawierają centralę z wmontowanym odbiornikiem radiowym, działają przy częstotliwości 433.92 MHz z technologią rolling code i gwarantują wysoki poziom bezpieczeństwa. Do każdego silnika można dostosować aż do 14 pilotów z serii "ERGO" i "PLANO" (fig.3 i 4) lub radio-sensory. Po każdym włączeniu silnik jest zasilany przez około 2 minuty, wewnętrzny wyłącznik krańcowy elektryczny przerywa ruch odpowiednio na żądanej pozycji. Programowanie dodatkowych funkcji jest możliwe pilotami; jeden "bip"

akustyczny będzie kierował poszczególnymi fazami. Można kierować silnikami nawet zewnętrznym przyciskiem (funkcją Skok po Skoku) lub poprzez Bus "TTBUS". Sensory opcjonalne wiatru, słońca i deszczu uaktywniają automatycznie system, kiedy warunki klimatyczne tego wymagają.

2) Instalowanie

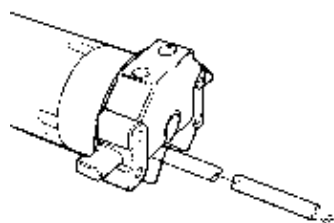
1. Włożyć silnik (A) do rury zwoju, aż do momentu styku z drążkiem wyłącznika krańcowego (E).
2. Przykręcić rurę do drążka przesuwu (D) śrubami M4x10 tak, aby uniknąć możliwego przesuwania i przestawiania osiowego silnika (fig. 6).

Figura 5

- A:** Silnik rurowy NEOPLUS
B: Klips i część odległościowa do montażu
C: Wspornik
D: Drążek przesuwu
E: Drążek wyłącznika krańcowego

2.1) Połączenia elektryczne

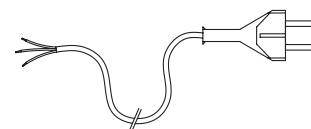
Przewód, zaopatrzony w łączę do szybkiego odłączenia silnika, jest 6-przewodowy:



Etykieta
żółta

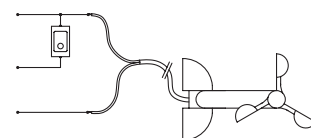
- Linia zasilania z sieci elektrycznej: Faza, Neutralny i Uziemienie
- Sygnały sterownicze przy bardzo niskim napięciu (SELV): Skok po Skoku lub Bus "TTBUS" i sensory klimatyczne

Brązowy = Faza
Niebieski = Neutralny
Żółto/zielone = Uziemienie



Etykieta
zielona

Czarny = Wspólny (0V)
Biały = Skok po S. + "TTBUS"
Pomarańczowy = Sen. Klim.



⚠ Przestrzegać skrupulatnie przewidziane połączenia, w wypadku niepewności zapoznać się z właściwymi kartami technicznymi, które dostępne są na stronie internetowej "www.niceforyou.com".

Nie wykonywać tych czynności bez odpowiedniej wiedzy i nie kombinować.

2.1.1) Wejście "Skok po Skoku":

Aby kierować automatyzacją ręcznie można połączyć prosty przycisk (pomiędzy Wspólnym i wejściem Skok po Skoku). Sposób funkcjonalności jest sekwencją: wzniesienie-stop-obniżenie-stop. Gdy przycisk zostanie pod naciskiem więcej niż 3 sekundy (ale mniej niż 10) uaktywnia się zawsze ruch wzniesienia (ten który odpowiada przyciskowi ▲ pilotowi).

Gdy przycisk zostanie przyciśnięty przez ponad 10 sekund uaktywnia się zawsze ruch obniżenia (który odpowiada przyciskowi ▼). Ten szczegół może być niezbędny do "synchronizacji" silników do ruchu niezależnie od stanu, w jakim się znajdują.

2.1.2) Wejście "TTBUS":

"TTBUS" jest to Bus rozpracowany do kontroli centrali rozrządu silników do zasłon i rolet. Bus przewiduje możliwość pojedynczej kontroli aż do 100 central łącząc je równolegle z tylko 2 przewodami (Wspólny i

"TTBUS"). Dodatkowe informacje znajdują się w instrukcjach pilotów "TTBUS".

2.1.3) Sensory klimatyczne:

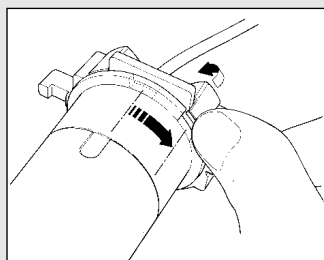
W wejściu "Sensorów klimatycznych" (pomiędzy Wspólnym i wejściem Sensorów klimatycznych) można podłączyć prosty sensor wiatru (anemometr) lub specjalny sensor wiatru-słońca-deszczu.

Do tego samego sensora można podłączyć równolegle 5 central zwracając uwagę na biegunowość sygnałów (we wszystkich silnikach czarny przewód ma być podłączony z czarnym i pomarańczowy z pomarańczowym).

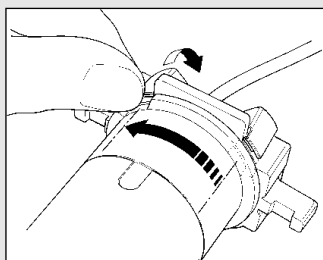
2.2) Łącze i przewód zasilający (tylko dla personelu obsługi technicznej)

⚠ UWAGA: odłączenie przewodu zasilającego może być wykonane tylko przez konstruktora, przez jego personel obsługi technicznej lub przez technika z podobną kwalifikacją.

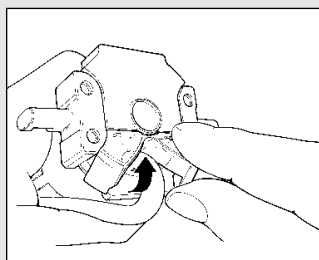
W wypadku, kiedy będzie konieczne odłączenie silnika od przewodu zasilającego należy postąpić tak, jak wskazano na następujących figurach:



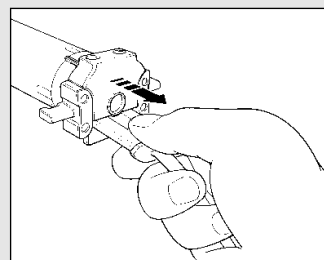
Kręcić tulejką aż do momentu dopasowania wycięcia z jednym ząbków zaczepu, po czym odzepić.



Powtórzyć czynność dla drugiego zęba.



Zgiąć do wnętrza przewód i ściągnąć zabezpieczenie lekko nim, kręcąc w kierunku na zewnątrz.



Ściągnąć łącze lekko ciągnąc nim.

3) Regulacja wyłączników krańcowych

Silniki rurowe przewidują elektryczny system wyłączników krańcowych, które przerywają zasilanie kiedy zasłona osiąga limit otwierania lub zamykania. Aby wyregulować te limity lub dostosować do pewnego specyficznego przypadku wystarczy wyregulować je specjalnymi regulacyjnymi śrubami, które kontrolują "Wzniesienie" (górne wzniesienie) i "obniżenie" (dolne zatrzymanie). Umieszczenie śrub regulacyjnych można odnaleźć na podstawie rysunku poszczególnego silnika, czy jest on po lewej (fig 7) czy po prawej stronie (fig. 8) czy do rolet, czy na zewnątrz (fig 9 i 10). Limity wyłączników krańcowych są już wstępnie ustawione na około 3 obroty wała.

Regulacja "Obniżenia":

1. Włączyć silnik w kierunku "Obniżenia" (▼ i pilotów).
2. Poczekać na zatrzymanie się silnika (zatrzymanie spowodowane interwencją, w aktualnej pozycji, przez wyłącznik krańcowy ▼).
3. Przekręcić śrubami regulacyjnymi odpowiednimi do obniżenia ▼ w kierunku zegarowym (+), aż do osiągnięcia żądanej pozycji zatrzymania (kontynuując regulację silnik zatrzyma się na nowej pozycji).

Regulacja "Wzniesienia":

1. Włączyć silnik w kierunku "Wzniesienia" (▲ i jednego z pilotów)
2. Poczekać na zatrzymanie się silnika (zatrzymanie spowodowane interwencją, w aktualnej pozycji, przez wyłącznik krańcowy ▲)
3. Przekręcić śrubami regulacyjnymi odpowiednimi do wzniesienia ▲ w kierunku przeciwnym zegarowym (-), aż do osiągnięcia żądanej pozycji zatrzymania (kontynuując regulację silnik zatrzyma się na nowej pozycji).

4) Programowanie

Każdy pilot rozpoznawany jest przez odbiornik wbudowany w centrali NEOPLUS poprzez "kod" inny od każdego pozostałego. Niezbędna jest więc faza "zachowywania", którą dostosowujemy się centralę do rozpoznania każdego pojedynczego pilota.

UWAGA: Wszystkie sekwencje programowania są na czas, to znaczy, że mają być wykonane w limitach przewidzianego czasu.

• Gdy piloty przewidują więcej "grup", przed przejściem do ich programowania należy wybrać grupę do której dostosować silnik.

• Radiowe programowanie może być wykonane we wszystkich silnikach, które znajdują się w promieniu zasięgu nadajnika; ma być zasilany wówczas, kiedy jest poddany takiej czynności.

Kiedy pamięć nie posiada żadnego koda można zacząć z wprowadzaniem pierwszego pilota według następującego sposobu:

Tabela "A1"	Zachowywanie pierwszego nadajnika (fig 11)	Przykład
1.	Zaraz po zasileniu centrali usłyszymy 2 długie bip (biip)	  
2.	W ciągu do 5 sekund przycisnąć przycisk  nadajnika, który chcemy zachować (na około 3 sekundy)	 3s
3.	Zwolnić przycisk  kiedy usłyszymy pierwszy z 3 bip, które potwierdzają zachowanie.	   

Uwaga: Gdy centrala posiada już kody, to po włączeniu usłyszymy 2 krótkie bip (bip) i nie będzie można wykonywać te same czynności jak te wyżej opisane ale należy zastosować inny sposób zachowywania.

Gdy jeden lub więcej nadajników zostały już zachowane można uaktywnić inne w następujący sposób.

Tabela "A2"	Zachowywanie innych nadajników (fig 12)	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk  nowego nadajnika do momentu usłyszenia bip (po około 5 sekundach)	  5s
2.	Lekko 3-krotnie przycisnąć przycisk  już funkcjonalnego nadajnika (starego)	 X3
3.	Ponownie przycisnąć przycisk  nowego nadajnika	
4.	Na koniec 3 bip zasygnalizują, że nowy nadajnik został prawidłowo zachowany.	  

Nota: gdy pamięć jest pełna (14 kodów) to 6 bip zasygnalizują, że nadajnik nie może być zachowany.

Kiedy będzie konieczne zmiana kierunku ruchu w stosunku do przycisków pilota należy postąpić następująco:

Tabela "A3"	Zmiana kierunku silnika w stosunku do funkcji (fig 13)	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk  już zachowanego nadajnika aż do usłyszenia jednego bip (po około 5 sekundach)	  5s
2.	Następnie przycisnąć jednocześnie te dwa przyciski  aż  (około 4 sekund) do usłyszenia pierwszego z 3 bip, które potwierdzają wykonaną zmianę kierunku	     4s
3.	Spróbować czy efektywnie kierunek został zmieniony:  wykonać "wzniesienie",  i wykonać "obniżenie".	 =   = 

! interwencja anemometra powoduje w silniku ruch taki jak przyciska 

Gdy w wejściu "sensory" zostanie podłączony sensor wiatru można wybrać poziom interwencji pomiędzy 3 możliwymi: 1°= 15Km/godz, 2°= 30Km/godz i 3°= 45 Km/godz. (Oryginalnie poziom ustawiony jest na nr. N°2). Kiedy poziom zostanie przekroczony o 3 sekundy uaktywnia się podobną funkcję do przyciska  i blokuje się każdy inny ruch aż do momentu kiedy wiatr nie obniży się do poziomu zaprogramowanego. Aby zmienić zaprogramowany poziom:

Tabela "A4"	Zmiana poziomu interwencji zabezpieczenia "wiatr" (fig 14)	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk  już zachowanego nadajnika aż do usłyszenia jednego bip (po około 5 sekundach)	  5s
2.	Lekko przycisnąć przycisk  kilkakrotnie (1, 2 lub 3 razy) równy żądanemu poziomowi.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Po jakiejś chwili usłyszysz się tyle samo bip jaki jest żądany poziom.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Przycisnąć przycisk  , aby potwierdzić a w przeciwnym wypadku odczekać 5 sekund bez potwierdzenie aby anulować poprzednio wprowadzone zmiany poziomu.	

W wypadku konieczności skasowania wszystkich danych w pamięci w centrali NEOPLUS, można postąpić dwoma sposobami:

- nadajnikiem nie zachowanym poczynawszy od punktu A.
- Jednym już zachowanym rozpoczynając całą procedurę od punktu nr.1

Można skasować:

- Tylko kody nadajników, kończąc w punkcie nr. 4
- Wszystkie dane (kody nadajników, kierunek ruchu, poziom wiatru, adres TTBUS, itp.) kończąc procedurę.

Tabela "A5"	Kasowanie pamięci (fig 15)	Przykład
➔ A	Gdy silnik jest nie zasilany uaktywnić wejście skok po skoku i utrzymać go aktywny aż do końca procedury.	 
B	Zasilić silnik i odczekać na 2 bip początkowe	  
➔ 1	Utrzymać pod naciskiem przycisk  już zachowanego nadajnika aż do usłyszenia bip (po około 5 sekundach)	  5s
2	Utrzymać pod naciskiem przycisk  nadajnika aż do usłyszenia 3 bip; zwolnić  przycisk w momencie trzeciego bip.	   
3	Utrzymać pod naciskiem przycisk  nadajnika aż do momentu usłyszenia 3 bip; zwolnić przycisk  dokładnie w momencie 3 bip	   
➔ 4	Utrzymać pod naciskiem przycisk  nadajnika aż do momentu usłyszenia 3 bip; zwolnić przycisk  dokładnie podczas trzeciego bip	   
5	Gdy chcemy skasować wszystkie dane to do 2 sekund przycisnąć jednocześnie dwa przyciski  i  , później je zwolnić.	(do 2 s)  

Po jakiejś chwili 5 bip zasygnalizują, że wszystkie kody w pamięci zostały skasowane.

5) Co robić gdy... tzn. mały przewodnik w wypadku gdy coś nie działa prawidłowo!

Po zasileniu silnika nie wydaje 2 bip i wejście Skok po Skoku nie kieruje żadnym ruchem.

Sprawdzić czy silnik jest zasilony do przewidzianej sieci, gdy zasilenie jest prawidłowe to możliwe, że jest to poważna wada i centrala silnika ma być wymieniona.

Po włączeniu słyszymy 10 bip później zaczyna się ruch:

Autodiagnoza parametrów w pamięci odczytała anomalie (adres TTBUS, poziom wiatru i słońca, błędny kierunek ruchu) sprawdzić i ewentualnie powtórzyć programowanie.

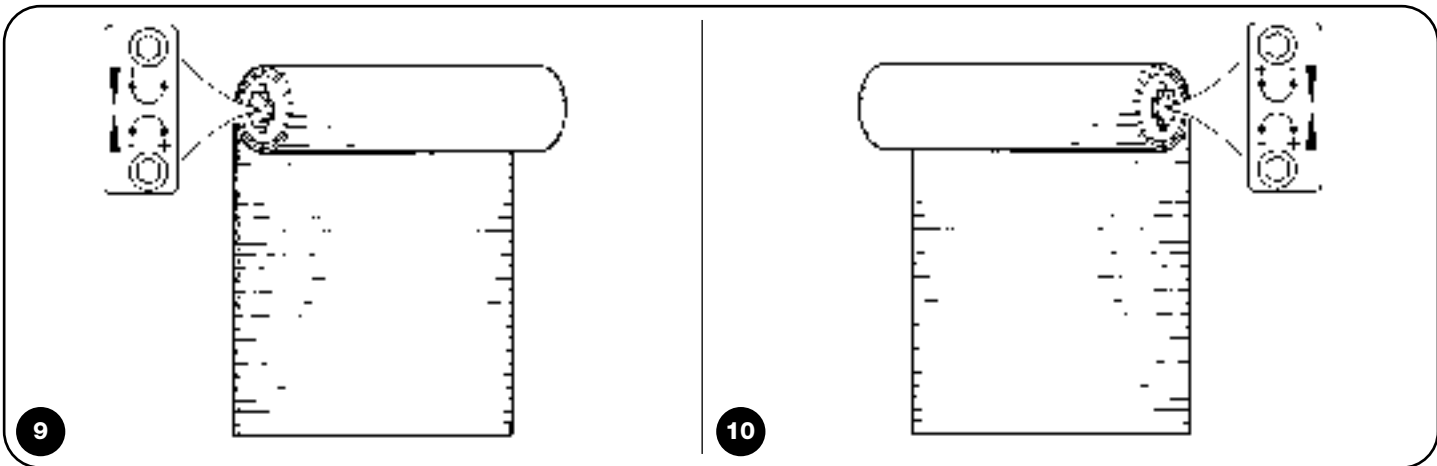
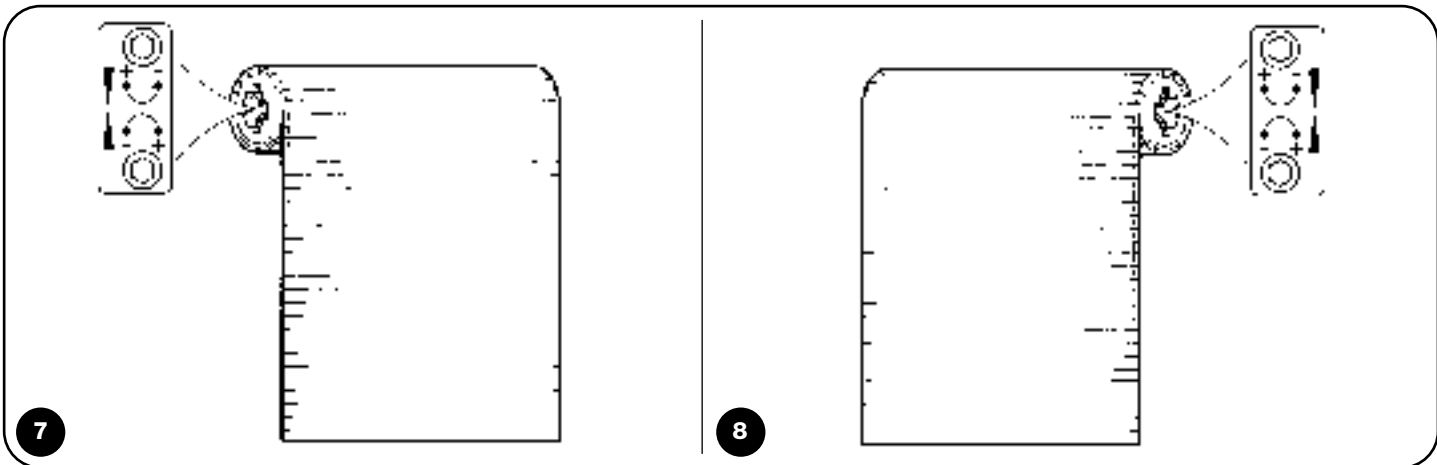
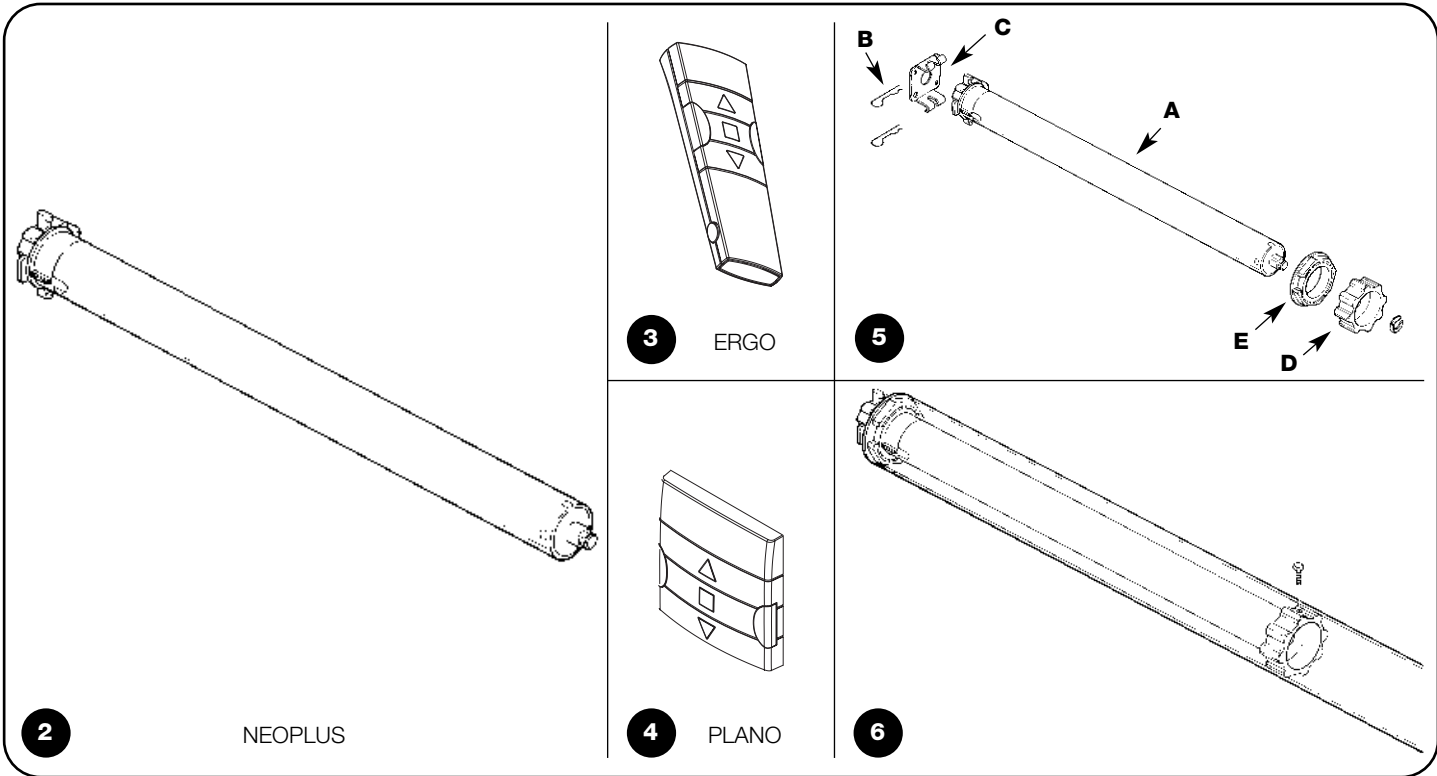
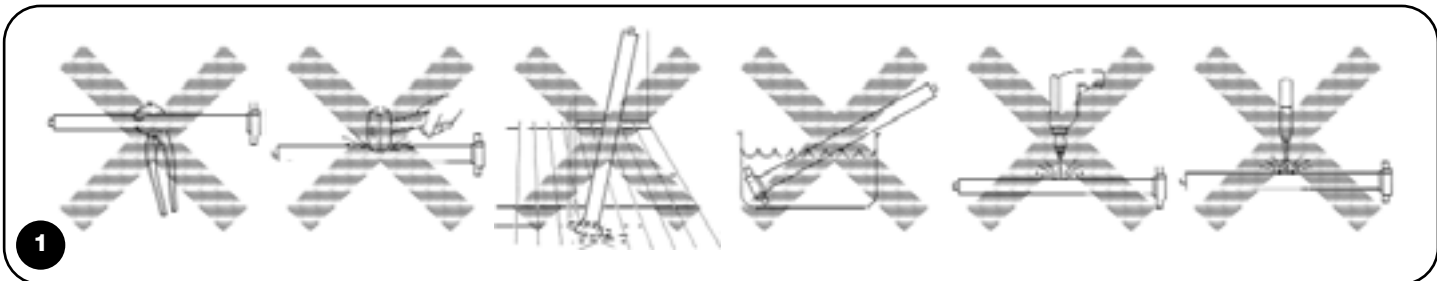
Po sygnale radiowym słyszymy 6 bip i ruch nie zaczyna się:

pilot znajduje się poza synchronizmem, należy powtórzyć zachowywanie pilota.

6) Dane techniczne

Silniki rurowe NEOPLUS	: patrz dane techniczne na etykietce
Centrala elektroniczna	
Zasilenie	: Patrz wartość na etykietce
Napięcia sygnałów (skok po skoku, sensory)	: około 24Vps
Temperatura funkcjonalności	: -10 ÷ 70 °C
Poziomy sensora wiatru (anemometr)	: około 30 lub 15, lub 45 Km/godz (z anemometrem o 0,4 Hz na Km/h) godz
Długość przewodów sygnału (skok po skoku, sensorów)	: maksymalnie 30m gdy jest to w pobliżu innych przewodów, w innym przypadku 100m
Odbiornik radiowy	
Częstotliwość	: 433.92 MHz
Kodowanie	: 52 Bit rolling code FLOR
Zasięg nadajników ERGO i PLANO	: obliczona na 200 m gdy przestrzeń jest wolna i 35 m gdy jest to wewnątrz budynków.

Nice zastrzega sobie prawo do wprowadzenia zmian w produktach w każdym momencie, kiedy będzie uważała za niezbędne.



11



~3 s



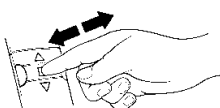
GB

12

+5 s



X3



X1



I

13

+5 s



~4 s



F

14

+5 s



X1= 15 Km/h
X2= 30 Km/h
X3= 45 Km/h





D

15

+5 s



3° bip



3° bip



E

15

3° bip



Only TX

2 s

All

-2 s X 1



PL

Dichiarazione di conformità

N°: AXIS RATIO Rev 0

declaration of conformity

NEOPLUS è prodotto da MOTUS Srl (MI) ed è identico al corrispettivo modello AXIS RATIO. Motus Srl è una società del gruppo Nice Spa.

NEOPLUS is produced by Motus s.r.l. (MI) and is identical to the corresponding model AXIS RATIO. Motus s.r.l. is a company of the Nice s.p.a. group

MOTUS S.r.l. via dei chiosi 18, 20040 Cavenago di Brianza (MI) ITALY

dichiara che il prodotto: "AXIS RATIO"

declares that the product: "AXIS RATIO"

motoriduttore per tapparelle; tende da sole e serrande, serie "Medium"

gear motor for rolling shutters, awnings and blinds, "Medium" series

risulta conforme ai requisiti essenziali di sicurezza delle direttive:

Appears to be in conformity with the following community (EEC) regulations

73/23/CEE Direttiva Bassa Tensione / Low Voltage Directive

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

1995/5/CE Apparecchiature radio e terminali di telecomunicazione / 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 specifications

LVD: CEI EN 60335-1/1995 + A12 + A1 + A13 + A14

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

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

Data /date

10 Settembre 2001

Amministratore Delegato / General Manager

Lauro Buoro



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

Nice SpA, Oderzo TV Italia
Via Pezza Alta, 13 Z. I. Rustignè
Tel. +39.0422.85.38.38
Fax +39.0422.85.35.85

E-mail info@niceforyou.com
Web site <http://www.niceforyou.com>

Nice France, Buchelay
Tel. +33.(0)1.30.33.95.95
Fax +33 (0)1.30.33.95.96

Nice Polska, Pruszków
Tel. +48.22.728.33.22
Fax +48.22.728.25.10

