

Neo Mat MHT Neo Mat LHT

CE

Tubular motor



EN - Instructions and warnings for installation and use

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

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

DE - Installierungs-und Gebrauchsanleitungen und Hinweise

ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

PL - Instrukcje i ostrzeżenia do instalacji i użytkowania

NL - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik

Nice

Safety measures and warnings

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

INSTALLATION:

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

PRODUCT USE:

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

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

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

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

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

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

requested.

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

For maintenance and repairs contact a qualified technician.

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

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

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

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

1) Product description

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

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

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

The Neo Mat series motors may be programmed to activate the programmable torque reduction ("RDC" function) which decreases the torque of the motor by about 50% just before the awning is completely closed to avoid pulling the canvas excessively. The Neo Mat motors also features an "RDT" draw release function that reduces the stretch of the fabric momentarily after the closing operation has been completed, to prevent prolonged stretching. The CAT, RDC and RDT functions have been especially studied to simulate the careful and meticulous behaviour of a person who opens and closes the awning manually.

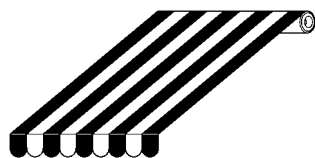
The Neo Mat series motors incorporate a radio receiver operating at a frequency of 433.92 MHz, with rolling code technology that guarantees high levels of security. It is possible to memorize up to 14 transmitters for each motor in the ERGO, PLANO and NICEWAY series; see figure 3; that allow the remote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

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

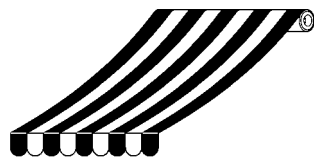
The programming of the limit switches and additional functions can be done directly from the transmitters, with beeps that sound to guide users through the various phases.

The Neo Mat motors can be programmed with particular functions to resolve specific problems:

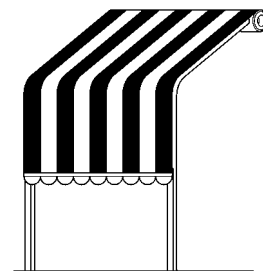
- **FRT**: this function allows the canvas to be drawn by a programmable measure, after the awning has reached the complete opening. It lets you eliminate the unsightly slack areas of the canvas when the awning is open. For further details see **table A9**.
- **FTC**: to motorise awnings that are kept taut through an automatic hooking mechanism, e.g. stationary canopies. For further details see **table A10**.



Without FRT



With FRT



Arbour awning with hooks

1.1) When to use the automatic realignment emergency manoeuvre

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

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

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

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

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

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

2) Installation

⚠ Incorrect installation could cause serious injury.

Proceed as follows to prepare the motor:

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

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

2.1) Electrical connections

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

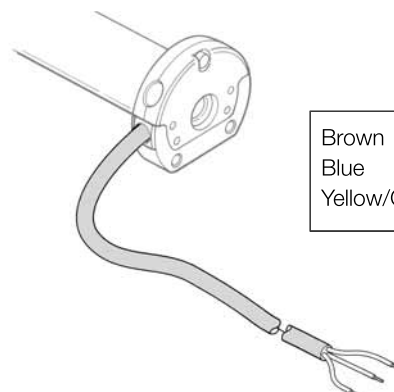
⚠ Carefully follow all the connection instructions, if you have any doubts do not make experiments but consult the relevant technical specifications sheets which are also available on the web site www.niceforyou.com.

An incorrect connection may be dangerous and cause damage to the system.

The cable for the electrical connections of the Neo Mat motor has 3 connection conductors:

- Phase, Neutral and Earth.

Check that the mains voltage corresponds to the Neo Mat plate data.

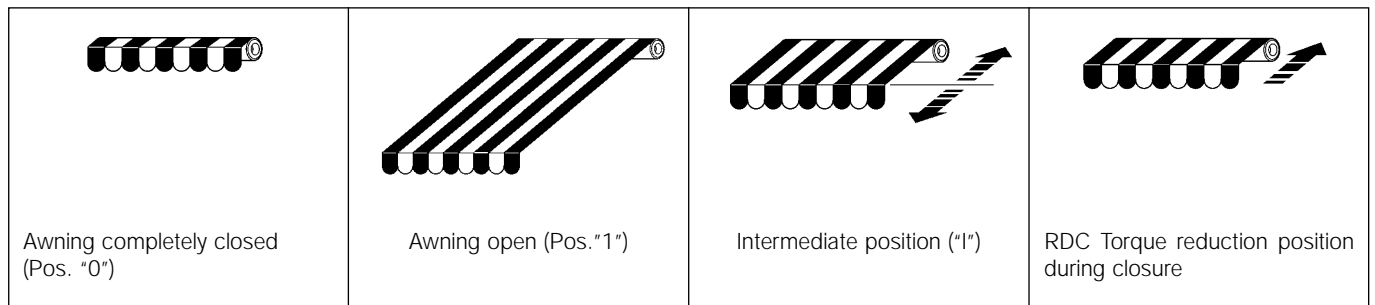


- | | |
|--------------|-----------|
| Brown | = Phase |
| Blue | = Neutral |
| Yellow/Green | = Earth |

3) Adjustments

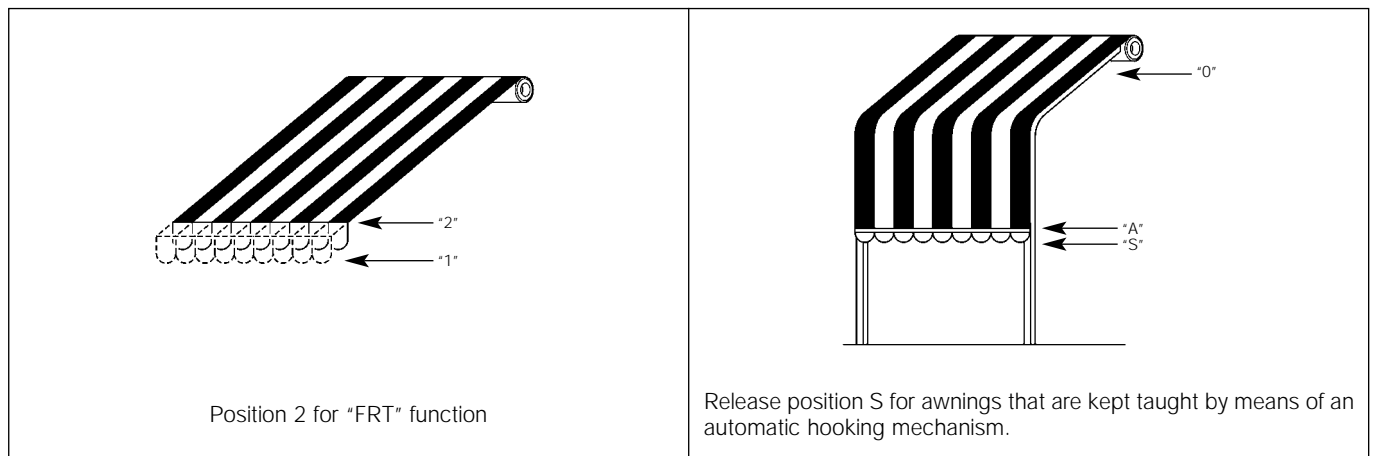
The tubular motors feature an electronic limit switch system, the electronic control unit interrupts the movement when the awning reaches the set opening and closing positions. These positions must be programmed into the memory after the motor has been installed and the awning mounted.

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



The following can also be programmed:

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



4) Programming

The programming phase is divided into 3 parts:



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

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

WARNING:

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

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

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

4.1) Programming the transmitters

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

See table A2 for the memorization of additional transmitters

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

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

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

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

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

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

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

The programming of the limit switches "0" and "1" also automatically enables the RDC function (reduction of the traction torque). The function is set on the "standard" level and the installer may modify the level with the procedure in paragraph 4.3.3 or may disable the function using table A7 of the manual.





4.3) Optional programming

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

4.3.1) Memorisation of the intermediate position "I"

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

Follow the procedure shown in table A4 to memorise the intermediate position:

Table "A4"	Programming of the intermediate position "I"	Example
1.	Using buttons ▲ ■ ▼ of a remote control, move the awning into the "I" position to be memorised	
2.	Press and hold down button ■ until you hear a beep (after about 5 seconds)	
3.	Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	
4.	Press buttons ▼ and ▲ together until 3 beeps are heard, indicating that the position has been memorised	

4.3.2) Cancellation of the positions or RDC function

To modify the previously memorised positions, they must firstly be cancelled and then the new positions programmed again. In position "1" it can be changed without cancelling it (see table "A12").

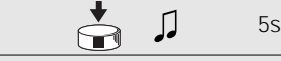
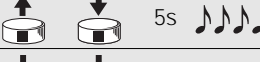



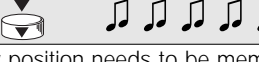


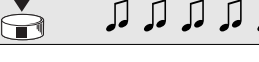
Table "A5"	Cancellation of the intermediate position "I"	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	
2.	Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	
3.	Press buttons ▼ and ▲ together until 5 beeps are heard, indicating that the intermediate position has been cancelled	

Table "A6"	Cancellation of positions "0" and "1"	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	
2.	Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	
3.	Press button ▼ until 5 beeps signal that positions "0" and "1" have been cancelled	

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






Note: the intermediate positions "I" and the RDC function that are programmed are not cancelled. If you wish to cancel everything (including the codes of the transmitters), refer to table "A13".

Table "A7"	Cancellation of the torque reduction function (RDC)	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	
2.	Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	
3.	Press button ■ until 5 beeps signal that RDC function has been deactivated	

Note: Now the awning will close at full force








4.3.3) RDC level programming through the transmitter

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

Table "A8"	RDC level programming	Example
1.	Press the ▲ and ■ keys of the transmitter memorised in mode I at the same time until the motor makes 1 beep	 
2.	Within 5 seconds, with a frequency of 2 seconds, the raising button of the transmitter to select the desired level: - pressed once = level 1 (standard(*) reduction of the motor torque) - pressed twice = level 2 (greater reduction of the motor torque) - pressed 3 times = level 3 (much greater reduction of the motor torque) - pressed 4 times = level 4 (high reduction of the motor torque)	 x1 = level 1 x2 = level 2 x3 = level 3 x4 = level 4
3.	Wait for the motor to confirm the level just selected with a number beeps (example: 3 beeps = level 3 selected)	
4.	Within 5 seconds from the last beep, confirm the level by briefly pressing the ■ key	 5s
5.	If the procedure has been carried out correctly the motor will make 3 beeps	

4.3.4) Activation of the Closure torque reduction (RDC)












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

Table "A9"	Programming the torque reduction (RDC)	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard	  5s 
3.	Press button ■ until 3 beeps indicate that the RDC function has been activated	 

4.3.5) Programming of the "FRT" function

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

Follow the indications in table "A10" to program position "2".

Table "A10"	Programming position "2"	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Press and hold buttons ■ ▼ for another 5 seconds until 2 rapid beeps are heard. At this point the awning automatically moves to the position of the lower limit switch (position "1")	  5s  
3.	Use buttons ▼ and ▲ within 5 seconds to position the awning in the desired retraction position	  
4.	Confirm the position with button ■ of the transmitter within 5 seconds until 3 beeps are heard. Afterwards the awning will move to the lower programmed limit switch position (position "1")	 














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

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

4.3.6) Programming of the "FTC" function.

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















Follow the procedure indicated in table "A11" to program position "S":

Table "A11"	Programming the release position "S"	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Press and hold buttons ■ ▼ for another 5 seconds until 2 rapid beeps are heard. At this point the awning automatically moves to position "1"	  5s  
3.	Use buttons ▼ and ▲ within 5 seconds to position the awning in the release position "S" (below position "1")	 / 
4.	Confirm the position by pressing buttons ▼ and ▲ of the transmitter together within 5 seconds until 3 beeps are heard. At this point the awning will automatically move to position "0"	    

Note: if the programming described in point 4 is not confirmed the modifications are aborted and the previous programming is maintained. If after having programmed this function you wish to eliminate it, the procedure in table "A12" must be followed, omitting step 3 which would modify position "1".

4.3.7) Modifying position "1"

Follow the procedure indicated in table "A12" to modify position "1":

Table "A12"	Modifying position "1"	Example
1.	Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2.	Press and hold buttons ■ ▼ for another 5 seconds until 2 rapid beeps are heard. At this point the awning automatically moves to the position "1"	  5s  
3.	Use buttons ▼ and ▲ within 5 seconds to reposition the awning in the new position to be programmed	 / 
4.	Confirm the position by pressing buttons ■ ▼ of the transmitter together within 5 seconds until 3 beeps are heard and a short up and down movement is performed.	     

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

4.4) Memory deletion


























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

The memory can be cancelled:

- with one transmitter already memorised (table "A13")
- with no transmitter memorised (table "A14").




The following can be cancelled:

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

Table "A13"	Cancellation of the memory with a memorised transmitter	Example
1.	Keep button  of the transmitter pushed until a beep is heard (after approx. 5 seconds).	 5s 
2.	Keep button  of the transmitter pushed until 3 beeps are heard; release button  on the third beep.	   
3.	Keep button  of the transmitter pushed until 3 beeps are heard; release button  on the third beep.	   
4.	Keep button  of the transmitter pushed until 3 beeps are heard; release button  on the third beep.	   
5.	If you wish to cancel all data, push buttons  and  together within 2 seconds and then release them.	within 2s  

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

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

Table "A14"	Cancellation of the memory with a non-memorised transmitter	Example
1.	Turn the power supply off for at least 3 seconds.	 3s
2.	Turn on the power and within 10 seconds rotate the emergency manoeuvre for at least 6 turns	  x6 within 10s
3.	At this point, within 1 minute, it is possible to delete the memory using the procedure in table A13 with any transmitter, even if not memorised.	60s Table "A10"

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

5) Climate management

Response to sun:

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

Special cases:

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

Response to rain:

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

Special cases:

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

Response to wind:

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

Special cases:

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

SUN ON Function:

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

6) Additional information

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

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

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

6.1) Available transmitters

Table A15 indicates the transmitters that can be used with the related coding.

Table "A15"

Transmitters

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

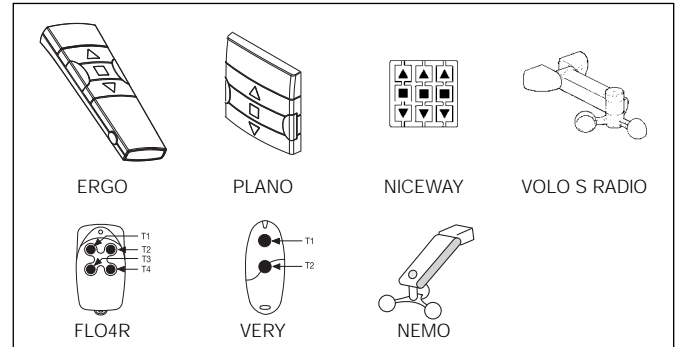
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (the whole series)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



6.2) Memorizing the transmitters in Mode I and Mode II

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

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

6.2.1) Mode I

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

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

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

Mode I

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

6.2.2) Mode II

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

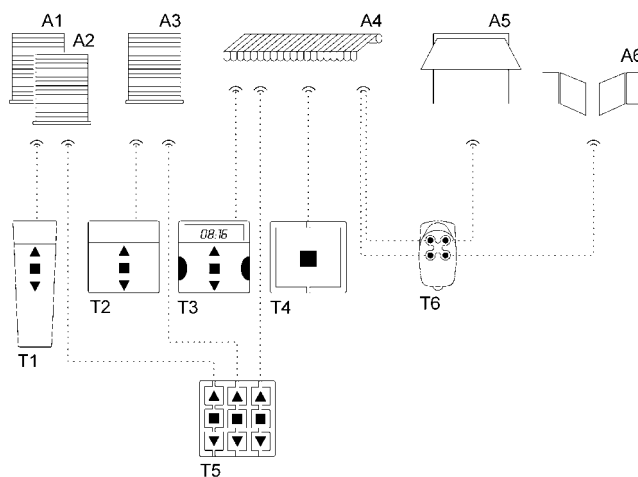
Mode II

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

6.2.3) Example of Mode I and Mode II combined memorization

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

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



WARNING:

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

When one or more transmitters have already been memorized, others may be memorized in Mode II as shown in table A16.

Table "A16"	Memorizing additional transmitters in Mode II	Example
1.	Press and hold down the button to be memorized of the new transmitter (for approx. 5 seconds) until you hear a beep; then release it	New 5s
2.	EWithin 5 seconds push and hold the button of an old and already memorized transmitter (approx. 5 seconds) until 2 beeps are heard; then release the button	Old 5s
3.	Within 5 seconds start to push the same button of the old transmitter the same number of times equal to the required command: 1="Step-by-Step" 2="Up" 3="Down" 4="Stop"	New 1-4
4.	After about 3 seconds the same number of beeps as the selected command are heard.	3s 1-4
5.	Within 2 seconds push the same button of the new transmitter	New
6.	Release the button when you hear the first of the 3 beeps confirming memorization	

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

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

A new transmitter can easily be memorized with the same characteristics as that of the old one by following the procedure in table A17. The "new" transmitter will inherit the characteristics of the old one, i.e. if the old transmitter was memorized in Mode 1, the new one will also function in Mode 1, if the old transmitter was memorized in Mode II then the button of the new transmitter will be associated to the same command as that of the old one.

Table "A17"	Memorizing other transmitters	Example
1.	Press and hold down the button to be memorized of the new transmitter (for approx. 3 seconds) then release it	New >3s
2.	Press and hold down the button to be memorized of the old transmitter (for approx. 3 seconds) then release it	Old >3s
3.	Press and hold down the button to be memorized of the new transmitter (for approx. 3 seconds) then release it	New >3s
4.	Press and hold down the button to be memorized of the old transmitter (for approx. 3 seconds) then release it	Old >3s
5.	The memorization of the new transmitter is confirmed with 3 beeps	

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

7) Disposal

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

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

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

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

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



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

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

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

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

The motor does not move after a command is given.

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Operation is subject to the following two conditions:

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

Avvertenze e precauzioni per la sicurezza:

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

INSTALLAZIONE:

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

USO DEL PRODOTTO:

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

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

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

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

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

Il cavo di alimentazione in PVC in dotazione ai motori serie Neo Mat li ren-

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

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

Rivolgersi a personale tecnico competente per manutenzioni e riparazioni.

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

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

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

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

1) Descrizione del prodotto

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

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

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

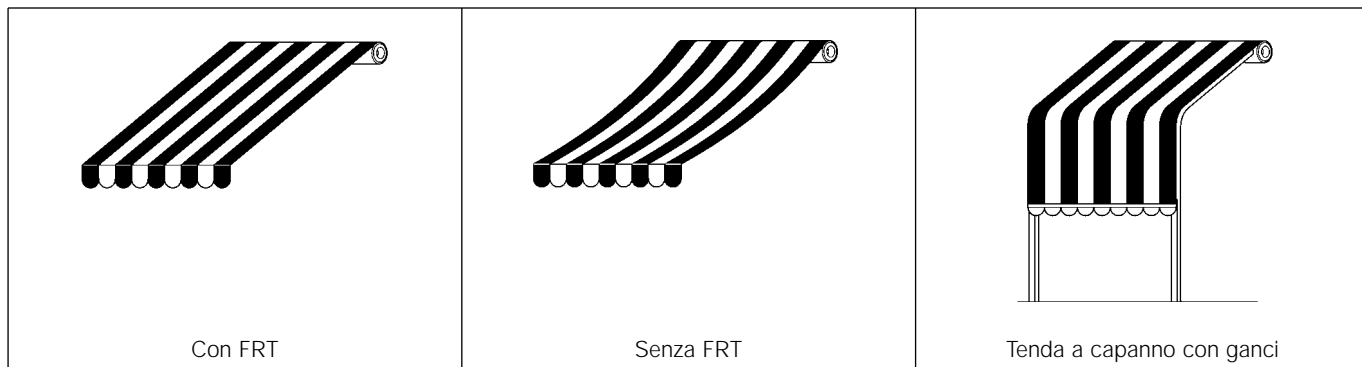
I motori serie Neo Mat contengono anche un con ricevitore radio che opera alla frequenza di 433.92 MHz con tecnologia rolling code, per garantire elevati livelli di sicurezza. Per ogni motore è possibile

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

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

Sui motori Neo Mat possono essere programmate delle funzioni particolari che risolvono dei problemi specifici:

- **FRT**: questa funzione permette di ritirare il telo, di una misura programmabile, dopo che la tenda ha raggiunto la completa apertura. Permette di eliminare gli antiestetici allentamenti del telo quando la tenda è aperta. Per ulteriori dettagli vedere **tabella A9**.
- **FTC**: permette di motorizzare tende che vengono mantenute tese attraverso un meccanismo di aggancio automatico, ad esempio le tende a capanno. Per ulteriori dettagli vedere **tabella A10**.



1.1) Quando si utilizza la manovra di soccorso riallineamento automatico

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

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

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

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

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

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

2) Installazione

⚠ L'installazione non corretta può causare gravi ferite

Preparare il motore con la seguente sequenza di operazioni:

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

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

2.1) Collegamenti elettrici

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

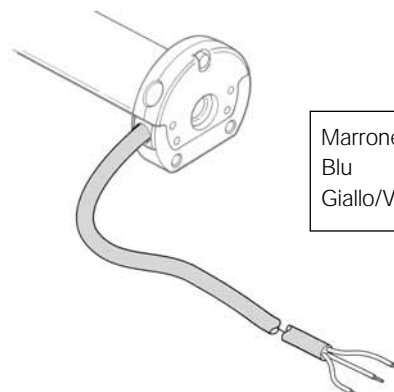
⚠ Rispettare scrupolosamente i collegamenti previsti; in caso di dubbio non tentare invano ma consultare le apposite schede tecniche di approfondimento disponibili anche sul sito "www.niceforyou.com".

Un collegamento errato può provocare guasti o situazioni di pericolo.

Il cavo per i collegamenti elettrici del motore Neo Mat dispone di 3 conduttori di collegamento:

- Fase, Neutro e Terra.

Verificare che la tensione di rete corrisponda ai dati di targa di Neo Mat.

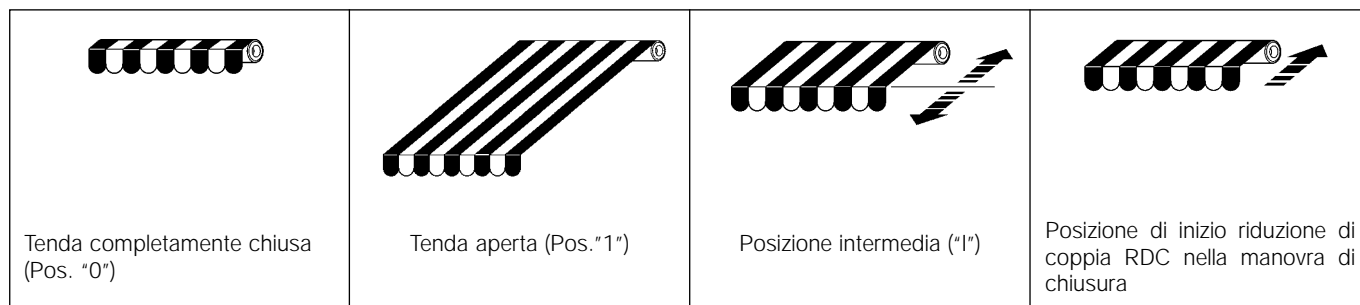


- | | |
|--------------|----------|
| Marrone | = Fase |
| Blu | = Neutro |
| Giallo/Verde | = Terra |

3) Regolazioni

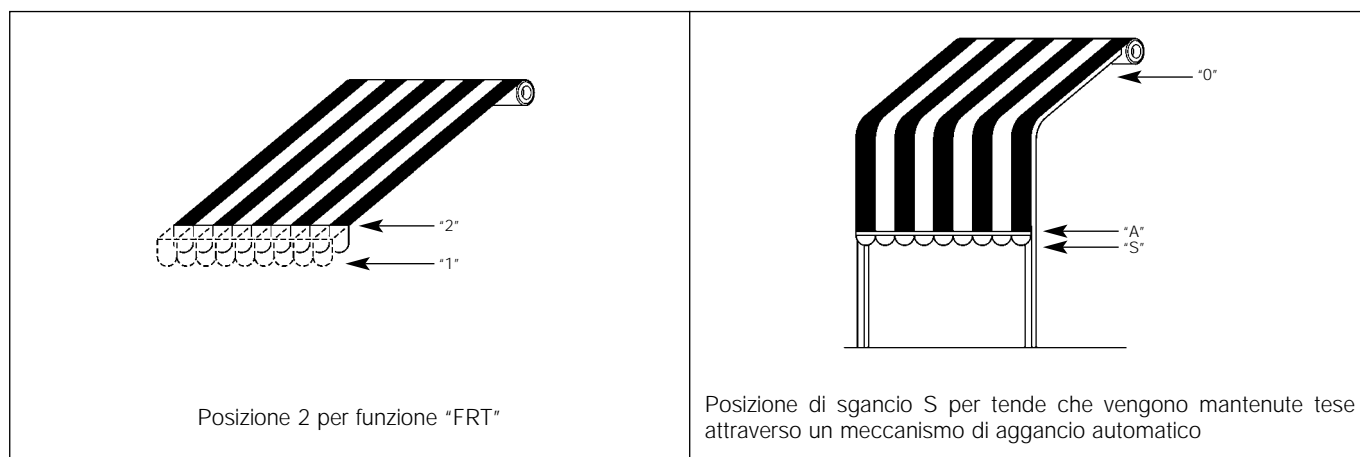
I motori tubolari dispongono di un sistema di fine corsa elettronico, la centrale elettronica interrompe il movimento quando la tenda raggiunge le posizioni di chiusura e di apertura programmate. Queste posizioni vanno memorizzate con una opportuna programmazione che deve essere fatta direttamente con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

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



Inoltre è possibile programmare:

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



4) Programmazione

La fase di programmazione è divisa in 3 parti:



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

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






ATTENZIONE:

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

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










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

4.1) Programmazione dei trasmettitori

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

Per memorizzare altri trasmettitori vedere tabella A2

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
















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

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

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

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

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

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

La programmazione dei finecorsa "0" e "1" abilita automaticamente anche la funzione RDC (riduzione della coppia di trazione). La funzione è impostata sul livello "standard" e l'installatore può modificare il livello con la procedura del paragrafo 4.3.3 o può disabilitare la funzione tramite la tabella A7 del manuale.

4.3) Programmazioni opzionali

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

4.3.1) Memorizzazione della posizione intermedia "I"

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

Per memorizzare la posizione intermedia seguire la procedura indicata in tabella "A4":

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

4.3.2) Cancellazione delle posizioni o della funzione RDC

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

Nel caso della posizione "1" è possibile modificarla direttamente senza cancellarla (vedi tabella "A12").

Tabella "A5"	Cancellazione della posizione intermedia "I"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
3.	Premere contemporaneamente i tasti ▼ ▲ fino a quando 3 bip segnalano che la quota è stata memorizzata	

Tabella "A6"	Cancellazione posizioni "0" e "1"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
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 "A13".

Tabella "A7"	Cancellazione della funzione riduzione di coppia (RDC)	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
3.	Premere il tasto ■ fino a quando 5 bip segnalano che la funzione RDC è stata disattivata	

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




4.3.3) Programmazione livello RDC tramite trasmettitore

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

Tabella "A8"	Programmazione livello RDC	Esempio
1.	Premere contemporaneamente il tasto ▲ e il tasto ■ del trasmettitore memorizzato in modo I fino a quando il motore esegue 1 bip	
2.	Entro 5 secondi con una cadenza di 2 secondi il pulsante di salita del trasmettitore per selezionare il livello desiderato: - 1 pressione = livello 1 (riduzione standard(*) della coppia motore) - 2 pressioni = livello 2 (più riduzione della coppia motore) - 3 pressioni = livello 3 (molta riduzione della coppia motore) - 4 pressioni = livello 4 (elevata riduzione della coppia motore)	 x1 = livello 1 x2 = livello 2 x3 = livello 3 x4 = livello 4
3.	Aspettare che il motore confermi con un numero di bip il livello appena selezionato (esempio: 3 bip = livello selezionato 3)	
4.	Entro 5 secondi dall'ultimo bip, confermare il livello premendo brevemente il pulsante ■	 5s
5.	Se la procedura è stata eseguita correttamente il motore eseguirà 3 bip	

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








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

Tabella "A9"	Programmazione Riduzione di Coppia (RDC)	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	 5s
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	 5s 
3.	Premere il tasto ■ fino a quando 3 bip segnalano che la funzione RDC è stata attivata	

4.3.5) Programmazione delle funzioni "FRT"

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

Per programmare la posizione "2" seguire la procedura indicata in tabella "A10"

Tabella "A10"	Programmazione posizione "2"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	 5s
2.	Premere e tenere premuto i tasti ■ ▼ per altri 5 secondi fino a sentire 2 bip veloci. A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione del fine corsa basso (posizione "1")	 5s 
3.	Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per posizionare la tenda nella posizione di ritiro desiderata	 
4.	Confermare entro 5 secondi la posizione premendo il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire 3 bip. Successivamente la tenda si porta nella posizione di fine corsa basso (posizione "1") programmato	 

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







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

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

4.3.6) Programmazione della funzione "FTC"

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

Per programmare la posizione "S" seguire la procedura indicata in tabella "A11":






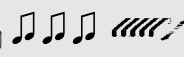
Tabella "A11"	Programmazione Posizione di Sgancio "S"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	 5s
2.	Premere e tenere premuto i tasti ■ ▼ per altri 5 secondi fino a sentire 2 bip veloci. A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione "1"	 5s 
3.	Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per posizionare la tenda nella posizione di sgancio "S" (inferiore alla posizione "1")	
4.	Confermare entro 5 secondi la posizione premendo contemporaneamente i tasti ▼ e ▲ del trasmettitore fino a sentire 3 bip. A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione "0"	 

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

Se dopo aver programmato questa funzione si desidera eliminarla occorre eseguire la procedura indicata in tabella A12, saltando il passo N°3 cioè senza modificare la posizione "1".

4.3.7) Modifica posizione "1"

Per spostare la posizione "1" Seguire la procedura indicata in tabella "A12":

Tabella "A12"	Modifica della posizione "1"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	 5s
2.	Premere e tenere premuto i tasti ■ ▼ per altri 5 secondi fino a sentire 2 bip veloci. A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione "1"	 5s 
3.	Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per riposizionare la tenda nella nuova posizione da programmare	
4.	Confermare entro 5 secondi la posizione premendo contemporaneamente i tasti ■ ▼ del trasmettitore fino a sentire 3 bip e un breve movimento salita discesa.	 

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

Modificando la posizione "1" si eliminano anche le funzioni "FRT" e "FTC"

4.4) Cancellazione della memoria

























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

La cancellazione della memoria è possibile:

- con uno già memorizzato (tabella "A13")
- con un trasmettitore non memorizzato (tabella "A14").




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 "A13"	Cancellazione della memoria con trasmettitore già memorizzato	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).	 5s 
2.	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto  esattamente durante il terzo bip.	   
3.	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto  esattamente durante il terzo bip.	   
4.	Tenere premuto il tasto  del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto  esattamente durante il terzo bip.	   
5.	Se si vogliono cancellare tutti i dati, entro 2 secondi, premere assieme i due tasti   e poi rilasciarli.	entro 2s  

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

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

Tabella "A14"	Cancellazione della memoria con trasmettitore non memorizzato	Esempio
1.	Spegnere l'alimentazione per almeno 3 secondi.	 3s
2.	Ridare alimentazione ed entro 10 secondi ruotare la manovra di soccorso per almeno 6 giri.	  x6 entro 10s
3.	A questo punto, entro 1 minuto, è possibile procedere alla cancellazione della memoria utilizzando la procedura della tabella A13 con un trasmettitore qualsiasi, anche se non è memorizzato.	60s Tabella "A10"

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

5) Gestione climatica

Risposta al sole:

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

Casi particolari:

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

Risposta alla pioggia:

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

Casi particolari:

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

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

Risposta al vento:

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

Casi particolari:

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

Funzione SOLE ON:

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

6) Approfondimenti

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

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

6.1) Trasmettitori utilizzabili

Nella tabella A15 sono indicati i trasmettitori che possono essere utilizzati con il relativo tipo di codifica

Tabella "A15"

Trasmettitori

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

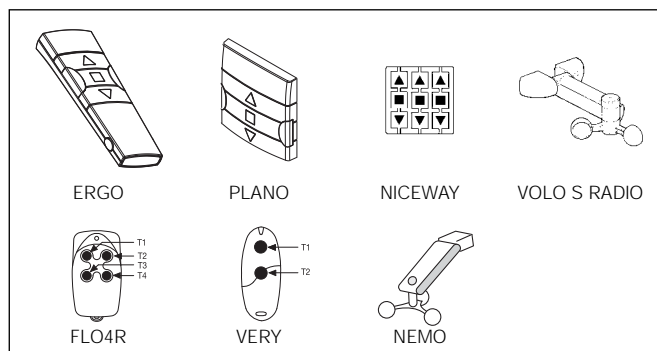
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

Sensori climatici: VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (tutta la linea)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



6.2) Memorizzazione dei trasmettitori in Modo I e Modo II

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

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

6.2.1) Modo I

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

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

Modo I

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

6.2.2) Modo II

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

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

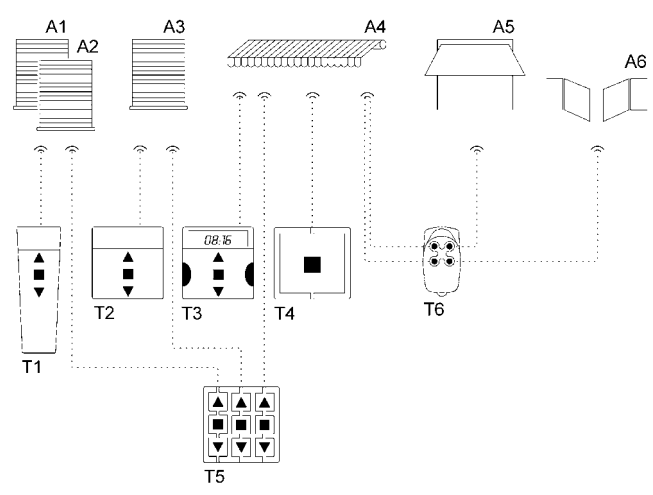
Modo II

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

6.2.3) Esempio di memorizzazione mista Modo I e Modo II

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

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



ATTENZIONE:

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

Quando uno o più trasmettitori sono già memorizzati, è possibile memorizzarne altri in Modo II come indicato in tabella A16.

Tabella "A16" Memorizzazione di altri trasmettitori in Modo II		Esempio
1.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto	Nuovo 5s
2.	Entro 5 secondi premere e tenere premuto il tasto di un trasmettitore vecchio e già memorizzato (circa 5 secondi) fino a sentire 2 bip, poi rilasciare il tasto	Vecchio 5s
3.	Entro 5 secondi iniziare a premere lo stesso tasto del trasmettitore vecchio un numero di volte pari al comando desiderato: 1= "passo-passo" 2= "salita" 3= "discesa" 4= "stop"	Nuovo 1-4
4.	Dopo circa 3 secondi si sentirà un numero di bip pari al comando selezionato	3s 1-4
5.	Entro 2 secondi premere lo stesso tasto del nuovo trasmettitore	Nuovo
6.	Rilasciare il tasto al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	

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

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

E' possibile memorizzare in modo semplice un nuovo trasmettitore mantenendo le caratteristiche del vecchio trasmettitore seguendo la procedura di tabella A17. Il nuovo trasmettitore così memorizzato eredita le caratteristiche di quello vecchio, cioè se il vecchio era memorizzato in Modo I, anche il nuovo funzionerà in Modo I, se il vecchio era memorizzato in Modo II anche il tasto del nuovo trasmettitore verrà associato allo stesso comando di quello vecchio.

Tabella "A17" Memorizzazione di altri trasmettitori		Esempio
1.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Nuovo >3s
2.	Premere e tener premuto il tasto già memorizzato del vecchio trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Vecchio >3s
3.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Nuovo >3s
4.	Premere e tener premuto il tasto già memorizzato del vecchio trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Vecchio >3s
5.	Si sentiranno 3 bip che confermano la memorizzazione del nuovo trasmettitore	

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

7) Smaltimento

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

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

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

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

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



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

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

Dopo l'alimentazione il motore non emette nessun Bip.

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

Dopo un comando il motore non si muove.

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

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

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

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

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

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

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

Il motore si muove solo a "uomo presente"

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

9) Caratteristiche tecniche motori tubolari

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

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

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

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

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

Il funzionamento è soggetto alle seguenti due condizioni:

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

Avertissements et précautions pour la sécurité

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

INSTALLATION:

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

UTILISATION DU PRODUIT:

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

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

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

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

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

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

1) Description du produit

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

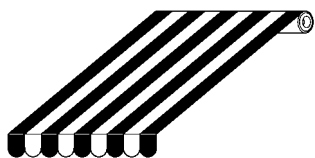
Grâce à une opération de programmation, les limites du mouvement sont mémorisées, c'est-à-dire store fermé et store ouvert (plus éventuelles positions intermédiaires); après chaque commande, le mouvement s'interrompt automatiquement quand ces positions seront atteintes. Le fin de course électronique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

Les moteurs série Neo Mat contiennent également une logique de

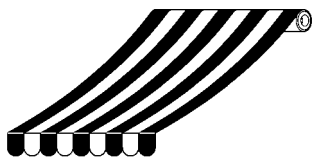
commande électronique avec récepteur radio incorporé qui fonctionne à une fréquence de 433,92 MHz avec technologie à code tournant (rolling code), pour garantir des niveaux de sécurité élevés. Pour chaque moteur, il est possible de mémoriser jusqu'à 14 émetteurs de la série ERGO, PLANO et NICEWAY (fig.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

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

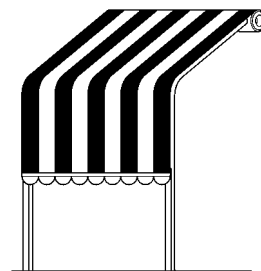
- **FRT** : cette fonction permet de retendre la toile au besoin après ouverture complète du store. Permet de supprimer l'effet peu esthétique de toile détendue lorsque le store est ouvert. Pour plus de détails, voir **tableau A10**.
- **FTC** : permet de motoriser les stores qui sont tendus grâce à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



Sans FRT



Avec FRT



Store à montants latéraux courbes avec crochets

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

Les moteurs tubulaires Neo Mat sont dotés d'une manœuvre d'urgence.

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

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

de deux façons différentes en fonction de la commande reçue.

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

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

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

2) Installation

⚠ Une installation incorrecte peut entraîner de graves blessures.

Préparer le moteur avec la séquence d'opérations suivante:

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

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

2.1) Connexions électriques

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

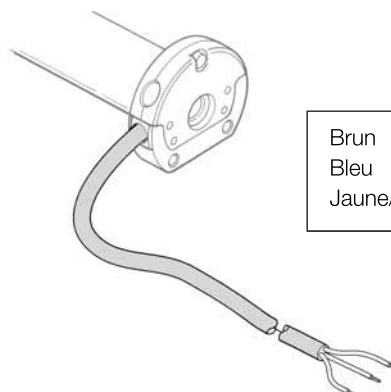
⚠ Respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, ne pas tenter en vain mais consulter les notices techniques disponibles également sur le site "www.niceforyou.com".

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

Le câble servant pour les branchements électriques du moteur Neo Mat est doté de 3 conducteurs :

- Phase, neutre et terre.

Vérifier que la tension du secteur corresponde aux indications présentes sur les plaquettes Neo Mat.

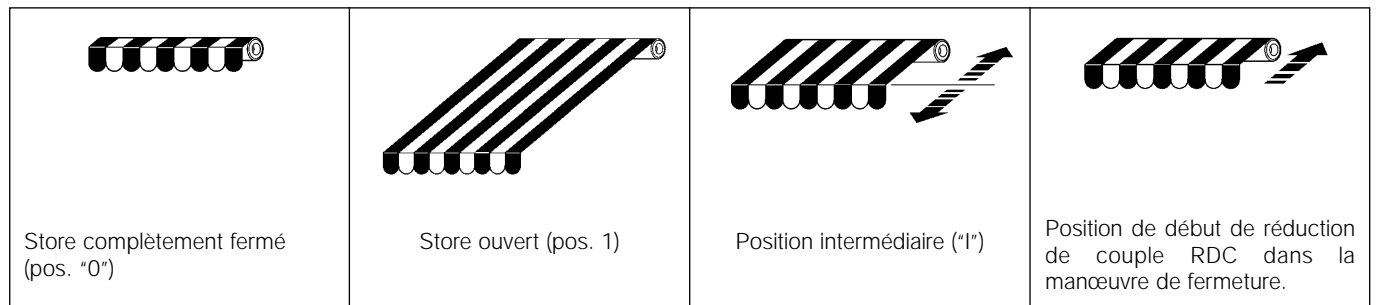


- | | |
|------------|----------|
| Brun | = Phase |
| Bleu | = Neutre |
| Jaune/vert | = Terre |

3) Réglages

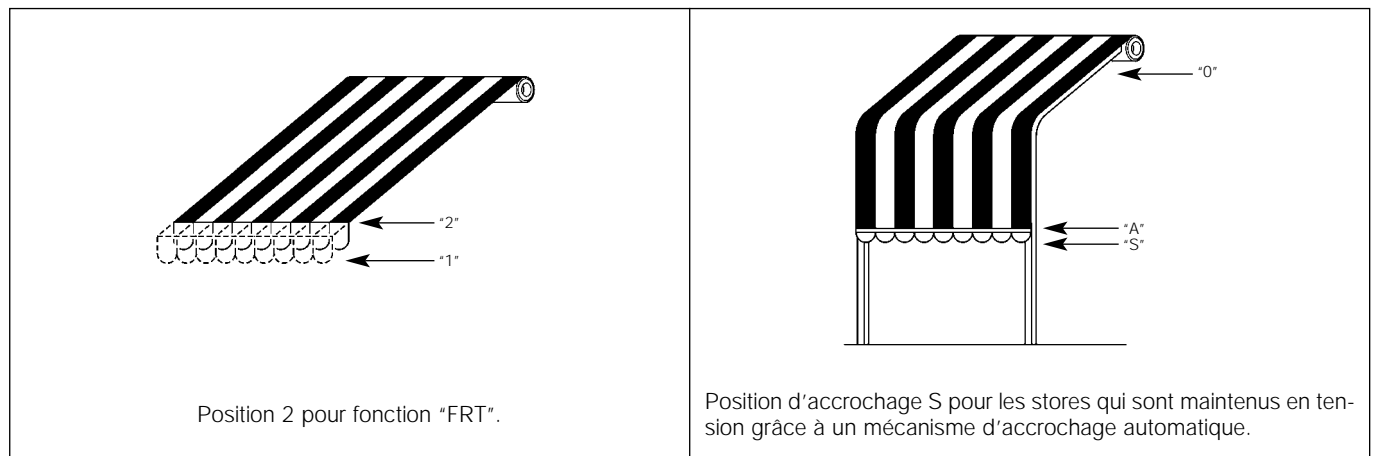
Les moteurs tubulaires série NEOMAT sont équipés d'un système de fin de course électronique; la logique de commande électronique interrompt le mouvement quand le store atteint les positions de fermeture et d'ouverture programmées. Ces positions doivent être mémorisées grâce à une programmation adéquate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

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



Il est également possible de programmer:

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



4) Programmations

La phase de programmation se compose de trois étapes:

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



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

ATTENTION:

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

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

Vérification des émetteurs mémorisés

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

4.1) Programmation des émetteurs

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

Pour mémoriser d'autres émetteurs, voir tableau A2.

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

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

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

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

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

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

La programmation des fins de course "0" et "1" permet d'activer aussi automatiquement la fonction RDC (réduction du couple de traction). La fonction est réglée sur niveau "standard". L'installateur peut modifier ce niveau en suivant la procédure décrite au paragraphe 4.3.3 ou encore désactiver cette fonction en suivant le tableau A7 du manuel.

4.3) Programmations optionnelles

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

4.3.1) Mémorisation de la position intermédiaire "I"

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

Pour mémoriser la position intermédiaire, suivre la procédure indiquée dans le tableau A4.

Tableau "A4"	Programmation de la position intermédiaire "I"	Exemple
1.	À l'aide des touches ▲ ■ ▼ d'un émetteur, actionner le store jusqu'à la position I à mémoriser.	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	
3.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	
4.	Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la hauteur a été mémorisée.	

4.3.2) Effacement des positions ou de la fonction RDC

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

Dans le cas de la position "1", il est possible de la modifier directement sans l'effacer (voir tableau "A12").

Tableau "A5"	Effacement de la position intermédiaire "I"	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	
3.	Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la position intermédiaire a été effacée.	

Tableau "A6"	Effacement des positions "0" et "1"	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 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 ne pourra être actionné qu'avec une commande par action maintenue; il sera nécessaire de mémoriser une nouvelle position.





Note: 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 reporter au tableau "A13".

Tableau "A7"	Effacement de la fonction de réduction de couple (RDC)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	
3.	Presser la touche ■ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la fonction RDC a été désactivée.	

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






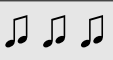
4.3.3) Programmation niveau RDC par le biais de l'émetteur

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

Tableau "A8"	Programmation niveau RDC	Exemple
1.	Appuyer simultanément sur la touche ▲ et la touche ■ de l'émetteur préalablement mémorisé en Modalité I jusqu'à ce que le moteur émette 1 bip	
2.	Dans un délai inférieur à 5 secondes et avec une cadence de 2 secondes, la touche de montée de l'émetteur pour sélectionner le niveau souhaité : - 1 pression = niveau 1 (réduction standard(*) du couple moteur) - 2 pressions = niveau 2 (plus de réduction du couple moteur) - 3 pressions = niveau 3 (beaucoup de réduction du couple moteur) - 4 pressions = niveau 4 (réduction élevée du couple moteur)	 x1 = niveau 1 x2 = niveau 2 x3 = niveau 3 x4 = niveau 4
3.	Attendre que le moteur confirme le niveau sélectionné par un nombre de bips (exemple : 3 bips = niveau sélectionné 3)	
4.	Dans un délai inférieur à 5 secondes après le dernier bip, confirmer le niveau en appuyant brièvement sur la touche ■	 5s
5.	Si la procédure a été effectuée correctement, le moteur émettra 3 bips	

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










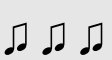
La réduction de couple est une fonction programmable qui réduit le couple de traction d'environ 50 % un peu avant la fermeture complète du store contre le caisson de manière à éviter la tension excessive de la toile.

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

4.3.5) Programmation de la fonction "FRT"

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

Pour la programmation de la position 2, suivre la procédure indiquée dans le tableau "A10".

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

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


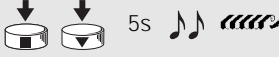


Si, après avoir programmé cette fonction, on souhaite l'éliminer, il faut suivre la procédure indiquée dans le tableau A13 en omettant le point 3, c'est-à-dire sans modifier la position "1".

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

4.3.6) Programmation de la fonction "FTC"

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

Pour la programmation de la position "S", suivre la procédure indiquée dans le tableau "A11":


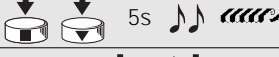


Tableau "A12" Programmation de la position de décrochage "S"		Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	 5s
2.	Presser et maintenir enfoncées les touches ■ ▼ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende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

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

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

4.4.7) Modification de la position "1"

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

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

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

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













4.5) Effacement de la mémoire

S'il s'avère nécessaire de remettre à zéro la mémoire de la centrale des moteurs Neo Mat, il est possible d'effectuer la procédure suivante. L'effacement de la mémoire est possible:

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




On peut effacer:

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

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

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

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

Tableau "A15" Effacement de la mémoire avec émetteur non mémorisé		Exemple
1.	Éteindre pendant au moins 3 secondes	 3s
2.	Réalimenter et, dans les 10 secondes qui suivent, exécuter la manœuvre d'urgence pendant 6 tours au moins.	  x6 dan les 10s
3.	Ensuite, dans un délai inférieur à 1 minute, il est possible de procéder à la remise à zéro de la mémoire en suivant la procédure du tableau A13 et en utilisant un émetteur quelconque, même avec un non mémorisé.	60s Tableau "A10"

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

5) Gestion climatique

Réponse au soleil :

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

Cas particuliers :

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

Réponse à la pluie :

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

Cas particuliers :

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

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

Réponse au vent :

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

Cas particuliers :

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

Fonction SOLEIL ON :

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

6) Approfondissements

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

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

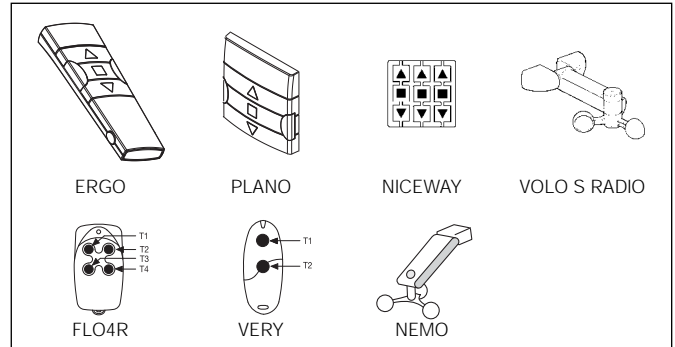
6.1) Émetteurs utilisables

Le tableau A15 indique les émetteurs qui peuvent être utilisés ainsi que leur type de codage.

Tableau "A15"

Émetteurs

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6
 PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME
 VOLO S RADIO - NEMO
 NICEWAY (toute la ligne)
 FLO1R - FLO2R - FLO4R
 VERY VR



6.2) Mémorisation des émetteurs en mode I et mode II

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

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

6.2.1) Mode I

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

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

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

Mode I

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

6.2.2) Mode II

En mode II, on peut associer à chaque touche de l'émetteur l'une des 4 commandes possibles: 1 = pas à pas; 2 = montée-arrêt; 3 = descente-arrêt; 4 = arrêt. En mode II, on effectue une phase de mémorisation pour chaque touche et chacune d'elle occupe un emplacement de mémoire. Durant la mémorisation en mode II, la touche pressée est mémorisée. Si l'on souhaite attribuer une autre commande à une autre touche du même émetteur, il faut procéder à une nouvelle mémorisation.

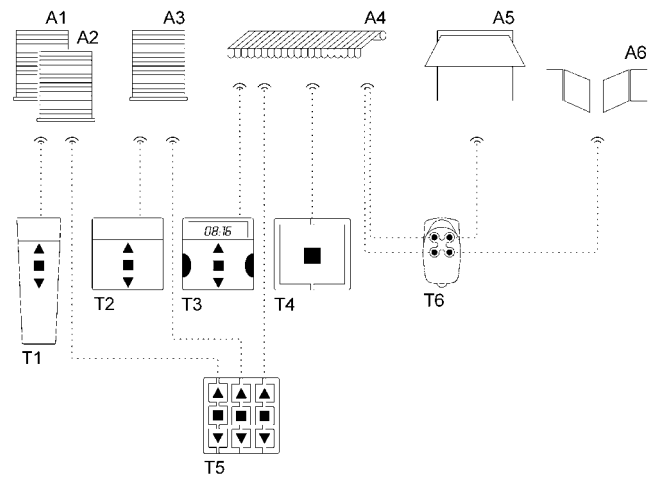
Mode II

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

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















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

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



ATTENTION:












- Avec un émetteur mémorisé en mode II, il **n'est pas possible** d'effectuer la programmation de certaines fonctions (direction du mouvement, fonctions, etc.) si, pour cette programmation, il est nécessaire de presser des touches différentes, telles que la touche ■ et la touche ▲.
- Avec un émetteur mémorisé en mode II, on **ne peut pas utiliser** les commandes de "groupe multiple".
Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en mode II en procédant comme l'indique le tableau A16.

Tableau "A16" Mémorisation d'autres émetteurs en mode II		Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur (pendant environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche.	Nouveau  5s  
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche 5 d'un émetteur existant déjà mémorisé (environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende 2 bips, puis relâcher la touche.	Existant  5s   
3.	Dans les 5 secondes qui suivent, commencer à presser la touche de l'ancien émetteur un nombre de fois égal à la commande voulue: 1 = "pas à pas" 2 = "montée" 3 = "descente" 4 = "arrêt"	Nouveau  1-4
4.	Au bout d'environ 3 secondes, on entendra un nombre de bips égal à la commande sélectionnée.	3s  1-4
5.	Dans les 2 secondes qui suivent, presser la même touche du nouvel émetteur.	Nouveau 
6.	Relâcher la touche quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	   

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

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

Il est possible de mémoriser de manière simple un nouvel émetteur en maintenant les caractéristiques de l'ancien émetteur en suivant la procédure du tableau A17. Le nouvel émetteur ainsi mémorisé héritera des caractéristiques de l'ancien, c'est-à-dire que si l'ancien était mémorisé en mode I, le nouveau fonctionnera lui aussi en mode I, si l'ancien était mémorisé en mode II, la touche du nouvel émetteur sera associée à la même commande que l'ancien.

Tableau "A17" Mémorisation d'autres émetteurs		Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Nouveau  >3s 
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Existant  >3s 
3.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Nouveau  >3s 
4.	Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Existant  >3s 
5.	On entendra 3 bips qui confirment la mémorisation du nouvel émetteur.	  

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

7) Mise au rebut

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

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

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

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

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



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

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

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

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

Après une commande le moteur ne bouge pas.

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Le fonctionnement est subordonné aux deux conditions suivantes :

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

Sicherheitshinweise und -maßnahmen:

Das vorliegende Handbuch enthält wichtige Sicherheitsanweisungen für die INSTALLATION und BEDIENUNG des Produkts.

INSTALLATION:

⚠ Eine fehlerhafte Installation kann zu ernsthaften Verletzungen führen. Aus diesem Grund sind bei den verschiedenen Arbeitsschritten alle im vorliegenden Handbuch enthaltenen Installationsanweisungen genauestens zu befolgen.

GEBRAUCH DES PRODUKTS:

⚠ Beim täglichen Gebrauch des Produkts beachten, dass es für die Personensicherheit von grundlegender Bedeutung ist, die vorliegenden Anweisungen genau zu befolgen. Das Handbuch zum späteren Nachschlagen aufbewahren.

Die Motoren der Serie Neo Mat wurden für die Automatisierung von Rollläden und Markisen entwickelt; jeder andere Einsatz ist nicht bestimmungsgemäß und daher verboten. Die Motoren sind für den Einsatz in Wohngebäuden konstruiert, wobei ein maximaler Dauerbetrieb von 4 Minuten vorgesehen ist. Bei der Wahl des Motortyps in Funktion der Anwendung sind das Drehmoment und die Betriebszeit zu berücksichtigen, die auf dem Datenschild angegeben sind.

Der Mindestdurchmesser der Aufwickelrolle, in die der Motor installiert werden kann, beträgt 52 mm für den Motor mit Drehmomenten bis 35Nm und 60 mm für den Motor mit Drehmomenten über 35Nm.

Die Installation muss von technischem Personal unter genauester Einhaltung der Sicherheitsvorschriften ausgeführt werden.

Vor der Installation müssen alle nicht notwendigen Elektrokabel entfernt werden; alle für den motorisierten Betrieb nicht notwendigen Mechanismen müssen deaktiviert werden. Die sich bewegenden Motorteile müssen geschützt sein, falls der Motor in einer Höhe unter 2,5 m installiert wird. Bei Markisen muss der waagerechte Abstand zwischen ganz geöffneter Markise und einem beliebigen, immer vorhandenen Gegenstand mindestens 0,4 m betragen.

Das mit den Motoren der Serie Neo Mat gelieferte PVC-Versorgungskabel macht diese für Innenanwendungen geeignet; für Außenanwendungen muss das gesamte Kabel mit einem Isoliermantel geschützt werden; alternativ dazu ist auf Anfrage das spezielle Kabel des Typs S05RN-F erhältlich.

Den Rohrmotor keinen Quetschungen, Stößen, Stürzen oder Kontakt mit Flüssigkeiten beliebiger Art aussetzen; das Rohr in seiner ganzen Länge weder lochen noch Schrauben an ihm anbringen (siehe Abbildung 1). Der Steuerschalter muss sichtbar, aber fern von den Bewegungsteilen und in einer Höhe von mindestens 1,5 m angebracht werden. Keine Änderungen an keinem der Teile vornehmen, sofern diese nicht im vorliegenden Handbuch vorgesehen sind; derartige Eingriffe können nur Betriebsstörungen verursachen; NICE lehnt jegliche Haftung für Schäden ab, die auf Änderungen an den Produkten zurückzuführen sind.

Für Wartungs- und Reparaturarbeiten wenden Sie sich bitte an technisches Fachpersonal.

Personen vom Rollladen fern halten, wenn sich dieser 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 nicht mit den Steuervorrichtungen spielen lassen; die Fernbedienungen außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren. Die Ausgleichsfedern, falls vorhanden, und den Verschleiß der Kabel häufig überprüfen.

⚠ Um die Bildung von Wassersäcken bei Regen zu vermeiden, muss die Gelenkarmmarkise eingerollt werden, wenn die Neigung unter 25% oder dem vom Hersteller empfohlenen Wert liegt.

⚠ Falls sich Eis gebildet hat, könnte der Rollladen durch den Betrieb beschädigt werden.

⚠ Bei einigen Programmierungsschritten können die mechanischen Endanschläge des Rollladens (Verschlüsse und/oder Einbruchschutzfedern) genutzt werden. In diesem Fall muss der Motor mit dem für die Anwendung geeignetsten Drehmoment gewählt und der tatsächliche Kraftaufwand berücksichtigt werden, wobei zu leistungsstarke Motoren zu vermeiden sind.

1) Beschreibung des Produkts

Die Motoren der Serie Neo Mat sind E-Motoren mit Drehzahlreduzierung, die an einem Ende mit einer speziellen Welle enden, in welche die Mitnehmerräder eingebaut werden können (siehe Abbildung 2). Der Motor wird in das Rohr des Rollladens (bzw. der Markise) installiert und ist im Stande, den Rollladen nach oben oder unten zu bewegen.

Die im Motor integrierte Steuerung verfügt auch über ein äußerst genaues elektronisches Endschaltersystem, das die Position des Rollladens fortlaufend erfassen kann.

Die Bewegungsgrenzen, also Markise geschlossen und Markise geöffnet (sowie etwaige Zwischenpositionen) werden durch einen Programmierungsvorgang gespeichert; die Bewegung wird nach jedem Befehl automatisch bei Erreichung dieser Positionen stoppen. Dank der elektronischen Endschalter kann ein etwaiges Durchhängen des Markisentuchs ausgeglichen werden („CAT“-Funktion), wodurch das ordnungsgemäße Verschließen des Kastens und eine immer gut gespannte, geöffnete Markise gewährleistet wird. An den Motoren der Serie Neo Mat kann auch die programmierbare Drehmomentreduzierung („RDC“-Funktion) programmiert werden, die das Drehmoment des Motors kurz vor der vollständigen Schließung der Markise reduziert, um eine zu starke Spannung des Markisentuchs zu verhindern. Die Motoren der Serie Neo Mat verfügen darüber hinaus über die „RDT“-Funktion, die für eine kurze Lockerung der Tuchspannung nach Beendigung der Schließbewegung sorgt, so dass das Tuch langfristig nicht zu stark gespannt bleibt. Die Funktionen CAT, RDC und RDT wurden entwickelt, um das vorsichtige und aufmerksame Verhalten einer Person nachzustellen, die die Markise von Hand bewegt.

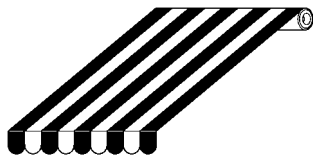
Die Motoren der Serie Neo Mat enthalten auch einen Funkempfänger, der auf einer Frequenz von 433.92 MHz mit Rolling-Code-Technologie arbeitet, um hohe Sicherheitsstandards zu gewährleisten. Für jeden Motor können für die Fernsteuerung des Motors bis zu 14

Sender der Serien ERGO, PLANO und NICEWAY gespeichert werden (siehe Abbildung 3) oder bis zu 3 Wind- und Sonnenfunksensoren „VOLO S RADIO“, die den Motor in Funktion der Witterung automatisch steuern.

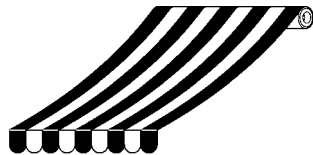
Die Programmierung der Endschalter und einiger zusätzlicher Funktionen ist direkt über Sender möglich; ein „Piepton“ wird die verschiedenen Schritte anleiten.

In die Motoren Neo Mat können auch Sonderfunktionen zur Lösung spezifischer Probleme programmiert werden:

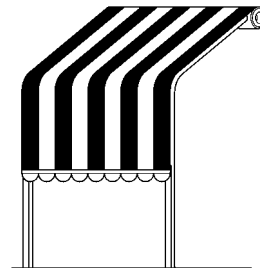
- **FRT:** Mit dieser Funktion lässt sich das Tuch um ein programmierbares Maß einrollen, nachdem die Markise die vollständige Öffnung erreicht hat. Dadurch lässt sich ein unschönes Durchhängen des Tuchs vermeiden, wenn die Markise geöffnet ist. Für weitere Details siehe **Tabelle A9**.
- **FTC:** Ermöglicht die Motorisierung von Markisen, die durch einen automatischen Einspannmechanismus gespannt gehalten bleiben, wie zum Beispiel Beschattungs- mit Senkrechtmarkisen. Für weitere Details siehe **Tabelle A10**.



mit FRT



ohne FRT



Beschattungs- mit Senkrechtmarkise mit Haken

1.1) Wann die Notbedienung zum Einsatz kommt - Automatische Neuausrichtung

Die Rohrmotoren Neo Mat verfügen über eine 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 die Notbedienung zum Einsatz kommt, oder der Motor länger als 24 Stunden ohne Stromversorgung bleibt, verliert die Motorsteuerung den aktuellen Positionswert der Markise. In diesem Fall ist eine automatische Neuausrichtung vorgesehen, bei

Empfang eines Befehls kann sich der Motor, je nach übermitteltem Befehl, auf zwei verschiedene Arten verhalten.

- Aufwärtsbefehl: Der Motor bewegt die Markise so lange aufwärts, bis sich der Kasten am Anschlag schließt.

- Abwärtsbefehl: Der Motor bewegt die Markise 3 Sekunden lang abwärts, daraufhin kehrt er die Bewegungsrichtung um und schließt die Markise am Anschlag gegen den Kasten.

Hinweis - Die Schließung des Kastens erfolgt mit der zuvor gewählten RDC-Stufe (Drehmomentreduzierung).

2) Installation

⚠ Eine fehlerhafte Installation kann zu ernsthaften Verletzungen führen.

Den Motor mit folgender Arbeitssequenz vorbereiten:

1. Den Endschalterkranz (E) auf den Motor (A) stecken, bis er in der entsprechenden Endschalternutmutter (F) steckt und die beiden Nuten zusammen treffen; bis zum Anschlag schieben, wie in Abbildung 5 gezeigt.
2. Das Mitnehmerrad (D) auf die Motorwelle stecken.
3. Am Motor das Mitnehmerrad mit dem Seegerring durch Druck befestigen.
4. Den so zusammengebauten Motor in die Aufwickelrolle einsetzen, bis auch das Ende des Kranzes (E) darin steckt. Das Mitnehmerrad (D) mit einer Schraube M4x10 so an der Aufwickelrolle befestigen, dass mögliche Schlupfungen oder Längsverschiebungen des Motors vermieden werden (Abb. 6).
5. Abschließend den Motorkopf mit den Klammern oder dem Stift (B) und dem etwaigen Distanzstück an seiner Halterung (C) befestigen.

- A:** Rohrmotor Neo Mat
- B:** Klammern oder Stifte für die Befestigung
- C:** Halterung und Distanzstück
- D:** Mitnehmerrad
- E:** Leerlaufkranz
- F:** Leerlaufnutmutter

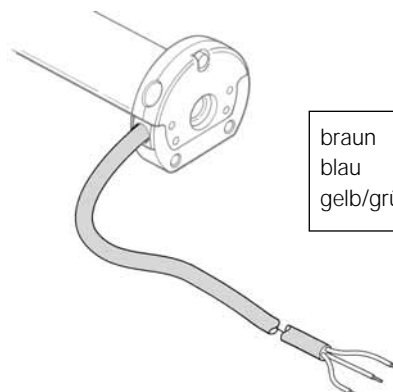
2.1) Elektrische Anschlüsse

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

⚠ Die vorgesehenen Anschlüsse genauestens ausführen; im Zweifelsfall keine unnützen Versuche machen, sondern die technischen Datenblätter zu Rate ziehen, die auch im Internet unter www.niceforyou.com zur Verfügung stehen. Ein fehlerhafter Anschluss kann Störungen und Gefahrensituationen zur Folge haben.

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

- Phase, Nullleiter und Erde.
- Prüfen, ob die Netzspannung mit den Kenndaten von Neo Mat auf dem Schild übereinstimmt.

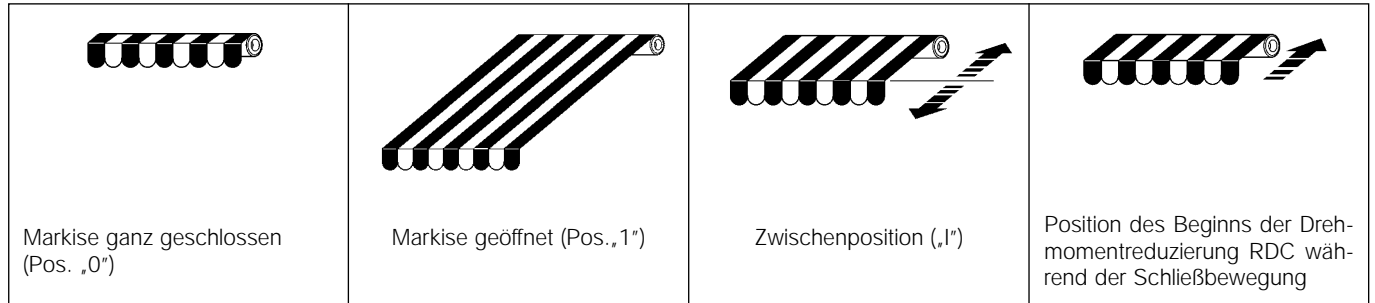


- braun = Phase
- blau = Nullleiter
- gelb/grün = Erde

3) Einstellungen

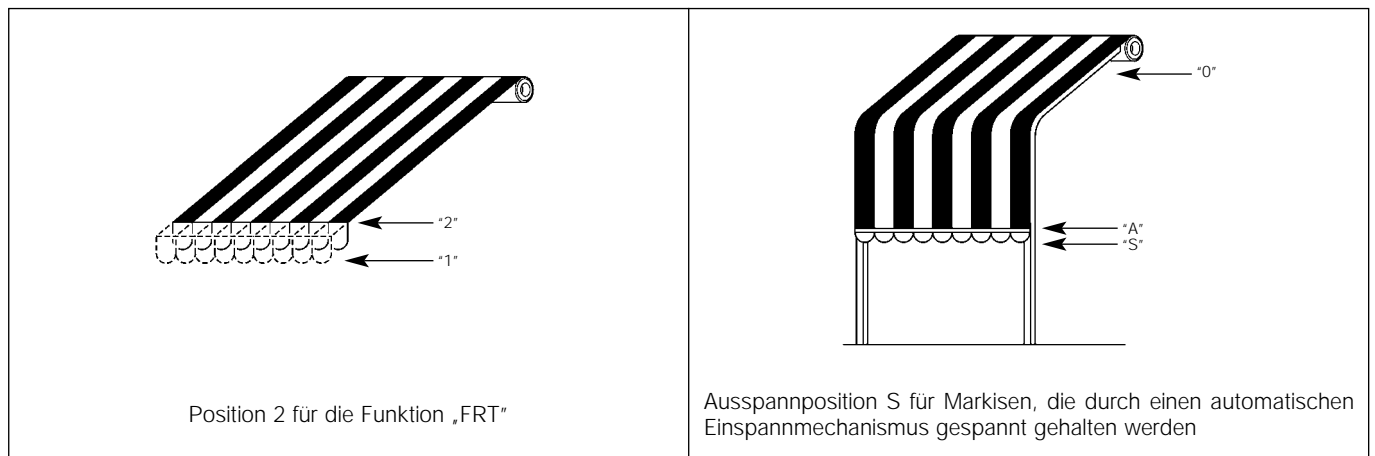
Die Rohrmotoren verfügen über ein elektronisches Endschaltersystem: die elektronische Steuerung unterbricht die Bewegung, wenn die Markise die programmierten Öffnungs- und Schließpositionen erreicht. Diese Positionen werden über eine entsprechende Programmierung gespeichert, die direkt mit installiertem Motor und vollständig montierter Markise gemacht werden muss.

Der Motor kann auch gesteuert werden, wenn die Positionen „0“ (Markise geschlossen) und „1“ (Markise geöffnet) noch nicht gespeichert 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. Die Position „I“ und die Aktivierung der Drehmomentreduzierung (RDC) können auch später programmiert werden.



Weiterhin kann Folgendes programmiert werden:

- Die Position 2. Sie ist notwendig, um die Funktion „FRT“ zu aktivieren, mit der das Tuch bei vollständig geöffneter Markise gespannt wird.
- Die Funktion „FTC“ für die Automatisierung von Markisen mit automatischen Einspannmechanismus.



4) Programmierung

Die Programmierung ist in 3 Abschnitte unterteilt:

1. Speicherung der Sender
2. Programmierung der Positionen „0“ und „1“
3. Programmierung von Zusatzfunktionen



Damit ein Sender einen Motor der Serie Neo Mat steuern kann, muss die Speicherphase ausgeführt werden, wie in Tabelle A1 angegeben.

ACHTUNG:

- **Alle Speichersequenzen sind auf Zeit bzw. müssen innerhalb der vorgesehenen Zeitgrenzen ausgeführt werden.**
- Bei Sendern, die mehrere „Gruppen“ vorsehen, muss vor der Speicherung die Sendergruppe gewählt werden, welcher der Motor zugeordnet werden soll.
- Die Speicherung per Funk kann an allen Empfängern erfolgen, die sich innerhalb der Reichweite des Senders befinden; daher nur den betreffenden Empfänger gespeist halten.









Es kann geprüft werden, ob bereits Sender im Motor gespeichert sind; hierzu genügt es, die Anzahl an Pieptönen zu überprüfen, die beim Einschalten des Motors abgegeben werden.

Überprüfung der gespeicherten Sender

2 lange Pieptöne   Kein Sender gespeichert














2 kurze Pieptöne   Gespeicherte Sender vorhanden

4.1) Programmierung der Sender

Tabelle „A1“	Speicherung des ersten Senders (in Modus I)	Beispiel
1.	Den Motor an der Netzstromversorgung anschließen; gleich danach wird man 2 lange Pieptöne hören	 
2.	Innerhalb von 5 Sekunden die Taste  des zu speichernden Senders drücken und gedrückt halten (ca. 3 Sekunden)	 
3.	Die Taste  beim ersten der 3 Pieptöne loslassen, welche die Speicherung bestätigen	 

Siehe Tabelle A2 für die Speicherung weiterer Sender

Wenn ein oder mehrere Sender bereits gespeichert sind, können andere, wie in Tabelle „A2“ angegeben, gespeichert werden:

























Tabelle „A2“	Speicherung weiterer Sender oder des Funk-Klimasensors (in Modus I)	Beispiel
1.	Die Taste  des neuen Senders oder des Funk-Klimasensors drücken und gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man einen Piepton hört; dann die Taste  loslassen	Neu  5s  
2.	3-Mal langsam die Taste  eines alten, bereits gespeicherten Senders drücken	Alt  X3
3.	Erneut die Taste  des neuen Senders drücken Die Taste  beim ersten der 3 Pieptöne loslassen, welche die Speicherung bestätigen	Neu    

Anmerkung: Falls der Speicher voll ist (14 Sender), werden 6 Pieptöne melden, dass der Sender nicht gespeichert werden kann.

4.2) Markise mit Kasten - Halbautomatische Programmierung der Positionen: „0“ (Endschalter Oben) und „1“ (Endschalter Unten)

Zur Programmierung der Positionen muss eine bereits in Modus I gespeicherte Fernbedienung verwendet werden. Solange die Positionen „0“ und „1“ nicht gültig 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 Beendigung von Punkt 1 in Tabelle „A3“ wird der Motordrehsinn automatisch den Fernbedienungstasten zugeordnet.

Zur Programmierung der Positionen 0 und 1 muss das in Tabelle „A3“ angegebene Verfahren durchgeführt werden:

Tabelle „A3“	Programmierung der Positionen „0“ und „1“	Beispiel
1.	Die Taste  oder die Taste  einer gespeicherten Fernbedienung drücken und gedrückt halten, bis der Schließvorgang der Markise abgeschlossen ist und der Motor automatisch anhält.	  
2.	Die Taste  drücken und gedrückt halten; die Markise wird ausgefahren.	 
3.	Die Taste  loslassen, wenn die Markise die gewünschte Position („1“) erreicht hat. Falls nötig, die Position mit den Tasten  und  justieren.	 
4.	Die Taste  des Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	  5s
5.	Loslassen und erneut weitere 5 Sekunden die Taste  drücken, bis man 4 kurze Pieptöne hört.	  5s 
6.	Die Taste  drücken, bis 3 Pieptöne und eine kurze Auf- und Abwärtsbewegung die Speicherung des Maßes bestätigen.	  

Die Programmierung der Endschalter „0“ und „1“ aktiviert automatisch auch die RDC-Funktion (Drehmomentreduzierung). Die Funktion ist auf die Stufe „Standard“ eingestellt, und der Installateur kann die Stufe mit dem Verfahren in Absatz 4.3.3 verändern, oder die Funktion über die Tabelle A7 des Handbuchs deaktivieren.

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“

Wenn eine Zwischenposition „I“ gespeichert ist, kann die Markise durch gleichzeitiges Drücken der 2 Tasten ▲ und ▼ des Senders in die Position „I“ bewegt werden.

Zur Speicherung der Zwischenposition muss das in Tabelle „A4“ angegebene Verfahren durchgeführt werden:

Tabelle „A4“	Programmierung der Zwischenposition „I“	Beispiel
1.	Die Markise mit den Tasten ▲ ■ ▼ einer Fernbedienung dorthin verschieben, wo die Position „I“ sein soll.	
2.	Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	
3.	Loslassen und erneut weitere 5 Sekunden die Taste ■ drücken, bis man 4 kurze Pieptöne hört.	
4.	Gleichzeitig die Tasten ▼ ▲ drücken, bis 3 Pieptöne die Speicherung des Maßes bestätigen.	

4.3.2) Löschen der Positionen oder der RDC-Funktion

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

Die Position „1“ kann direkt geändert werden, ohne dass sie zuvor gelöscht werden muss (siehe Tabelle „A12“).

Tabelle „A5“	Löschen der Zwischenposition „I“	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	
2.	Loslassen und erneut weitere 5 Sekunden die Taste ■ drücken, bis man 4 kurze Pieptöne hört.	
3.	Gleichzeitig die Tasten ▼ ▲ drücken, bis 3 Pieptöne die Speicherung des Maßes bestätigen.	

Tabelle „A6“	Löschen der Positionen „0“ und „1“	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	
2.	Loslassen und erneut weitere 5 Sekunden die Taste ■ drücken, bis man 4 kurze Pieptöne hört.	
3.	Die Taste ▼ drücken, bis 5 Pieptöne bestätigen, dass die Positionen „0“ und „1“ gelöscht worden sind.	

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 etwaig programmierte Zwischenposition „I“ und die RDC-Funktion werden nicht gelöscht. Wenn alles gelöscht werden soll (auch die Sendercodes), ist auf Tabelle „A13“ Bezug zu nehmen.

Tabelle „A7“	Löschen der Funktion Drehmomentreduzierung (RDC)	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	
2.	Loslassen und erneut weitere 5 Sekunden die Taste ■ drücken, bis man 4 kurze Pieptöne hört.	
3.	Die Taste ■ drücken, bis 5 Pieptöne bestätigen, dass die RDC-Funktion deaktiviert worden ist.	

Anmerkung: Nun wird der Schließvorgang der Markise mit voller Kraft beendet.








4.3.3) Programmierung der RDC-Stufe mittels Sender

Das Verfahren ermöglicht, die Aufprallkraft einzustellen, die der Motor beim Schließen des Kastens anwendet (4 einstellbare Schwellen).

Tabelle „A8“	Programmierung der RDC-Stufe	Beispiel
1.	Gleichzeitig die Taste ▲ und die Taste ■ des in Modus I gespeicherten Senders drücken, bis der Motor einen Piepton abgibt.	  
2.	Innerhalb von 5 Sekunden, mit Abständen von 2 Sekunden, den Aufwärtsknopf des Senders drücken, um die gewünschte Stufe auszuwählen: - 1-maliges Drücken = Stufe 1 (Standard(*)-Verringerung des Drehmoments) - 2-maliges Drücken = Stufe 2 (größere Verringerung des Drehmoments) - 3-maliges Drücken = Stufe 3 (starke Verringerung des Drehmoments) - 4-maliges Drücken = Stufe 4 (sehr starke Verringerung des Drehmoments)	 x1 = Stufe 1 x2 = Stufe 2 x3 = Stufe 3 x4 = Stufe 4
3.	Warten, bis der Motor mit einer entsprechenden Anzahl an Pieptönen, die soeben ausgewählte Stufe bestätigt. (Beispiel: 3 Pieptöne = ausgewählte Stufe 3)	
4.	Innerhalb von 5 Sekunden nach dem letzten Piepton die Stufe durch kurzes Drücken der Taste ■ bestätigen.	 5s
5.	Wenn das Verfahren ordnungsgemäß ausgeführt worden ist, gibt der Motor 3 Pieptöne ab	

4.3.4) Aktivierung der Drehmomentreduzierung während der Schließbewegung (RDC)












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

Tabelle „A9“	Programmierung der Drehmomentreduzierung (RDC)	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	  5s
2.	Loslassen und erneut weitere 5 Sekunden die Taste ■ drücken, bis man 4 kurze Pieptöne hört.	  5s 
3.	Die Taste ■ drücken, bis 3 Pieptöne bestätigen, dass die RDC-Funktion aktiviert worden ist.	 

4.3.5) Programmierung der Funktionen „FRT“

Nachdem die Positionen „0“ und „1“ programmiert wurden, kann die Position „2“ programmiert werden, die zur Aktivierung der Tuchspannungsfunktion FRT notwendig ist.

Zur Programmierung der Position „2“ muss das in Tabelle „A10“ angegebene Verfahren durchgeführt werden:

Tabelle „A10“	Programmierung der Position „2“	Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	  5s
2.	Die Tasten ■ und ▼ drücken und weitere 5 Sekunden lang gedrückt halten, bis man 2 kurze Pieptöne hört. Nun begibt sich die Markise automatisch in die Endlaufposition unten (Position „1“).	  5s  
3.	Die Markise innerhalb von 5 Sekunden mit den Tasten ▼ und ▲ in die gewünschte Tuchspannungsposition bringen.	  
4.	Die Position innerhalb von 5 Sekunden durch Drücken der Taste ■ des Senders bestätigen, bis man 3 Pieptöne hört. Danach begibt sich die Markise in die programmierte Endlaufposition unten (Position „1“).	 

Anmerkung: Wenn man die Programmierung nicht wie unter Punkt 4 beschrieben bestätigt, werden die Änderungen abgebrochen, und es bleiben die früheren Programmierungen erhalten.

Wenn man diese Funktion nach ihrer Programmierung löschen will, muss das Verfahren in Tabelle A13 ohne Änderung der Position „1“ (Schritt Nr. 3 auslassen) ausgeführt werden

Wenn man die Position „2“ programmiert, berechnet die elektronische Steuerung automatisch die Differenz zwischen Position „2“ und Position „1“, so dass die Markise bei jedem Abwärtsbefehl bis zur größeren der beiden Positionen nach unten fährt und daraufhin das Markisentuch bis zur kleineren der beiden Positionen einrollt.

DE

4.3.6) Programmierung der Funktion „FTC“

Nachdem die Positionen „0“ und „1“ programmiert wurden, kann die Position „S“ programmiert werden, die zur Aktivierung der Funktion „FTC“ für die Automatisierung von Markisen mit einem automatischen Einspannmechanismus notwendig ist. Damit der Mechanismus korrekt funktioniert, muss die Position „1“ so programmiert sein, dass sie sich ein paar Zentimeter nach dem Einspannpunkt befindet, so dass das Einspannen bei der Aufwärtsbewegung ab Punkt „1“ erfolgt; die Position „S“ muss so programmiert sein, dass sie sich ein paar Zentimeter nach dem Ausspannpunkt befindet, so dass die Aufwärtsbewegung ab Punkt „S“ frei erfolgen kann.

Zur Programmierung der Position „S“ muss das in Tabelle „A11“ angegebene Verfahren durchgeführt werden:

Tabelle „A11“ Programmierung der Ausspannposition „S“		Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	5s
2.	Die Tasten ■ und ▼ drücken und weitere 5 Sekunden lang gedrückt halten, bis man 2 kurze Pieptöne hört. Nun begibt sich die Markise automatisch in Position „1“	5s
3.	Die Markise innerhalb von 5 Sekunden mit den Tasten ▼ und ▲ in die Ausspannposition „S“ (unter Position „1“) bringen.	
4.	Die Position innerhalb von 5 Sekunden durch Drücken der Tasten ▼ und ▲ des Senders bestätigen, bis man 3 Pieptöne hört. Nun begibt sich die Markise automatisch in Position „0“.	

Anmerkung: Wenn man die Programmierung nicht wie unter Punkt 4 beschrieben bestätigt, werden die Änderungen abgebrochen, und es bleiben die früheren Programmierungen erhalten.

Wenn man diese Funktion nach ihrer Programmierung löschen will, muss das Verfahren in Tabelle A12 ohne Änderung der Position „1“ (Schritt Nr. 3 auslassen) ausgeführt werden.

4.3.7) Änderung der Position „1“

Um die Position „1“ zu verschieben, muss das in Tabelle „A12“ angegebene Verfahren durchgeführt werden:

Tabelle „A12“ Änderung der Position „1“		Beispiel
1.	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	5s
2.	Die Tasten ■ und ▼ drücken und weitere 5 Sekunden lang gedrückt halten, bis man 2 kurze Pieptöne hört. Nun begibt sich die Markise automatisch in Position „1“	5s
3.	Die Markise innerhalb von 5 Sekunden mit den Tasten ▼ und ▲ in die neue Position verschieben, die programmiert werden soll.	
4.	Die Position innerhalb von 5 Sekunden durch gleichzeitiges Drücken der Tasten ■ und ▼ des Senders bestätigen, bis man 3 Pieptöne hört und eine kurze Auf- und Abwärtsbewegung erfolgt.	

Anmerkung: Wenn man die Programmierung nicht wie unter Punkt 4 beschrieben bestätigt, werden die Änderungen abgebrochen, und es bleiben die früheren Programmierungen erhalten.

Durch die Änderung der Position „1“ werden auch die Funktionen „FRT“ und „FTC“ gelöscht.

4.4) Löschen des Speichers

















Sollte es notwendig sein, alle Daten im Speicher der Steuerung der Motoren Neo Mat zu löschen, kann folgendes Verfahren ausgeführt werden.

Das Löschen des Speichers ist möglich:

- mit einem bereits gespeicherten Sender (Tabelle „A13“)
- mit einem nicht gespeicherten Sender (Tabelle „A14“)




Gelöscht werden können:

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

Tabelle „A13“ Löschen des Speichers mit einem bereits gespeicherten Sender		Beispiel
1.	Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	 5s 
2.	Die Taste ▲ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Pieptöne hört; die Taste ▲ genau während des dritten Pieptons loslassen.	   
3.	Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Pieptöne hört; die Taste ■ genau während des dritten Pieptons loslassen.	   
4.	Die Taste ▼ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Pieptöne hört; die Taste ▼ genau während des dritten Pieptons loslassen.	   
5.	Falls man alle Daten löschen will, innerhalb von 2 Sekunden beide Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig drücken, dann loslassen.	innerhalb von 2 Sek.  

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

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

Tabelle „A14“ Löschen des Speichers mit einem nicht gespeicherten Sender		Beispiel
1.	Die Stromversorgung mindestens 3 Sekunden ausschalten.	 3s
2.	Die Stromversorgung wieder einschalten und die Notbedienung innerhalb von 10 Sekunden mindestens um 6 Umdrehungen drehen	  x6 innerhalb von 10 Sek.
3.	Nun kann der Speicher innerhalb von 1 Minute mit dem in tabelle A13 beschriebenen Verfahren mit einer beliebigen, auch nicht in den Speicher eingegebenen Fernbedienung gelöscht werden.	60s Tabelle „A10“

Falls es die Anwendung erfordert, kann die Markise mit dem Wind- und Sonnensensor VOLO S RADIO automatisiert werden. Der korrekt im Motor gespeicherte Sensor wird die Markise bei Sonne herunterlassen und bei Wind einrollen. Für vereinzelt Erläuterungen zu den Leistungen und der Programmierung der Stufen des Sensors wird auf die Betriebsanleitung des Produkts VOLO S RADIO verwiesen.

5) Klima-Überwachung

Antwort auf Sonne:

- Auf den Befehl Überschwelle Sonne seitens eines Klimasensors öffnet der Motor die Markise.
- Auf den Befehl Unterschwelle Sonne seitens eines Klimasensors schließt der Motor die Markise.

Sonderfälle:

Die Sonne ist kein blockierendes Ereignis, d.h. der Bediener kann zu jedem Zeitpunkt entscheiden, die Markise beliebig zu schließen, zu öffnen oder einzustellen. Wenn der Klimasensor den Befehl Unterschwelle Sonne erteilt, führt der Motor in jedem Fall die Schließung der Markise aus.

Antwort auf Sonne:

- Auf den Befehl Regen aktiv seitens eines Klimasensors, führt der Motor eine Abwärtsbewegung oder eine Aufwärtsbewegung aus, je nachdem, welche Richtung zuvor ausgewählt worden ist, und blockiert die Logik des Befehls in Bezug auf die Sonne.
- Auf den Befehl Regen beendet stellt der Motor die Betriebslogik Sonne wieder her.

Sonderfälle:

Der Regen ist kein blockierendes Ereignis, d.h. der Bediener kann zu jedem Zeitpunkt entscheiden, die Markise beliebig zu schließen, zu öffnen oder einzustellen.

Durch interagieren mit der Markise, indem diese während des Regens geöffnet oder geschlossen wird, stellt der Motor etwa alle 15 Minuten den Anfangszustand des Ereignisses wieder her, wenn dieses weiterhin vorliegt (Markise geöffnet oder geschlossen, je nach Richtung). Das Ereignis Regen hat Priorität gegenüber der Sonne.

Antwort auf Wind:

- Auf den Befehl Überschwelle Wind schließt der Motor die Markise und blockiert die Motorsteuerungen und die Betriebslogik Sonne/Regen.
- Auf den Befehl Unterschwelle Wind stellt der Motor die Betriebslogik Sonne/Regen wieder her und entspermt die Automation.

Sonderfälle:

Der Wind ist ein blockierendes Ereignis, d.h. er blockiert die Befehle des Bedieners und die Logiken Sonne/Regen, um die Markise vor einer möglichen Beschädigung zu schützen.

Funktion SONNE ON:

Auf die Aktivierung von SONNE ON mittels Fernbedienung antwortet der Motor unverzüglich auf die Klimalogik hinsichtlich der SONNE. Wenn die Sonne aktiv war, wird die Markise sofort ausgefahren, wenn die Sonne hingegen nicht aktiv war, passiert nichts.

6) Weitere Auskünfte

Die Motoren der Serie Neo Mat erkennen die Funksender der Serien ERGO, PLANO, NICEWAY und VOLO S RADIO (siehe Kapitel 6.1 „Verwendbare Sender“). Weiterhin kann jeder Sendertaste über spezielle Speicherverfahren der Sender ein bestimmter Befehl zugeordnet werden (siehe Kapitel 6.2 „Programmierung der Sender in Modus I und Modus II“).

⚠ Achtung: Zum Programmieren nur Sender verwenden, die in Modus I gespeichert sind.

6.1) Verwendbare Sender

In Tabelle A15 sind die Sender angegeben, die mit der entsprechenden Codierung benutzt werden können.

Tabelle „A15“

Sender

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

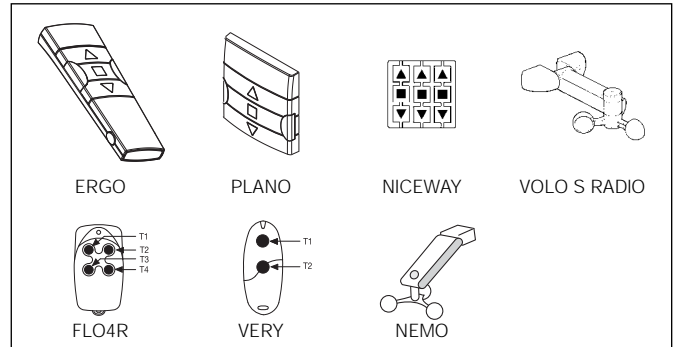
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

Klimasensoren: VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (die gesamte Linie)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



6.2) Speicherung der Sender in Modus I und Modus II

In den Tabellen „A1“ und „A2“ ist die Speicherung der Sender in „Modus I“ beschrieben; in diesem Modus ist jeder Taste ein bestimmter Steuerbefehl zugeordnet: Taste ▲ (1) = „Auf“; Taste ■ (2) = „Stopp“; Taste ▼ (3) = „Ab“.

Die Sender können auch in „Modus II“ gespeichert werden; dieser Modus ermöglicht größere Flexibilität in Bezug auf die Verwendung der Sendertasten. Am selben Motor Neo Mat können Sender sowohl in Modus I als auch in Modus II gespeichert werden.

6.2.1) Modus I

In Modus I ist der den Sendertasten zugeordnete Steuerbefehl fest: Mit der Taste ▲ (1) wird der Befehl für die „Aufwärtsbewegung“ erteilt; mit der Taste ■ (2) der Befehl für „Stopp“ und mit der Taste ▼ (3) der Befehl für die „Abwärtsbewegung“; eine etwaige Taste 4 erteilt den Befehl für „Stopp“.

In Modus I führt man für jeden Sender nur eine Speicherphase aus und es wird nur ein Speicherplatz belegt. Bei der Speicherung in Modus I ist es nicht von Bedeutung, welche Taste gedrückt wird. Siehe Tabellen A1 und A2 zum Speichern oder Löschen der Sender in Modus I.

Modus I

Taste	Steuerbefehl
Taste ▲ oder 1	Auf
Taste ■ oder 2	Stopp
Taste ▼ oder 3	Ab
Taste 4	Stopp

6.2.2) Modus II

In Modus II kann jeder Sendertaste einer der 4 folgenden Steuerbefehle zugeordnet werden: 1 = Schrittbetrieb; 2 = Auf-Stopp; 3 = Ab-Stopp; 4 = Stopp.

In Modus II führt man für jede Taste eine Speicherphase aus, und jede Taste belegt einen Speicherplatz. Bei der Speicherung in Modus II wird die gedrückte Taste gespeichert. Wenn man einer anderen Taste desselben Senders einen anderen Steuerbefehl zuordnen will, muss eine neue Speicherung durchgeführt werden.

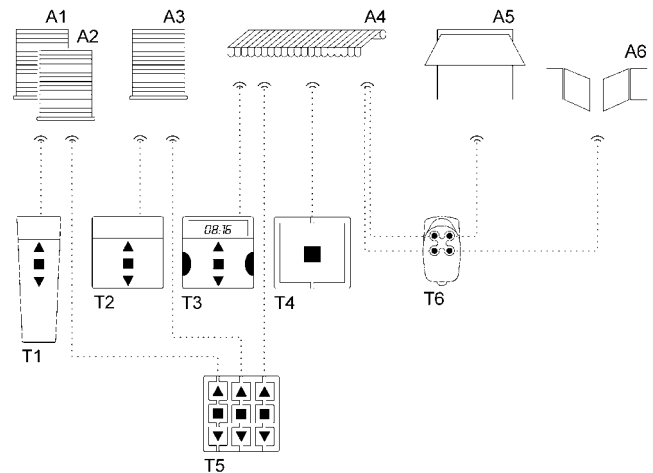
Modus II

Nr.	Steuerbefehl
1	Schrittbetrieb (Auf-Stopp-Ab-Stopp...),
2	Auf-Stopp (Auf-Stopp-Auf-Stopp...),
3	Ab-Stopp (Ab-Stopp-Ab-Stopp...)
4	Stopp

6.2.3) Beispiel für eine gemischte Speicherung in Modus I und II

Über entsprechende Speicherungen in Modus I und Modus II können auch Gruppenbefehle erstellt werden, wie im Beispiel in der Abbildung.

- Der in Modus I an A1 und A2 gespeicherte Sender T1 (Ergo1) gibt den Befehl für Aufwärtsbewegung, Stopp oder Abwärtsbewegung gleichzeitig sowohl an A1 als auch an A2.
- Der in Modus I nur an A3 gespeicherte Sender T2 (Plano1) gibt den Befehl für Aufwärtsbewegung, Stopp oder Abwärtsbewegung nur an A3.
- Der in Modus I nur an A4 gespeicherte Sender T3 (Planotime) gibt den Befehl für Aufwärtsbewegung, Stopp oder Abwärtsbewegung nur an A4.
- Der in Modus II (Schrittbetrieb) gespeicherte Sender T4 (WM001C) steuert nur A4.
- Der Sender T5 (WM003G), in Modus I gespeichert, um mit Gruppe 1 an A1 und A2 zu steuern, mit Gruppe 2, um an A3 zu steuern, und mit Gruppe 3, um an A4 zu steuern, gibt den Befehl für Aufwärtsbewegung, Stopp oder Abwärtsbewegung an A1 und A2, A3 oder A4.
- Der Sender T6 (Flo4R), in Modus II an A4 (Tasten 1 und 3), an A5 (Taste 2) und A6 (Taste 4) gespeichert, gibt den Befehl für Auf- und Abwärtsbewegung von A4, oder für die Öffnung des Garagentors A5 oder des automatischen Tors A6.



ACHTUNG!

- Mit einem in Modus II gespeicherten Sender **können** einige Funktionen nicht programmiert werden (Positionen, Funktionen...), da bei dieser Sequenz das Drücken verschiedener Tasten, wie zum Beispiel der Taste ■ und der Taste ▲ erforderlich ist.
- Mit einem in Modus II gespeicherten Sender **können** keine Steuerbefehle für „Vielfachgruppen“ erteilt werden.

Wenn ein oder mehrere Sender bereits gespeichert sind, können andere in Modus II wie in Tabelle A16 angegeben gespeichert werden.

Tabelle „A16“ Speicherung weiterer Sender in Modus II		Beispiel	
1.	Die zu speichernde Taste des neuen Senders drücken und gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man einen Piepton hört, dann die Taste loslassen.	Neu	
2.	Innerhalb von 5 Sekunden die Taste eines alten, bereits gespeicherten Senders drücken und gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man zwei Pieptöne hört, dann die Taste loslassen.	Alt	
3.	Innerhalb von 5 Sekunden so oft auf dieselbe Taste des alten Senders drücken, wie die Zahl des gewünschten Steuerbefehls ist: 1 = „Schrittbetrieb“ 2 = „Auf“ 3 = „Ab“ 4 = „Stopp“	Neu	
4.	Nach ca. 3 Sekunden wird man so viele Pieptöne hören, wie die Zahl des gewählten Steuerbefehls ist.	3s	
5.	Innerhalb von 2 Sekunden auf dieselbe Taste des neuen Senders drücken.	Neu	
6.	Die Taste beim ersten der 3 Pieptöne loslassen, welche die Speicherung bestätigen.		

Wenn man bei Punkt 5 nicht so viele Pieptöne hört, wie die Zahl des gewünschten Befehls ist, auf keine Taste drücken und einige Sekunden warten, um die Programmierung ohne Speicherung zu beenden.

Anmerkung: Falls der Speicher voll ist (14 Sender), werden 6 Pieptöne melden, dass der Sender nicht gespeichert werden kann.

Ein neuer Sender kann mit den Merkmalen des alten Senders nach dem Verfahren in Tabelle A17 auf einfache Weise gespeichert werden. Der so gespeicherte neue Sender wird die Merkmale des alten erben, d.h. dass der neue Sender in Modus I funktionieren wird, wenn der alte in diesem Modus gespeichert war; wenn der alte Sender in Modus II gespeichert war, wird auch der Taste des neuen Senders derselbe Steuerbefehl wie am alten Sender zugeordnet.

Tabelle „A17“ Speicherung weiterer Sender		Beispiel	
1.	Mindestens 3 Sekunden die zu speichernde Taste des neuen Senders drücken und gedrückt halten, dann die Taste loslassen.	Neu	
2.	Mindestens 3 Sekunden die bereits gespeicherte Taste des neuen Senders drücken und gedrückt halten, dann die Taste loslassen.	Alt	
3.	Mindestens 3 Sekunden die zu speichernde Taste des neuen Senders drücken und gedrückt halten, dann die Taste loslassen.	Neu	
4.	Mindestens 3 Sekunden die bereits gespeicherte Taste des alten Senders drücken und gedrückt halten, dann die Taste loslassen.	Alt	
5.	Als Bestätigung der Speicherung des neuen Senders wird man 3 Pieptöne hören.		

Anmerkung: Falls der Speicher voll ist (14 Sender), werden 6 Pieptöne melden, dass der Sender nicht gespeichert werden kann.

7) Entsorgung

Dieses Produkt ist wesentlicher Bestandteil der Automation und muss zusammen mit derselben entsorgt werden.

Wie die Installationsarbeiten muss auch die Abrüstung am Ende der Lebensdauer dieses Produkts von Fachpersonal ausgeführt werden. Dieses Produkt besteht aus verschiedenen Materialarten: Einige davon können recycelt werden, andere hingegen müssen entsorgt werden. Informieren Sie sich über die Recycling- oder Entsorgungssysteme, die für diese Produktkategorie von den örtlich gültigen Verordnungen vorgesehen sind.

Achtung! – Einige Teile des Produkts können umweltschädliche oder gefährliche Stoffe enthalten, die, wenn sie in der Umwelt freigesetzt werden, schädliche Auswirkungen auf die Umwelt und die Gesundheit des Menschen haben können.

Wie durch das Symbol seitlich angegeben, ist es verboten, dieses Produkt mit dem Hausmüll zu entsorgen. Halten Sie sich bitte daher an die „Mülltrennung“ für die Entsorgung, die von den geltenden Vorschriften auf Ihrem Gebiet vorgesehen ist, oder geben Sie das Produkt an Ihren Verkäufer zurück, wenn sie ein gleichwertiges neues Produkt kaufen.



Achtung! – Die örtlich geltenden Vorschriften können schwere Strafen vorsehen, wenn dieses Produkt unsachgemäß entsorgt wird.

8) Was tun, wenn... kurzer Leitfaden, wenn etwas nicht funktioniert!

Nachdem der Motor gespeist ist, wird kein Piepton abgegeben.

Prüfen, ob der Motor mit der vorgesehenen Netzspannung gespeist ist; falls die Versorgung richtig ist, liegt wahrscheinlich ein schwerer Defekt des Motors vor und der Motor muss vom Kundendienst repariert werden.

Nach einem Steuerbefehl bewegt sich der Motor nicht.

- Wenn er bis vor kurzem funktionierte, könnte der Wärmeschutz ausgelöst haben. Ein paar Minuten warten, bis sich der Motor abkühlt.
- Prüfen, dass mindestens ein Sender gespeichert ist und kontrollieren, dass der Motor beim Einschalten kurze Pieptöne abgibt.
- Prüfen, ob Sender und Motor in Verbindung stehen, indem mindestens 5 Sekunden die Taste ■ (2) eines Senders (gespeichert oder nicht) gedrückt wird; wenn man einen Piepton hört, empfängt der Motor das Sendersignal und man kann daher zur letzten Überprüfung übergehen; andernfalls die nächste Überprüfung ausführen.
- Mit diesem empirischen Test prüfen, ob der Sender das Funksignal richtig abgibt: Eine Taste drücken und die LED an die Antenne eines handelsüblichen Funkgeräts (besser nicht teuer) annähern, das eingeschaltet und auf FM Frequenz 108,5 MHz gestellt sein muss: Es sollte ein leichtes, pulsierendes und krächzendes Geräusch zu hören sein.
- Langsam und einzeln auf alle Sendertasten drücken und prüfen, dass keine Sendertaste eine Motorbewegung verursacht. Das bedeutet, dass jener Sender nicht gespeichert ist.

Nach einem Funkbefehl hört man 6 Pieptöne, aber es erfolgt keine Bewegung.

Die Funksteuerung ist nicht synchronisiert: Die Speicherung des Senders muss wiederholt werden.

Nach einem Befehl hört man 10 Pieptöne, dann startet die Bewegung.

Die Selbstdiagnose der gespeicherten Parameter hat einen Fehler festgestellt (Positionen, Programmierung der Funktionen, sind falsch); den Speicher löschen und versuchen, die Programmierungen zu wiederholen.

Bei der Abwärtsbewegung, bevor die vorgesehene Position (Pos. „1“, Pos „I“) erreicht wird, hält der Motor an.

Kann normal sein: Wenn bei der Abwärtsbewegung ein zu großer Kraftaufwand erfasst wird, wird der Motor abgeschaltet; prüfen, ob die Bewegung durch etwas behindert ist.

Der Motor bewegt sich nur infolge eines Steuerbefehls.

Falls die Positionen „0“ und „1“ nicht programmiert wurden, erfolgt die Auf- und Abwärtsbewegung des Motors nur infolge eines Steuerbefehls. Die Positionen „0“ und „1“ programmieren.

9) Technische Eigenschaften der Rohrmotoren

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
Motordurchmesser	: 45 mm
Präzision (Auflösung) des elektronischen Endschalters	: größer als 0,55° (hängt von der Neo Mat Version ab)
Präzision der Endschalterpositionen	: Klasse 2 (±5%)
Mechanische Beständigkeit	: gemäß EN 14202

Dauerbetriebszeit	: Siehe technische Daten auf dem Etikett eines jeden Modells
Schutzart	: IP 44
Mindest-Betriebstemperatur	: -20 °C
Länge des Anschlusskabels	: 3 m

Frequenz des Funkempfängers	: 433,92 MHz
Codierung des Funkempfängers	: Rolling Code 52 Bit, FLOR und FLOR+INFO
Anzahl an speicherbaren Sendern	: 14, inklusive max. 3 Klimasensoren VOLO-S-Radio, Nemo
Reichweite der Sender ERGO, PLANO und NICEWAY	: ca. 150 m auf freiem Feld und 20 m in Gebäuden *

* Die Reichweite der Sender kann durch andere Vorrichtungen, die im Dauerbetrieb mit derselben Frequenz arbeiten, wie Alarmer, Funk-Kopfhörer, usw. und mit dem Empfänger interferieren, stark beeinträchtigt werden.

Die Firma Nice S.p.a. sich das Recht vor, jederzeit als nötig betrachtete Änderungen am Produkt vorzunehmen.

„Dieses Produkt entspricht den Vorschriften von Abschnitt 15 der FCC-Regeln der Vereinigten Staaten von Amerika und der RSS-210 Norm (Kanada).

Der Betrieb unterliegt den folgenden Bedingungen:

- 1) Das Produkt darf keine Störungen verursachen**
- 2) Das Produkt muss jegliche Störungen dulden, einschließlich Störungen, die zu einem unerwünschten Betrieb führen.“**

Advertencias y precauciones de seguridad

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

INSTALACIÓN:

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

USO DEL PRODUCTO:

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

1) Descripción del producto

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

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

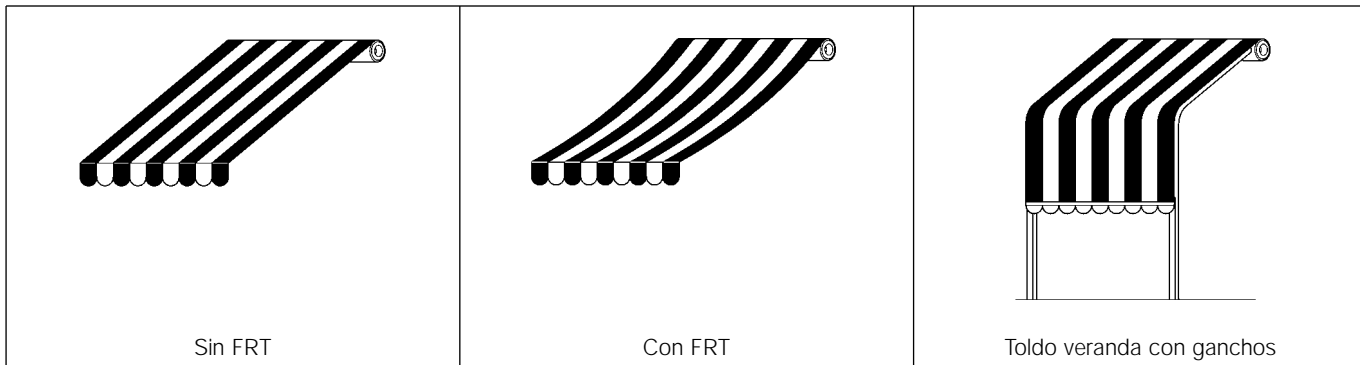
Con una operación de programación se memorizan los límites del movimiento, es decir toldo cerrado y toldo abierto (más las probables posiciones intermedias); después de cada mando el movimiento se detendrá automáticamente al alcanzar esas posiciones. El fin de carrera electrónico puede compensar posibles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

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

ble memorizar hasta 14 radiomandos de la serie ERGO, PLANO y NICEWAY, véase la fig. 3, que permiten el mando a distancia del motor, o bien hasta 3 radiosensores de viento y sol "VOLO S RADIO" que accionan automáticamente el motor según la situación climática. Es posible programar los fines de carrera y algunas funciones adicionales directamente desde los transmisores y un tono de aviso ("Bip") le guiará en las diferentes etapas.

En los motores Neo Mat pueden programarse funciones particulares que resuelven problemas específicos:

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



1.1) Uso del dispositivo de emergencia para la realineación automática

Los motores tubulares Neo Mat disponen de un dispositivo de emergencia.

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

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

Ante esta situación, se ha previsto un procedimiento de realineación

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

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

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

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

2) Instalación

⚠ La instalación incorrecta puede provocar heridas graves.

Prepare el motor con la siguiente secuencia de operaciones:

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

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

2.1) Conexiones eléctricas

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

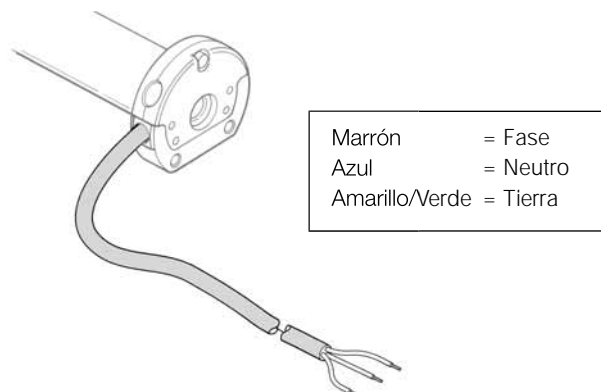
⚠ Respete escrupulosamente las conexiones previstas; si tuviera dudas, no pruebe inútilmente sino que consulte las fichas técnicas disponibles también en la página web "www.niceforyou.com".

Una conexión incorrecta puede provocar averías o situaciones peligrosas.

El cable para las conexiones eléctricas del motor Neo Mat dispone de 3 conductores de conexión:

- Fase, Neutro y Tierra.

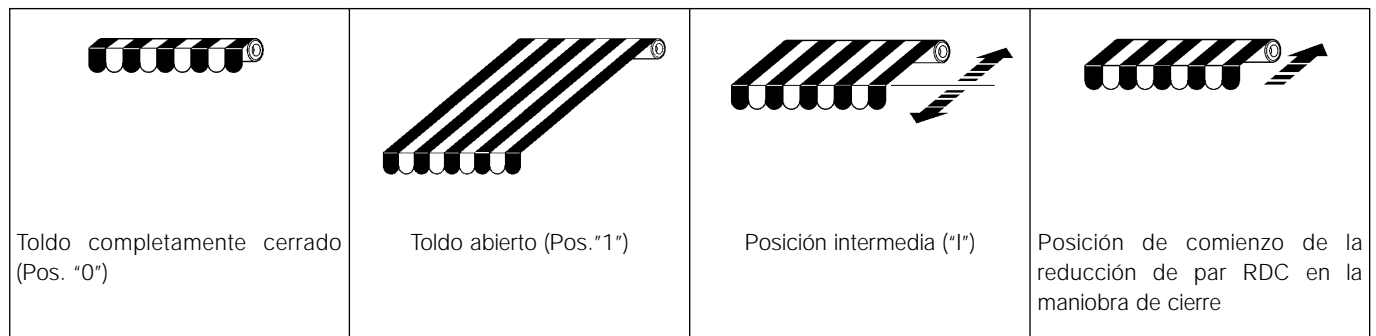
Compruebe que la tensión de red se corresponde con los datos que figuran en la placa de Neo Mat.



3) Regulaciones

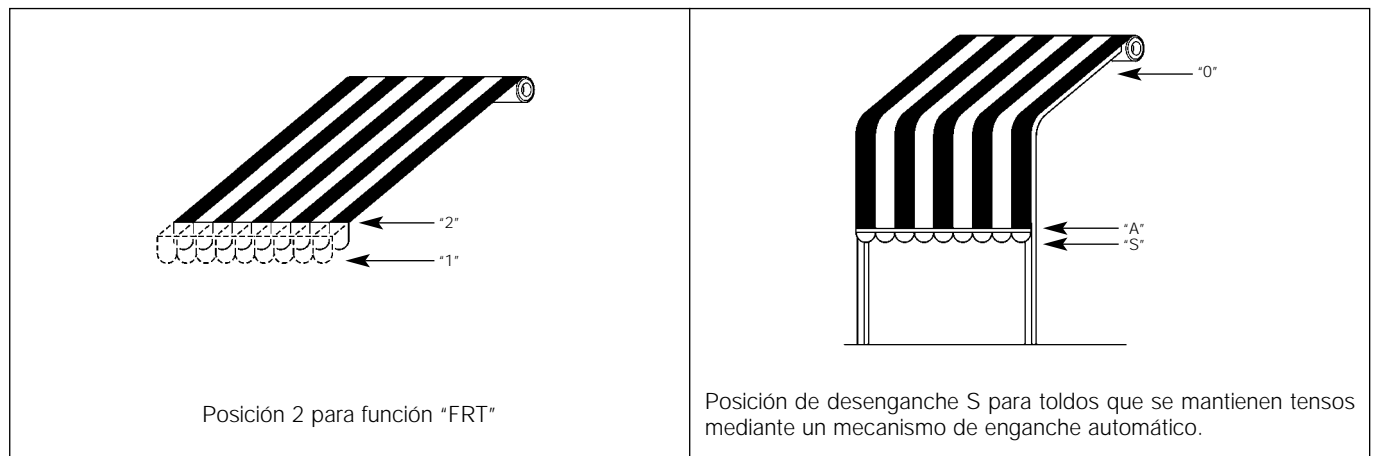
Los motores tubulares de la serie NEOMAT disponen de un sistema de fin de carrera electrónico; la central electrónica interrumpe el movimiento cuando el toldo llega a las posiciones de cierre y de apertura programadas. Dichas posiciones se memorizan con una programación oportuna que se debe hacer directamente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

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



También es posible programar:

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



4) Programaciones

La programación se divide en 3 partes:

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

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

ATENCIÓN:

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

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

Verificación de los transmisores memorizados

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

4.1) Programación de los transmisores

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

Para memorizar otros transmisores, véase la tabla A2

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

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

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

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

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

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

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

La programación de los fines de carrera "0" y "1" también habilita de manera automática la función RDC (reducción del par de tracción). Esta función se configura en el nivel "estándar", si bien el instalador puede modificar dicho nivel a través del procedimiento indicado en el apartado 4.3.3 o deshabilitar la función mediante la tabla A7 del manual.

4.3) Programaciones opcionales

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

4.3.1) Memorización de la posición intermedia "I"

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

Para memorizar la posición intermedia, lleve a cabo el procedimiento indicado en la tabla "A4":

Tabla "A4"	Programación de la posición intermedia "I"	Ejemplo
1.	Utilizando los botones ▲ ■ ▼ de un transmisor, coloque el toldo donde se desea memorizar la posición "I".	
2.	Mantenga pulsado el botón ■ hasta oír un tono de aviso (transcurridos unos 5 segundos).	
3.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos	
4.	Pulse juntos los botones ▼ ▲ hasta que 3 tonos de aviso indiquen que la cota ha sido memorizada.	

4.3.2) Borrado de las posiciones o de la función RDC

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

En el caso de "1" se puede modificar sin eliminarlo directamente (ver tabla "A12").

Tabla "A5"	Borrado de la posición intermedia "I"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	
2.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
3.	Pulse simultáneamente los botones ▼ ▲ hasta que 5 tonos de aviso indiquen que la posición intermedia ha sido cancelada.	

Tabla "A6"	Borrado de las posiciones "0" y "1"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	
2.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
3.	Pulse el botón ▼ hasta que 5 tonos de aviso señalen que las posiciones "0" y "1" han sido canceladas.	

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

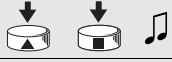
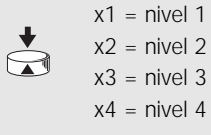


Nota: la posición intermedia "I" y la función RDC programadas no se cancelan. Si usted desea cancelar todo (incluidos los códigos de los transmisores) consulte la tabla "A13".

Tabla "A7"	Borrado de la función reducción de par (RDC)	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	
2.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
3.	Pulse el botón ■ hasta que 5 tonos de aviso señalen que la función RDC ha sido desactivada.	

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

4.3.3) Programación del nivel RDC a través del transmisor

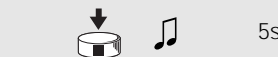


Este procedimiento permite configurar la fuerza de impacto que el motor aplicará en la etapa de cierre del cajón (4 umbrales configurables).

Tabla "A8"	Programación del nivel RDC	Ejemplo
1.	Pulse simultáneamente los botones ▲ y ■ del transmisor memorizado en modo I hasta que el motor produzca 1 tono de aviso.	
2.	Dentro de los 5 segundos siguientes, con una frecuencia de 2 segundos, pulse el botón de subida del transmisor para seleccionar el nivel deseado: - 1 pulsación = nivel 1 (reducción estándar(*) del par motor) - 2 pulsaciones = nivel 2 (más reducción del par motor) - 3 pulsaciones = nivel 3 (mucho reducción del par motor) - 4 pulsaciones = nivel 4 (elevada reducción del par motor)	
3.	Espere a que el motor confirme el nivel que acaba de seleccionar con los mismos tonos de aviso (ejemplo: 3 tonos de aviso = nivel 3 seleccionado).	
4.	Dentro de los 5 segundos siguientes al último tono de aviso, confirme el nivel pulsando brevemente el botón ■	
5.	Si el procedimiento se ha llevado a cabo correctamente, el motor producirá 3 tonos de aviso.	

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

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


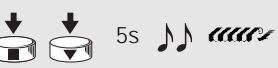

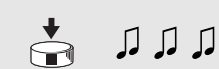
En el caso de la posición "1" es posible modificarla directamente sin cancelarla (véase tabla "A11").

Tabla "A9"	Programación de la Reducción de Par (RDC)	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	
2.	Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.	
3.	Pulse el botón ■ hasta que 3 tonos de aviso señalen que la función RDC ha sido activada	

4.3.5) Programación de la función "FRT"

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

Para programar la posición "2", lleve a cabo el procedimiento indicado en la tabla "A10":

Tabla "A10"	Programación de la posición "2"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	
2.	Pulse y mantenga pulsados los botones ■ ▼ durante otros 5 segundos hasta oír 2 tonos de aviso rápidos. Entonces, el toldo se colocará automáticamente en la posición del fin de carrera inferior (posición "1")	
3.	Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el toldo en la posición de recogida deseada	
4.	Confirme antes de 5 segundos la posición, pulsando el botón ■ del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso. Posteriormente, el toldo se colocará en la posición del fin de carrera inferior (posición "1") programada	

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














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

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

4.3.5) Programación de la función "FTC".

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

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















Tabla "A11"	Programación de la Posición de Desenganche "S"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	  5s
2.	Pulse y mantenga pulsados los botones ■ ▼ durante otros 5 segundos hasta oír 2 tonos de aviso rápidos. Entonces, el todo se coloca automáticamente en la posición "1"	  5s  
3.	Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el todo en la posición de desenganche "S" (inferior a la posición "1")	 / 
4.	Confirme antes de 5 segundos la posición, pulsando simultáneamente los botones ▼ y ▲ del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso. Entonces, el todo se coloca automáticamente en la posición "0"	    

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

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

4.3.7) Modificación de la posición "1"

Para desplazar la posición "1", lleve a cabo el procedimiento indicado en la tabla "A12":

Tabla "A12"	Modificación de la posición "1"	Ejemplo
1.	Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos)	  5s
2.	Pulse y mantenga pulsados los botones ■ ▼ durante otros 5 segundos hasta oír 2 tonos de aviso rápidos. Entonces, el todo se coloca automáticamente en la posición "1"	  5s  
3.	Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el todo en la nueva posición a programar	 / 
4.	Confirme antes de 5 segundos la posición, pulsando simultáneamente los botones ■ ▼ del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso y un breve movimiento de subida y bajada.	     

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

Modificando la posición "1" también se eliminan las funciones "FRT" y "FTC"

4.4) Borrado de la memoria


























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

La memoria se puede borrar:

- con un transmisor ya memorizado (tabla "A13")
- con un transmisor no memorizado (tabla "A14").




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 "A13"	Borrado de la memoria con un transmisor memorizado	Ejemplo
1.	Mantenga presionado el botón  del transmisor hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos).	 5s 
2.	Mantenga presionado el botón  del transmisor hasta oír 3 tonos; suelte el botón  exactamente durante el tercer tono de aviso.	   
3.	Mantenga presionado el botón  del transmisor hasta oír 3 tonos; suelte el botón  exactamente durante el tercer tono de aviso.	   
4.	Mantenga presionado el botón  del transmisor hasta oír 3 tonos; suelte el botón  exactamente durante el tercer tono de aviso	   
5.	Si usted desea borrar todos los datos, oprima juntos, antes de 2 segundos, los dos botones  y  y después suéltelos.	antes de 2s  

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

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

Tabla "A14"	Borrado de la memoria con un transmisor no memorizado	Ejemplo
1.	Corte la alimentación durante 3 segundos como mínimo.	 3s
2.	Restablezca la alimentación y, antes de que transcurran 10 segundos, gire la manivela de emergencia al menos 6 vueltas.	  x6 antes de 10s
3.	En este punto, y durante 1 minuto, es posible borrar la memoria a través del procedimiento de la tabla A13 con cualquier transmisor, aunque no se encuentre memorizado	60s Tabla "A10"

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

5) Gestión climática

Respuesta ante el sol:

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

Casos particulares:

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

Respuesta ante la lluvia:

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

Casos particulares:

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

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

Respuesta ante el viento:

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

Casos particulares:

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

Función SOL ACTIVADO:

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

6) Otras informaciones

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

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

6.1) Transmisores que pueden utilizarse

En la tabla A15 se indican los transmisores que pueden utilizarse con el tipo de codificación correspondiente.

Tabla "A15"

Transmisores

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

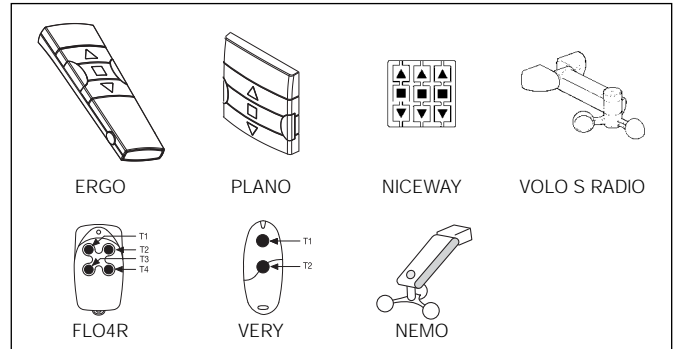
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

Sensores meteorológicos: VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (toda la línea)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



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

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

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

6.2.1) Modo I

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

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

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

Modo I

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

6.2.2) Modo II

En Modo II es posible asociar a cada botón del transmisor uno de los 4 mandos posibles: 1 = Paso a Paso; 2 = Subida-Parada; 3 = Bajada-Parada,

4 = Parada. En Modo II se ejecuta una etapa de memorización para cada botón y cada uno ocupa un lugar en la memoria. Durante la memorización en Modo II se memoriza el botón pulsado. Si se desea asignar a otro botón del mismo transmisor otro mando es necesario realizar otra memorización.

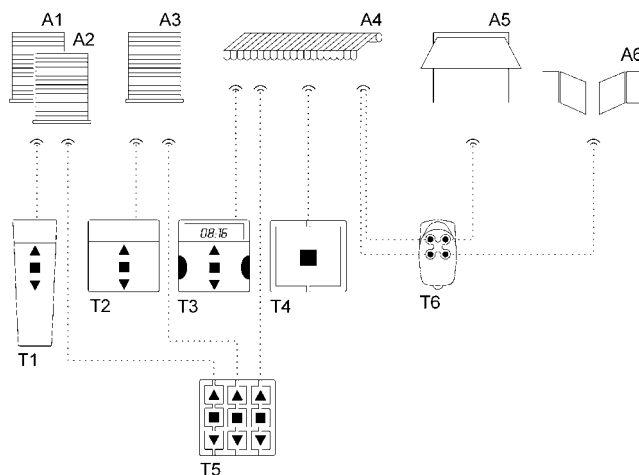
Modo II

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

6.2.3) Ejemplo de memorización mixta Modo I y Modo II

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

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



ATENCIÓN:

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

Cuando se hayan memorizado uno o varios transmisores, es posible memorizar otros transmisores en Modo II, tal como indicado en la tabla A16.

Tabla "A16"	Memorización de otros transmisores en Modo II	Ejemplo
1.	Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor (unos 5 segundos) hasta oír un tono de aviso; después suelte el botón	Nuevo 5s
2.	Antes de 5 segundos, pulse y mantenga pulsado el botón de un transmisor viejo y memorizado (unos 5 segundos) hasta oír 2 tonos de aviso, después suelte el botón	Viejo 5s
3.	Antes de 5 segundos empiece a pulsar el mismo botón del transmisor viejo la cantidad de veces equivalente al mando deseado: 1="paso a paso" 2="subida" 3="bajada" 4="parada"	Nuevo 1-4
4.	Después de alrededor de 3 segundos se oír una cantidad de tonos de aviso equivalente al mando seleccionado	3s 1-4
5.	Antes de 2 segundos, pulse el mismo botón del nuevo transmisor	Nuevo
6.	Suelte el botón cuando oiga el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización	

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

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

Si siguiendo el procedimiento de la tabla A17 es posible memorizar de manera sencilla un nuevo transmisor, manteniendo las características del transmisor viejo. El nuevo transmisor memorizado adquirirá las características del transmisor viejo, es decir que si el viejo estaba memorizado en Modo I, también el nuevo funcionará en Modo I y si el viejo estaba memorizado en Modo II, también el botón del nuevo transmisor será asociado al mismo mando del viejo.

Tabla "A17"	Memorización de otros transmisores	Ejemplo
1.	Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón	Nuevo >3s
2.	Pulse y mantenga pulsado el botón memorizado del viejo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón	Viejo >3s
3.	Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón	Nuevo >3s
4.	Pulse y mantenga pulsado el botón memorizado del viejo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón	Viejo >3s
5.	Se oirán 3 tonos de aviso que confirman la memorización del nuevo transmisor	

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

7) Desguace

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

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

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

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

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



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

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

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

Después de un mando el motor no se mueve.

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

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

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

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

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

El motor se mueve sólo en modo hombre muerto.

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Su funcionamiento está sujeto a estas dos condiciones:

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

Instrukcje i ogólne zalecenia dotyczące bezpieczeństwa:

Niniejszy podręcznik zawiera ważne instrukcje bezpieczeństwa związane z MONTAŻEM i UŻYTKOWANIEM produktu.

MONTAŻ:

⚠ Nieprawidłowy montaż silnika może być przyczyną poważnego uszkodzenia ciała. Z tego też powodu podczas pracy należy przestrzegać wszystkich instrukcji montażu, znajdujących się w niniejszym podręczniku.

UŻYTKOWANIE PRODUKTU:

⚠ Podczas codziennego użytkowania produktu należy pamiętać, że zasadnicze znaczenie dla bezpieczeństwa osób ma przestrzeganie niniejszych instrukcji. Podręcznik należy zachować, gdyż może być potrzebny w przyszłości.

Silniki z serii Neo Mat są przeznaczone do napędzania rolet zwijanych i markiz. Każde inne ich użycie jest niewłaściwe i zabronione. Silniki zaprojektowane są do użytku domowego. Cykl pracy ciągłej przewidziany jest na 4 minuty. Podczas wyboru typu silnika należy w zależności od jego zastosowania uwzględnić moment znamionowy oraz czas funkcjonowania wskazany na tabliczce znamionowej.

Minimalna średnica rury nawojowej, w jakiej może zostać zamontowany silnik, wynosi 52 mm dla silników o momencie do 35 Nm oraz 60 mm dla silników o momencie wyższym niż 35 Nm.

Montaż powinien zostać wykonany przez personel techniczny zgodnie z obowiązującymi normami bezpieczeństwa.

Przed przystąpieniem do montażu należy odsunąć wszelkie niepotrzebne przewody elektryczne, a wszystkie elementy mechaniczne zbędne dla funkcjonowania napędu powinny zostać odłączone. Ruchome części silnika powinny zostać osłonięte, jeśli jest on zamontowany na wysokości mniejszej niż 2,5 m. W przypadku markiz odległość w poziomie od maksymalnego punktu otwarcia markizy do jakiegokolwiek przedmiotu stałego nie może być mniejsza niż 0,4 m.

Przewód zasilający z PCV znajdujący się na wyposażeniu silników z serii Neo Mat jest przeznaczony do montażu w pomieszczeniach zamkniętych. Do użytku zewnętrznego należy osłonić cały przewód pancerzem izolacyjnym lub zamówić odpowiedni przewód typu S05RN-F.

Chronić silnik rurowy przed zgnieciem, uderzeniem, upadkiem lub kontaktem z wszelkimi płynami. Nie robić otworów ani nie wkręcać śrub na całej długości rury, patrz rysunek 1. Przycisk sterujący powinien być widoczny podczas normalnego użytkowania urządzenia, ale jednocześnie powinien być oddalony od ruchomych części i znajdować się na wysokości przynajmniej 1,5 m. Nie przeprowadzać żadnych modyfikacji urządzenia, jeśli nie są one przewidziane w niniejszym podręczniku. Czynności tego rodzaju mogą jedynie spowodować niewłaściwe działanie urządzenia. Firma Nice nie ponosi odpowiedzialności za szkody powstałe w skutek samowolnego zmodyfikowania urządzenia.

W celu wykonania konserwacji oraz naprawy prosimy o zwrócenie się do kompetentnego personelu technicznego.

Podczas ruchu rolety żadna osoba nie powinna przebywać w jej pobliżu. Nie uruchamiać rolety, jeśli w pobliżu są wykonywane jakieś prace, jak na przykład mycie szyb. W przypadku sterowania automatycznego należy także odłączyć zasilane elektryczne. Nie pozwalać dzieciom, aby bawiły się stałymi (naściennymi) urządzeniami sterującymi i przechowywać nadajniki w miejscu dla nich niedostępnym. Często sprawdzać sprężyny kompensacyjne (jeśli występują) lub stopień zużycia przewodów.

⚠ W przypadku deszczu, gdy kąt nachylenia markizy jest mniejszy niż 25% lub inna wartość wskazana przez producenta, należy ją zwinąć, by zapobiec tworzeniu się „worków” z wodą.

⚠ W przypadku utworzenia się lodu, działanie markizy mogłoby uszkodzić mechanizm nawojowy.

⚠ Niektóre fazy programowania mogą wykorzystywać mechaniczne blokady rolety (ograniczniki zabezpieczające lub sprężyny przeciwwłamaniowe). W takim przypadku należy wybrać silnik o momencie najbardziej odpowiednim do danego zastosowania, uwzględniając rzeczywiste obciążenie rolety, i nie stosować silników o zbyt dużej mocy. *troppo potenti*.

1) Opis produktu

Silniki z serii Neo Mat są silnikami elektrycznymi wyposażonymi w ogranicznik obrotów, zakończonymi po jednej stronie specjalnym wałkiem, na którym można zamocować koła napędowe (patrz rysunek 2). Silnik mocowany jest poprzez umieszczenie go wewnątrz rury nawojowej (rolety lub markizy). Jest on w stanie poruszać roletą zarówno przy opuszczaniu, jak i podnoszeniu.

Wbudowana w silnik centrala posiada bardzo precyzyjny, elektroniczny system wyłączania krańcowego, który w sposób ciągły odczytuje pozycję markizy.

Podczas programowania zapisywane są położenia graniczne: markizy zamkniętej i otwartej (i ewentualne pozycje pośrednie). Ruch markizy będzie zatrzymywany automatycznie po osiągnięciu tych dwóch pozycji. Elektroniczny wyłącznik krańcowy może kompensować ewentualne wydłużenia płótna (funkcja „CAT”), gwarantując perfekcyjne zamknięcie kasety i zapobiegając luzowaniu się płótna, kiedy markiza jest otwarta. Silniki z serii Neo Mat mogą aktywować programowalną redukcję momentu obrotowego (funkcja „RDC”), powodując zmniejszenie momentu obrotowego silnika o około 50% na krótko przed całkowitym zamknięciem markizy, co pozwala uniknąć nadmiernego naciągnięcia płótna. Silniki z serii Neo Mat oferują również funkcję „RDT” – luzowania naciągu, która zaraz po zakończeniu manewru zamykania powoduje zmniejszenie naprężenia płótna, dzięki czemu nie pozostaje ono naciągnięte przez zbyt długi okres. Funkcje CAT, RDC i RDT zostały opracowane w taki sposób, aby symulować zachowanie osoby, która ostrożnie i starannie wykonuje ręczne manewry otwarcia i zamknięcia rolety.

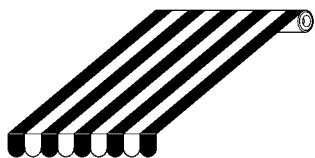
Silniki z serii Neo Mat są wyposażone także w odbiornik radiowy pracujący na częstotliwości 433,92 MHz w technologii „rolling code”, co ma na celu zagwarantowanie wysokiego poziomu bezpieczeństwa. Dla każdego silnika można wczytać do 14 nadajników z serii ERGO, PLANO oraz NICEWAY (patrz rysunek 3), co umożliwia sterowanie silnikiem na odległość, lub do 3 radiowych czujników wiatru i słońca

„VOLO S RADIO”, które automatycznie sterują silnikiem w zależności od warunków pogodowych.

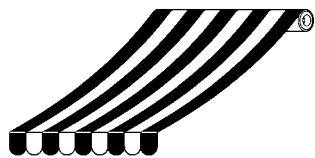
Programowanie krańcówek i niektórych funkcji dodatkowych możliwe jest bezpośrednio z nadajników, a sygnał akustyczny „bip” informuje o poszczególnych fazach programowania.

W silnikach Neo Mat można zaprogramować kilka szczególnych funkcji pozwalających uniknąć niektórych problemów:

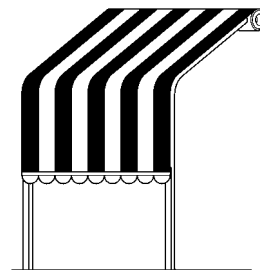
- **FRT:** funkcja ta służy do cofania płótna o zaprogramowaną długość po całkowitym otwarciu markizy. Pozwala to usunąć nieestetyczne pofałdowania płótna, kiedy markiza jest otwarta. Dodatkowe informacje znajdują się w **Tabeli A9**.
- **FTC:** służy do napędzania markiz, których naciąg utrzymywany jest za pomocą mechanizmu automatycznego zaczepiania, jak na przykład w przypadku markizy typu pergola. Dodatkowe informacje znajdują się w **Tabeli A10**.



z FRT



bez FRT



Markiza typu pergola zaczepami

1.1) Kiedy stosowany jest manewr awaryjny automatycznego re-programowania

I Silniki rurowe Neo Mat posiadają funkcję manewrów awaryjnych. Manewr awaryjny umożliwi ręczne przesunięcie markizy np. w przypadku usterek lub przerw w dostawie zasilania elektrycznego. Funkcja ta wykorzystywana jest poprzez użycie dźwieszki znajdującej się na głowicy silnika, obracanego w jednym lub w drugim kierunku.

Po zastosowaniu funkcji manewru awaryjnego lub w przypadku gdy silnik nie jest zasilany energią elektryczną przez okres dłuższy niż 24 godziny, z centrali sterującej silnika usuwane są dane na temat aktualnej pozycji markizy. W takim przypadku przewidziane jest przeprowadzenie fazy automatycznego re-programowania.

Po otrzymaniu polecenia silnik może zachować się w dwojaki sposób, w zależności od tego, jakie polecenie zostało wysłane.

- Polecenie podniesienia: Silnik podniesie markizę do momentu całkowitego zamknięcia kasety.
- Polecenie opuszczenia: Silnik będzie opuszczał opuści markizę przez 3 sekundy, następnie odwróci ruch, zamykając markizę dokładnie na kasecie.

Wskazówka: Zamknięcie kasety odbędzie się na wybranym wcześniej poziomie RDC (redukcja momentu napędowego).

2) Montaż

⚠ Niewłaściwy montaż może skutkować ciężkimi obrażeniami ciała.

Przygotować silnik zgodnie z poniższą procedurą:

1. Wsunąć adaptor krańcówki (E) na silnik (A) do momentu założenia go na pierścień krańcówki (F) w taki sposób, aby oba żłobienia dopasowały się do siebie. Docisnąć do końca, jak wskazano na Rys. 5.
2. Założyć koło napędowe (D) na wałek silnika.
3. Przymocować koło napędowe do silnika za pomocą sprężystego pierścienia.
4. Wsunąć tak złożony silnik do rury nawojowej w taki sposób, aby wsunął się w nią również adaptor (E). Przymocować koło napędowe (D) do rury nawojowej za pomocą śruby M4x10 w celu uniknięcia ewentualnego przeskakiwania i przesunięć osiowych silnika (Rys. 6).
5. Na koniec przymocować głowicę silnika do specjalnego uchwyty (C), wykorzystując ewentualnie w tym celu przekładkę odległościową, zaciski lub przetyczkę (B).

- | | |
|-----------|-----------------------------------|
| A: | Silnik rurowy Neo Mat |
| B: | Zatyczki lub przetyczki mocujące |
| C: | Uchwyt i przekładka odległościowa |
| D: | Koło napędowe |
| E: | Adaptor |
| F: | Pierścień krańcówek |

2.1) Podłączenia elektryczne

⚠ W przyłączach silnika należy zastosować wielobiegunowe urządzenie odłączające od sieci elektrycznej, w którym odległość pomiędzy stykami wynosi co najmniej 3 mm (wyłącznik sekcyjny lub gniazdo z wtyczką itp.).

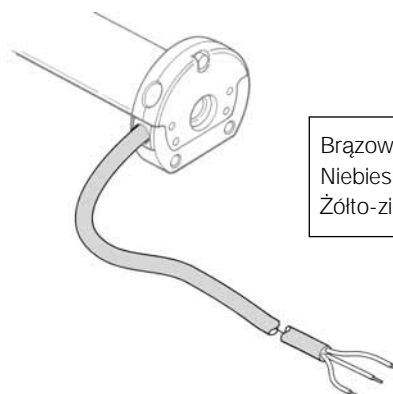
⚠ Należy skrupulatnie przestrzegać przewidzianych podłączeń. W przypadku wątpliwości nie wykonywać zbędnych prób, ale zapoznać się ze specjalnymi kartami technicznymi, które dostępne są również na stronie internetowej „www.niceforyou.com”.

Błędne podłączenie może doprowadzić do usterek lub sytuacji zagrożenia.

Kabel do podłączeń elektrycznych silnika Neo Mat składa się z 3 przewodów łączących:

- faza, przewód zerowy i uziemienie

Sprawdzić, czy napięcie sieciowe odpowiada danym na tabliczce znamionowej silnika Neo Mat.

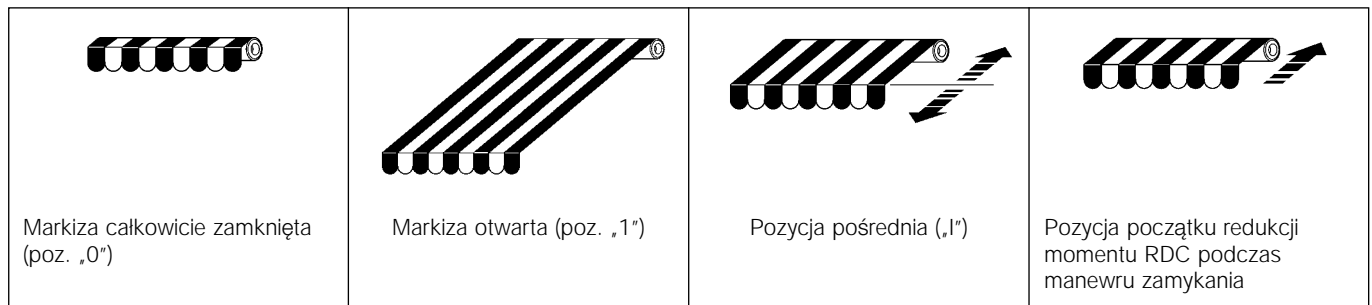


- | | |
|---------------|--------------|
| Brązowy | = faza |
| Niebieski | = zerowy |
| Żółto-zielony | = uziemienie |

3) Regulacje

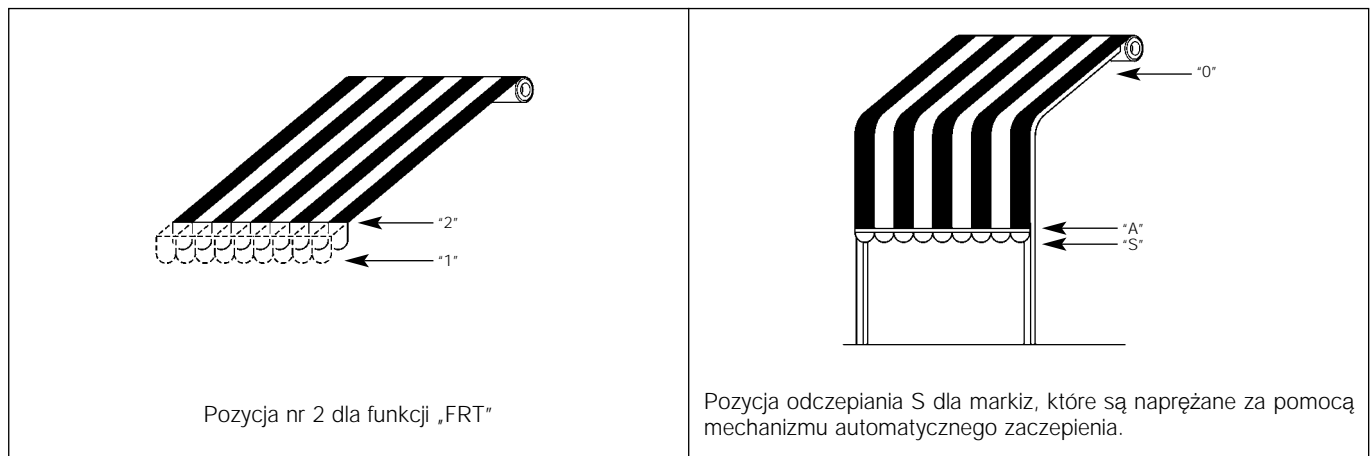
Silniki rurowe dysponują systemem elektronicznych krańcówek, dzięki któremu centrala elektroniczna przerywa wykonywanie manewru, gdy markiza osiągnie zaprogramowaną pozycję otwarcia lub zamknięcia. Pozycje te można wczytać za pomocą specjalnego programowania, co należy wykonać, kiedy silnik zostanie kompletnie zainstalowany, a markiza będzie zamontowana.

Jeśli pozycje „0” (markiza zamknięta) i „1” (markiza otwarta) nie zostały jeszcze wczytane, istnieje możliwość sterowania markizą, ale manewry będą wykonywane w trybie manualnym. Istnieje również możliwość zaprogramowania pozycji pośredniej (poz. „1”), służącej do częściowego otwarcia markizy. Pozycja „1” oraz aktywacja redukcji momentu (RDC) mogą zostać zaprogramowane w późniejszym terminie.



Ponadto istnieje możliwość zaprogramowania:

- Pozycji 2, niezbędnej do aktywowania funkcji „FRT”, służącej do naprężania płótna, kiedy markiza jest całkowicie otwarta.
- Funkcji „FTC” do napędzania markiz z mechanizmem automatycznego zaczepiania.



4) Programowanie

Faza programowania podzielona jest na 3 części:

1. wczytywanie nadajników
2. programowanie pozycji „0” i „1”
3. programowanie opcjonalne

Aby nadajnik mógł sterować silnikiem z serii Neo Mat, konieczne jest przeprowadzenie fazy wczytywania w sposób wskazany w Tabeli „A1”.

UWAGA:

- **Wszystkie sekwencje wczytywania odbywają się na czas, co oznacza, że należy je wykonać w przewidzianych ramach czasowych.**
- W przypadku nadajników obsługujących więcej „grup” przed przystąpieniem do wczytywania należy dokonać wyboru grupy nadajnika, do której silnik zostanie przypisany.
- Wczytywanie drogą radiową może zostać wykonane we wszystkich odbiornikach znajdujących się w zasięgu nadajnika. Wskazane jest więc, aby zasilany był tylko ten odbiornik, którego ma dotyczyć dana czynność.

Można sprawdzić, czy w silniku są już wczytane jakieś nadajniki. W tym celu wystarczy sprawdzić liczbę sygnałów akustycznych „bip” emitowanych w chwili włączenia silnika.

Kontrola wczytanych nadajników

2 długie sygnały „bip” 🎵🎵 Brak wczytanych nadajników.

2 krótkie sygnały „bip” 🎵🎵 Zostały już wczytane jakieś nadajniki.

4.1) Programmeren van de zenders

Tabela „A1”	Wczytywanie pierwszego nadajnika (Tryb I)	Przykład
1.	Podłączyć silnik do zasilania sieciowego, natychmiast wydane zostaną 2 długie sygnały „bip”	
2.	Przed upływem 5 sekund wcisnąć i przytrzymać przycisk ■ nadajnika, który chcemy wczytać (przez około 3 sekundy).	3s
3.	Zwolnić przycisk ■ przy pierwszym z trzech sygnałów „bip”, które potwierdzają wczytanie.	

Aby wczytać pozostałe nadajniki, patrz Tabela „A2”

Gdy jeden lub więcej nadajników został już wczytany, możliwe jest wczytanie kolejnych nadajników, w sposób podany w Tabeli „A2”.

Tabela „A2”	Wczytywanie kolejnych nadajników lub radiowego czujnika klimatycznego (Tryb I)	Przykład
1.	Wcisnąć i przytrzymać przycisk ■ nowego nadajnika lub czujnika klimatycznego (około 5 sekund), dopóki nie pojawi się sygnał „bip”. Następnie zwolnić przycisk ■	Nowy 5s
2.	Przycisnąć powoli 3 razy przycisk ■ starego, już wczytanego nadajnika	Stary X3
3.	Wcisnąć ponownie przycisk ■ nowego nadajnika Zwolnić przycisk ■ przy pierwszym z trzech sygnałów „bip”, które potwierdzają wczytanie	Nowy

Uwaga: Jeśli pamięć jest zapełniona (14 nadajników), zostanie wyemitowanych 6 sygnałów „bip”, a nadajnik nie będzie mógł zostać wczytany.

4.2) Markiza kasetowa – półautomatyczne programowanie pozycji: „0” (górną krańcówką) i „1” (dolną krańcówką)

Do programowania pozycji należy zastosować nadajnik, który został już wczytany w Trybie I. Dopóki do centrali nie zostaną wczytane prawidłowe pozycje „0” i „1”, manewry mogą być wykonywane tylko ręcznie. Początkowo kierunek silnika nie jest określony, ale po zakończeniu czynności opisanych w punkcie 1 Tabeli „A3”, kierunek silnika zostanie automatycznie przypisany do przycisków nadajników. Aby zaprogramować pozycje „0” i „1”, należy wykonać procedurę wskazaną w Tabeli „A3”:

Tabela „A3”	Programmeren van de standen „0” en „1”	Voorbeeld
1.	Wcisnąć i przytrzymać przycisk ▲ lub ▼ wczytanego nadajnika, aż do momentu całkowitego nawinięcia markizy i automatycznego zatrzymania się silnika.	
2.	Wcisnąć i przytrzymać przycisk ▼, który powoduje opuszczanie markizy	
3.	Zwolnić przycisk ▼, kiedy markiza osiągnie żądaną pozycję („1”). W razie potrzeby poprawić pozycję za pomocą przycisków ▼ i ▲.	
4.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika, dopóki nie zostanie wydany sygnał „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	5s
5.	Zwolnić i ponownie przycisnąć przez następne 5 sekund przycisk ■, dopóki nie zostaną wydane 4 szybkie sygnały „bip”	5s
6.	Wcisnąć przycisk ▼, dopóki 3 sygnały „bip” oraz krótki manewr podnoszenia i opuszczania nie zasygnalizują, że położenie zostało wczytane.	

Programowanie krańcówek „0” i „1” aktywuje automatycznie również funkcję RDC (redukcja momentu napędowego). Funkcja ta ustawiona jest na poziomie „standard”, a instalator może zmienić go za pomocą procedury opisanej w punkcie 4.3.3 lub wyłączyć całkowicie tę funkcję, korzystając z tabeli A7 podręcznika.

4.3) Programowanie opcjonalne

Wykonanie programowania opcjonalnego możliwe jest dopiero po zaprogramowaniu pozycji „0” i „1”.

4.3.1) Wczytywanie pozycji pośredniej „1”

Kiedy pozycja pośrednia „1” zostanie wczytana, będzie możliwe przesunięcie markizy do pozycji „1” poprzez jednoczesne wciśnięcie obu przycisków ▲ ▼ nadajnika.

Aby wczytać pozycję pośrednią należy wykonać procedurę opisaną w Tabeli „A4”:

Tabela „A4”	Programowanie pozycji pośredniej „1”	Przykład
1.	Wcisnąć przyciski ▲ ■ ▼ nadajnika ustawić markizę w położeniu, które ma zostać wczytane jako pozycja „1”	
2.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika, dopóki nie zostanie wydany sygnał „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	
3.	Zwolnić i ponownie przycisnąć przez następne 5 sekund przycisk ■, dopóki nie zostaną wydane 4 szybkie sygnały „bip”.	
4.	Wcisnąć równocześnie przyciski ▼ ▲, do momentu usłyszenia 3 sygnałów „bip” informujących o tym, że pozycja została wczytana.	

4.3.2) Kasowanie pozycji lub funkcji RDC

Aby zmodyfikować wcześniej wczytane pozycje, należy najpierw skasować, a następnie ponownie zaprogramować nowe pozycje.

W przypadku pozycji „1” można ją modyfikować bezpośrednio, bez konieczności jej usuwania (patrz tabela „A12”).

Tabela „A5”	Kasowanie pozycji pośredniej „1”	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ wczytanego nadajnika do momentu emisji sygnału „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć przez następne 5 sekund przycisk ■, do momentu usłyszenia 4 szybkich sygnałów „bip”	
3.	Wcisnąć równocześnie przyciski ▼ ▲, do momentu emisji 3 sygnałów „bip” informujących, że wysokość została wczytana.	

Tabela „A6”	Kasowanie pozycji „0” i „1”	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ wczytanego nadajnika do momentu emisji sygnału „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć przez następne 5 sekund przycisk ■, do momentu usłyszenia 4 szybkich sygnałów „bip”.	
3.	Przycisnąć przycisk ▼ do momentu emisji 5 sygnałów „bip”, informujących, że pozycje „0” i „1” zostały	

UWAGA: Po skasowaniu pozycji „0” i „1” manewry markizy będą wykonywane w trybie manualnym i konieczne będzie wczytanie nowej pozycji.





Uwaga: nie zostanie skasowana pozycja pośrednia „1” oraz ewentualnie zaprogramowana funkcja RDC. W razie konieczności skasowania wszystkich danych (wraz z kodami nadajników), należy zastosować się do wskazówek zawartych w Tabeli „A13”.

Tabela „A7”	Kasowanie funkcji zmniejszenia momentu napędowego (RDC)	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ wczytanego nadajnika do momentu emisji sygnału „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć przez następne 5 sekund przycisk ■, do momentu usłyszenia 4 szybkich sygnałów „bip”.	
3.	Wcisnąć i przytrzymać przycisk ■ do momentu emisji 5 sygnałów „bip”, informujących, że funkcja RDC została wyłączona.	

Uwaga: Teraz nawijanie markizy zostanie wykonane z pełną siłą.


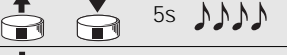
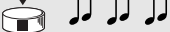
4.3.3) Programowanie poziomu RDC za pomocą nadajnika

Procedura ta umożliwia ustawienie siły uderzenia, jaką silnik przyłoży w momencie zamykania kasety (4 możliwe progi regulacji).

Tabela „A8”	Programowanie poziomu RDC	Przykład
1.	Wcisnąć równocześnie przycisk ▲ i ■ nadajnika wczytanego w Trybie 1, dopóki silnik nie zostanie wyemitowany jeden sygnał „bip”.	
2.	W ciągu 5 sekund, w odstępie 2 sekund, naciskać przycisk podnoszenia na nadajniku, aby wybrać żądany poziom. - 1 naciśnięcie = poziom 1 (redukcja standardowa(*) momentu napędowego) - 2 naciśnięcia = poziom 2 (zwiększona redukcja momentu napędowego) - 3 naciśnięcia = poziom 3 (duża redukcja momentu napędowego) - 4 naciśnięcia = poziom 4 (bardzo duża redukcja momentu napędowego)	 x1 = poziom 1 x2 = poziom 2 x3 = poziom 3 x4 = poziom 4
3.	Zaczekać, aż silnik potwierdzi wybrany poziom za pomocą sygnału „bip”. (przykład: 3 sygnały „bip” = wybrany poziom: 3)	
4.	W ciągu 5 sekund od ostatniego sygnału „bip” zatwierdzić poziom, wciskając na krótko przycisk ■	 5s
5.	Jeżeli procedura została wykonana prawidłowo, silnik wyemituje 3 sygnały „bip”.	

4.3.4) Aktywowanie redukcji momentu napędowego (RDC)


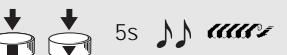


Redukcja momentu to programowalna funkcja, która na chwilę przed całkowitym zamknięciem rolei w kasie powoduje zmniejszenie o około 50% momentu napędowego celem złagodzenia nadmiernej siły pociągowej wywieranej na płótno.

Tabela „A9”	Programowanie redukcji momentu obrotowego (RDC)	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ wczytanego nadajnika do momentu emisji sygnału „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć przez następne 5 sekund przycisk ■, do momentu usłyszenia 4 szybkich sygnałów „bip”.	
3.	Wcisnąć przycisk ■, dopóki 3 sygnały „bip” nie zasygnalizują, że funkcja RDC została włączona.	

4.3.5) Programowanie funkcji „FRT”

Po zaprogramowaniu pozycji „0” i „1”, można także zaprogramować pozycję „2”, która powoduje aktywowanie funkcji cofania się płótna FRT.

Aby zaprogramować pozycję „2”, należy wykonać procedurę wskazaną w tabeli „A10”.

Tabela „A10”	Programowanie pozycji „2”	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ wczytanego nadajnika do momentu emisji sygnału „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	
2.	Wcisnąć i przytrzymać przyciski ■ ▼ przez kolejne 5 sekund, dopóki nie zostaną wyemitowane 2 szybkie sygnały „bip”. W tym momencie markiza ustawi się automatycznie w pozycji dolnej krańcówki (pozycja „1”).	
3.	W ciągu 5 sekund należy ustawić markizy w żądanej pozycji, używając w tym celu przycisków ▼ i ▲.	
4.	Potwierdzić pozycję w ciągu 5 sekund, wciskając przycisk ■ nadajnika, dopóki nie zostaną wyemitowane 3 sygnały „bip”. Następnie markiza ustawi się na zaprogramowanej pozycji dolnej krańcówki (pozycja „1”).	

Uwaga: Jeżeli programowanie nie zostanie zatwierdzone zgodnie z instrukcją przedstawioną w punkcie 4, zmiany zostaną porzucone i zachowane zostaną poprzednie ustawienia.


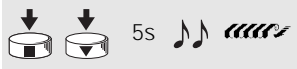


Jeżeli po zaprogramowaniu tej funkcji konieczne jest jej skasowanie, należy wykonać procedurę wskazaną w Tabeli A13, pomijając krok nr 3, czyli nie modyfikując pozycji „1”.

Kiedy zostanie zaprogramowana pozycja „2”, centrala elektroniczna automatycznie obliczy różnicę pomiędzy pozycją „2” a pozycją „1”, aby po każdym poleceniu opuszczania markiza obniżała się do dalszej z dwóch pozycji, a następnie „dostosowywała” płótno do pozycji bliższej.

4.3.6) Programowanie funkcji „FTC”

Po zaprogramowaniu pozycji „0” i „1” można zaprogramować pozycję „S”, która aktywuje funkcję „FTC”, służącą do napędzania markiz wyposażonych mechanizm do automatycznego zaczepiania. Aby mechanizm działał prawidłowo, pozycja „1” musi być zaprogramowana tak, aby znajdowała się w odległości kilku centymetrów za pozycją zaczepiania – wtedy przy podnoszeniu z punktu „1” nastąpił zaczepienie. Natomiast pozycja „S” musi być zaprogramowana kilka centymetrów za pozycją odczepiania – wtedy podnoszenie od pozycji „S” będzie odbywało się w swobodny sposób.

Aby zaprogramować pozycję „S”, należy wykonać procedurę wskazaną w tabeli „A11”


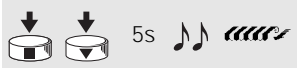
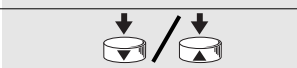

Tabela „A11”	Programowanie Pozycji odczepiania „S”	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ wczytanego nadajnika do momentu emisji sygnału „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	
2.	Wcisnąć i przytrzymać przyciski ■ ▼ przez kolejne 5 sekund, dopóki nie zostaną wyemitowane 2 szybkie sygnały „bip”. W tym miejscu markiza automatycznie ustawi się na pozycji „1”.	
3.	W ciągu 5 sekund ustawić markizy w pozycji odczepiania „S” (poniżej pozycji „1”), używając w tym celu przycisków ▼ i ▲.	
4.	Potwierdzić pozycję w ciągu 5 sekund, wciskając równocześnie przyciski ▼ i ▲ nadajnika, dopóki nie zostaną wyemitowane 3 sygnały „bip”. W tym miejscu markiza automatycznie ustawi się w pozycji „0”.	

Uwaga: Jeżeli programowanie nie zostanie zatwierdzone zgodnie z instrukcją przedstawioną w punkcie 4, zmiany zostaną porzucone i zachowane zostaną poprzednie ustawienia.

Jeżeli po zaprogramowaniu tej funkcji konieczne jest jej skasowanie, należy wykonać procedurę wskazaną w Tabeli A12, pomijając krok nr 3, czyli nie modyfikując pozycji „1”.

4.3.7) Zmiana pozycji „1”

Aby przesunąć pozycję „1”, należy wykonać procedurę wskazaną w tabeli „A12”.

Tabela „A12”	Zmiana pozycji „1”	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ wczytanego nadajnika do momentu emisji sygnału „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	
2.	Wcisnąć i przytrzymać przyciski ■ ▼ przez kolejne 5 sekund, dopóki nie zostaną wyemitowane 2 szybkie sygnały „bip”. W tym miejscu markiza automatycznie ustawi się na pozycji „1”.	
3.	W ciągu 5 sekund należy ponownie ustawić markizy w nowo programowanej pozycji, używając w tym celu przycisków ▼ i ▲.	
4.	Potwierdzić pozycję w ciągu 5 sekund, wciskając równocześnie przyciski ■ ▼, dopóki nie zostaną wyemitowane 3 sygnały „bip” oraz nie zostanie wykonany krótki manewr opuszczania.	

Uwaga: Jeżeli programowanie nie zostanie zatwierdzone zgodnie z instrukcją przedstawioną w punkcie 4, zmiany zostaną porzucone i zachowane zostaną poprzednie ustawienia.

Modyfikacja pozycji „1” powoduje także usunięcie funkcji „FRT” i „FTC”.

4.4) Kasowanie pamięci


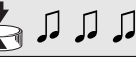

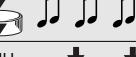

W przypadku konieczności usunięcia wszystkich danych znajdujących się w pamięci centrali w silnikach Neo Mat, można wykonać poniższą procedurę.

Kasowanie pamięci jest możliwe:

- przy użyciu już wczytanego nadajnika (tabela „A13”)
- przy użyciu nadajnika niewczytanego (tabela „A14”).


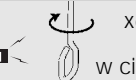
Można skasować:

- Tylko kody nadajników, kończąc na punkcie nr. 4.
- Wszystkie dane (kody nadajników, pozycje funkcji RDC, itp.), wykonując procedurę w całości.

Tabela „A13”	Kasowanie pamięci przy użyciu wczytanego nadajnika	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika, dopóki nie zostanie wydany sygnał „bip” (mniej więcej po 5 sekundach).	 5s
2.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ▲ nadajnika, dopóki nie zostaną wyemitowane 3 sygnały „bip”. Następnie zwolnić przycisk ▲ dokładnie przy trzecim sygnale.	
3.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika, dopóki nie zostaną wyemitowane 3 sygnały „bip”. Następnie zwolnić przycisk ■ dokładnie przy trzecim sygnale.	
4.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ▼ nadajnika, dopóki nie zostaną wyemitowane 3 sygnały „bip”. Następnie zwolnić przycisk ▼ dokładnie przy trzecim sygnale.	
5.	Jeżeli mają zostać skasowane wszystkie dane, w ciągu 2 sekund należy wcisnąć oba przyciski ▲▼ , a następnie je zwolnić.	w ciągu 2 s 

Po kilku sekundach 5 sygnałów „bip” poinformuje, że wszystkie kody zapisane w pamięci zostały skasowane.

Aby skasować całą pamięć przy użyciu niewczytanego nadajnika, należy wykonać następującą procedurę:

Tabela „A14”	Kasowanie pamięci przy użyciu niewczytanego nadajnika	Przykład
1.	Wyłączyć zasilanie na co najmniej 3 sekundy.	 3s
2.	Podłączyć zasilanie i w ciągu 10 sekund wykonać co najmniej 6 obrotów manewrów awaryjnych.	 x6 w ciągu 10 s
3.	Od tego momentu w ciągu 1 minuty można przystąpić do kasowania pamięci, wykorzystując w tym celu tabela A13 przy użyciu dowolnego nadajnika, nawet takiego, który nie został jeszcze wczytany.	60s Tabela „A10”

Jeśli zastosowanie urządzenia tego wymaga, można zautomatyzować markizę przy użyciu czujnika wiatru i słońca VOLO S RADIO. Czujnik prawidłowo wczytany do silnika spowoduje opuszczenie markizy w przypadku dużego nasłonecznienia oraz jej zwinięcie w przypadku wiatru. Szczegóły dotyczące osiągnięć i programowania poziomów czułości czujnika znajdują się w instrukcjach urządzenia VOLO S RADIO.

5) Sterowanie pogodowe

Reakcja na nasłonecznienie:

- Po przekazaniu przez czujnik klimatyczny sygnału o przekroczeniu progu nasłonecznienia, silnik uruchomi się w celu otwarcia markizy.
- Po przekazaniu przez czujnik klimatyczny sygnału o zbyt niskim progu nasłonecznienia, silnik zamknie markizę.

Szczególne przypadki:

Słońce nie blokuje działania markizy. To użytkownik może w dowolnym momencie zdecydować o jej zamknięciu, otwarciu lub regulacji otwarcia zgodnie z upodobaniem. Kiedy czujnik pogodowy wyśle sygnał o zbyt niskim poziomie nasłonecznienia, silnik za każdym razem zwinie markizę.

Reakcja na deszcz:

- Po nadaniu przez czujnik pogodowy sygnału o opadach deszczu, silnik opuści lub podniesie markizę, w zależności od wybranego wcześniej kierunku ruchu, blokując układ sterowania związanego ze słońcem.
- Kiedy deszcz ustanie, silnik przywróci układ sterowania słońcem.

Szczególne przypadki:

Deszcz nie blokuje działania markizy. Użytkownik może w dowolnym momencie zdecydować o jej zamknięciu, otwarciu lub regulacji otwarcia zgodnie z upodobaniem.

Oddziałując na markizę, otwierając ją lub zamykając podczas deszczu, silnik co 15 minut usiłuje przywrócić warunki występujące na początku zdarzenia, jeżeli te wciąż występują (otwarta lub zamknięta markiza, w zależności od wybranego kierunku). Zjawisko deszczu ma priorytet przez zjawiskiem nasłonecznienia.

Reakcja na wiatr:

- Kiedy wysłany zostanie sygnał o wystąpieniu wiatru, silnik zamknie markizę, blokując polecenia silnika oraz układ sterowania słońce/deszcz.
- Kiedy pojawi się sygnał o niskim progu wiatru, silnik przywróci układ sterowania słońce/deszcz, odblokowując automat.

Szczególne przypadki:

Wiatr jest czynnikiem blokującym działanie markizy. Powoduje zablokowanie poleceń wysyłanych przez użytkownika oraz układy sterowania słońce/deszcz, co ma na celu zabezpieczenie markizy przed potencjalnym uszkodzeniem.

Funkcja SUN ON:

Po uruchomieniu za pomocą nadajnika funkcji SUN ON silnik natychmiast odpowie na układ klimatyczny powiązany ze SŁOŃCEM. Jeżeli występuje nasłonecznienie, markiza zostanie natychmiast opuszczona. Natomiast jeśli nasłonecznienie nie występuje, nic się nie wydarzy.

6) Rozszerzenie wiadomości

Silniki z serii Neo Mat, rozpoznają nadajniki z serii ERGO, PLANO, NICEWAY oraz VOLO S RADIO, (patrz rozdział 6.1 „Stosowane nadajniki”). Ponadto przy użyciu specjalnych procedur wczytywania nadajników możliwe jest także przypisanie każdemu z przycisków nadajnika konkretnej funkcji (patrz rozdział 6.2 „Programowanie nadajników w Trybie I i w Trybie II”).

⚠ Uwaga: Do programowania należy stosować wyłącznie nadajniki włączane w Trybie I.

6.1) Stosowane nadajniki

W Tabeli A15 wymieniono nadajniki, które mogą być stosowane, oraz odpowiadający im typ kodowania.

Tabela „A15”

Nadajniki

ERGO1 – ERGO4 – ERGO6

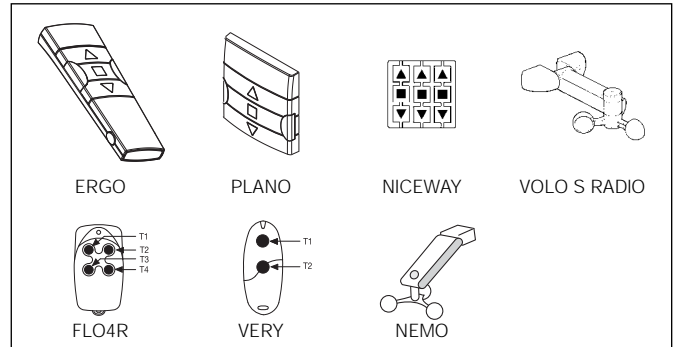
PLANO1 – PLANO4 – PLANO6 – PLANO TIME

Czujniki pogodowe: VOLO S RADIO – NEMO

NICEWAY (cała linia)

FLO1R – FLO2R – FLO4R

VERY VR



6.2) Wczytywanie nadajników w Trybie I oraz w Trybie II

W Tabelach „A1” oraz „A2” przedstawiona została procedura wczytywania nadajników w Trybie I, w którym każdemu przyciskowi zostaje przypisane konkretne polecenie: przycisk ▲ (1) = „Podnoszenie”; przycisk ■ (2) = „Stop”; przycisk ▼ (3) = „Opuszczanie”. Możliwe jest wczytanie nadajników także w Trybie II. Ten tryb pozwala na większą elastyczność w stosowaniu przycisków nadajników. Do jednego silnika z serii Neo Mat można wczytywać nadajniki zarówno w Trybie I, jak i w Trybie II.

6.2.1) Tryb I

W trybie I polecenie przypisane do przycisku nadajnika jest stałe: przycisk ▲ (1) steruje „Podnoszeniem”; przycisk ■ (2) steruje poleceniem „Stop”, a przycisk ▼ (3) steruje „Opuszczaniem”, ewentualny przycisk 4 steruje poleceniem „Stop”.

W trybie I wykonywana jest tylko jedna faza wczytywania dla każdego z nadajników, a w pamięci zajęte zostaje tylko jedno miejsce. Podczas wczytywania w Trybie I nie ma znaczenia, który z przycisków zostanie wciśnięty. W celu wczytania lub skasowania nadajników w Trybie I, patrz Tabele „A1” i „A2”.

Tryb I

Przycisk	Polecenie
Przycisk ▲ lub 1	Podnoszenie
Przycisk ■ lub 2	Stop
Przycisk ▼ lub 3	Opuszczanie
Przycisk 4	Stop

6.2.2) Tryb II

W trybie II możliwe jest przypisanie do każdego z przycisków nadajnika jednego z 4 możliwych poleceń: 1 = Krok po kroku; 2 = Podnoszenie-Stop; 3 = Opuszczanie-Stop; 4 = Stop.

W trybie II dla każdego z przycisków wykonywana jest oddzielna faza wczytywania, a każdy z nich zajmuje osobne miejsce w pamięci. Podczas wczytywania w Trybie II wczytany zostanie wciśnięty przycisk. W razie konieczności przypisania innego polecenia do innego przycisku tego samego nadajnika, należy ponownie przeprowadzić wczytywanie.

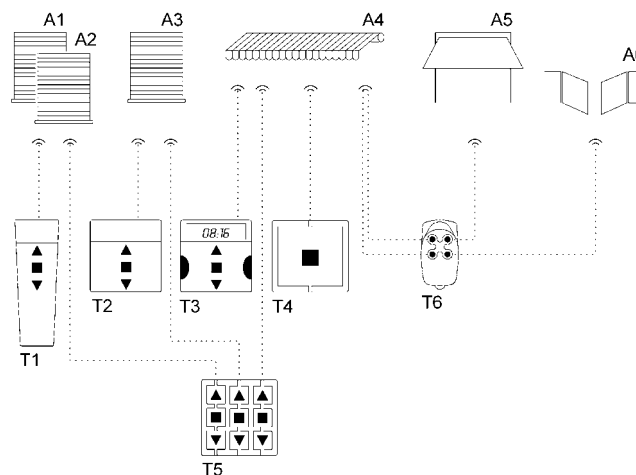
Tryb II

Nr	połączenia
1	Krok po kroku (podnoszenie - stop - opuszczanie - stop...),
2	Podnoszenie-Stop (podnoszenie - stop - podnoszenie - stop...)
3	Opuszczanie-Stop (opuszczanie - stop - opuszczanie - stop...)
4	Stop

6.2.3) Przykład wczytywania mieszanego w Trybie I i II

Korzystając odpowiednio z procedur wczytywania w Trybie I oraz w Trybie II, możliwe jest utworzenie poleceń grupowych, jak na przykładzie wskazanym na rysunku.

- Nadajnik T1 (Ergo1), wczytany w Trybie I w A1 i A2, wydaje polecenie podnoszenia, stopu i opuszczania równocześnie dla A1 i A2.
- Nadajnik T2 (Plano1), wczytany w Trybie I tylko w A3, wydaje polecenie podnoszenia, stopu i opuszczania tylko dla A3.
- Nadajnik T3 (Planotime), wczytany w Trybie I tylko w A4, wydaje polecenie podnoszenia, stopu i opuszczania tylko dla A4.
- Nadajnik T4 (WM001C) wczytany w Trybie II (Krok po kroku) steruje tylko A4.
- Nadajnik T5 (WM003G), wczytany w Trybie I do sterowania grupą 1 w A1 i A2, grupą 2 w A3 oraz grupą 3 w A4, steruje podnoszeniem, stopem i opuszczaniem A1 i A2, A3 lub A4.
- Nadajnik T6 (Flo4R), wczytany w trybie II w A4 (przyciski 1 i 3), w A5 (przycisk 2) oraz w A6 (przycisk 4), steruje podnoszeniem i opuszczaniem dla A4 lub też otwarciem bramy garażowej A5, tudzież otwarciem ruchomej bramy automatycznej A6.



UWAGA:

- **Nie jest możliwe** programowanie niektórych funkcji (pozycji, funkcji...) za pomocą nadajnika wczytanego w Trybie II ze względu na fakt, iż w tej sekwencji wymagane jest wciśnięcie innych przycisków, na przykład przycisku ■ oraz przycisku ▲.
- Używając nadajnika wczytanego w Trybie II **nie można** stosować poleceń „grupy wieloelementowej”.

Kiedy został już wczytany jeden lub więcej nadajników, można umieścić w pamięci inne nadajniki wczytane w Trybie II, jak wskazano w tabeli A16.

Tabela „A16” Wczytywanie innych nadajników w Trybie II		Przykład	
1.	Wcisnąć i przytrzymać przycisk, który ma zostać wczytany na nowym nadajniku (około 5 sekund), aż zostanie wyemitowany sygnał „bip”. Następnie zwolnić przycisk.	Nowy	5s
2.	W ciągu 5 sekund wcisnąć i przytrzymać przycisk starego, już wczytanego nadajnika (około 5 sekund), aż zostaną wyemitowane 2 sygnały „bip”. Następnie zwolnić przycisk.	Stary	5s
3.	W ciągu 5 sekund rozpocząć wciskanie tego samego przycisku starego nadajnika i wciskać go tyle razy, ile wynosi liczba, którą żądane polecenie zostało opatrzone: 1 = „krok po kroku” 2 = „podnoszenie” 3 = „opuszczanie” 4 = „stop”	Nowy	1-4
4.	Po mniej więcej 3 sekundach zostanie wyemitowane taka liczba sygnałów „bip” jak liczba przypisana do wybranego polecenia.	3s	1-4
5.	W ciągu 2 sekund wcisnąć ten sam przycisk nowego nadajnika.	Nowy	
6.	Zwolnić przycisk przy pierwszym z trzech sygnałów „bip” potwierdzających wczytanie.		

Jeśli w punkcie 5 nie zostanie wydana liczba sygnałów „bip” równa numerowi wybranego polecenia, wystarczy nie wciskać żadnego przycisku i odczekać kilka sekund w celu zakończenia procedury programowania bez wczytywania.

Uwaga: Jeśli pamięć jest zapełniona (14 nadajników), zostanie wyemitowanych 6 sygnałów „bip”, a nadajnik nie będzie mógł zostać wczytany.

Istnieje możliwość łatwego wczytania nowego nadajnika przy zachowaniu parametrów starego. W tym celu należy wykonać procedurę wskazaną w Tabeli A17. Nowy nadajnik wczytany w ten sposób przejmie parametry starego, to znaczy, jeśli stary był wczytany w Trybie I, także i nowy będzie pracował w Trybie I. Jeśli stary nadajnik został wczytany w trybie II, także przycisk nowego nadajnika zostanie przypisany do tego samego polecenia.

Tabela „A17” Wczytywanie kolejnych nadajników		Przykład	
1.	Wcisnąć i przytrzymać przez przynajmniej 3 sekundy przycisk, który ma zostać wczytany na nowym nadajniku, a następnie go zwolnić	Nowy	>3s
2.	Wcisnąć i przytrzymać przez przynajmniej 3 sekundy już wczytany przycisk starego nadajnika, a następnie go zwolnić	Stary	>3s
3.	Wcisnąć i przytrzymać przez przynajmniej 3 sekundy przycisk, który ma zostać wczytany na nowym nadajniku, a następnie go zwolnić.	Nowy	>3s
4.	Wcisnąć i przytrzymać przez przynajmniej 3 sekundy już wczytany przycisk starego nadajnika, a następnie go zwolnić	Stary	>3s
5.	Zostaną wyemitowane 3 sygnały „bip”, potwierdzające wczytanie nowego nadajnika.		

Uwaga: Jeśli pamięć jest zapełniona (14 nadajników), zostanie wyemitowanych 6 sygnałów „bip”, a nadajnik nie będzie mógł zostać wczytany.

7) Utylizacja

Niniejszy produkt stanowi integralną część automatyki, a zatem należy go utylizować razem z nią.

Tak, jak w przypadku instalacji, również po upływie okresu użytkowania tego produktu czynności demontażowe powinien wykonywać wykwalifikowany personel.

Urządzenie składa się z różnego rodzaju materiałów: niektóre z nich mogą zostać poddane recyklingowi, inne powinny zostać poddane utylizacji. Należy we własnym zakresie zapoznać się z informacjami na temat recyklingu i utylizacji przewidzianych w lokalnie obowiązujących przepisach dla danej kategorii produktu.

Uwaga! – niektóre części urządzenia mogą zawierać substancje zanieczyszczające lub niebezpieczne, które mogą wywierać szkodli-

wy wpływ na środowisko i na zdrowie ludzkie, jeżeli dostaną się do środowiska.

Jak wskazuje symbol obok, zabrania się wyrzucania niniejszego produktu razem z odpadami domowymi. W celu usunięcia produktu należy przeprowadzić „zbiórkę selektywną” zgodnie z lokalnie obowiązującymi przepisami lub zwrócić produkt do sprzedawcy w chwili zakupu nowego, równoważnego.



Uwaga! – Lokalne przepisy mogą przewidywać ciężkie sankcje w przypadku niezgodnej z prawem utylizacji niniejszego produktu.

8) Co robić gdy... ,czyli pomoc w przypadku problemów!

Po włączeniu zasilania silnik nie wydaje żadnego sygnału „bip”.

Sprawdzić, czy zasilanie silnika jest zgodne z przewidzianym. Jeżeli zasilanie jest prawidłowe, możliwe jest, że doszło do poważnej usterki i konieczna będzie naprawa silnika w serwisie.

Po wydaniu polecenia silnik się nie porusza.

- Jeżeli jeszcze przed chwilą silnik pracował, możliwe, że zadział bezpiecznik termiczny. Wystarczy odczekać kilka minut, aż silnik się ochłodzi.
- Sprawdzić, czy jakkolwiek nadajnik został wczytany – po włączeniu silnik wydaje krótkie sygnały „bip”.
- Sprawdzić, czy występuje łączność pomiędzy nadajnikiem a silnikiem. W tym celu należy wcisnąć przez przynajmniej 5 sekund przycisk ■ (2) na nadajniku (wczytany bądź nie). Jeżeli wyemitowany zostanie sygnał „bip”, oznacza to, że do silnika dociera sygnał z nadajnika, więc można przejść do ostatniej kontroli. W przeciwnym wypadku wykonać kolejną kontrolę.
- Sprawdzić, czy sygnał radiowy wysyłany jest prawidłowo z nadajnika, wykonując w tym celu poniższe czynności: Wcisnąć jakiś przycisk i przytknąć diodę do anteny wspólnego urządzenia radiowego (dobrze, jeśli niedrogiego), włączonego i zsynchronizowanego w paśmie FM na częstotliwość 108,5 MHz lub jak najbliższej tej częstotliwości. Powinien być słyszalny niewielki szum z trzeszczącym pulsowaniem.
- Sprawdzić, naciskając kolejno i powoli, wszystkie przyciski nadajnika. Jeżeli żaden z nich nie wydaje poleceń do silnika, oznacza to, że ten nadajnik nie został wczytany.

Po wystaniu polecenia radiowego słychać 6 sygnałów „bip”, ale manewr się nie rozpoczyna.

Sterowanie radiowe jest niesynchronizowane, należy powtórzyć wczytywanie nadajnika.

Po wystaniu polecenia radiowego słychać 10 sygnałów „bip”, następnie rozpoczyna się manewr.

System autodiagnostyki zapisanych w pamięci parametrów wykrył jakąś nieprawidłowość (pozycje lub programowanie funkcji są błędne). Skasować pamięć i przeprowadzić programowanie ponownie.

W fazie opuszczania, przed osiągnięciem przewidzianej pozycji (poz. „1”, poz. „l”), silnik się zatrzymuje.

To może być normalny objaw: podczas opuszczania, kiedy odczytane zostanie przeciążenie silnika, silnik się zatrzymuje. Sprawdzić, czy jakieś przeszkody nie blokują wykonania manewru.

Silnik porusza się wyłącznie w trybie manualnym.

Jeżeli pozycje „0” i „1” nie zostały zaprogramowane, ruch silnika w kierunku podnoszenia i opuszczania odbywa się wyłącznie w trybie manualnym. Zaprogramować pozycje „0” i „1”.

9) Parametry techniczne silników rurowych

Napięcie zasilania i częstotliwość	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego modelu.
Prąd i moc	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego modelu.
Moment i prędkość	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego modelu.
Średnica silnika	: 45 mm
Precyzja (rozdzielczość) krańcówki elektronicznej	: większa niż 0,55° (zależy od wersji silnika Neo Mat)
Dokładność pozycji ograniczników krańcowych	: Klasa 2 (±5%)
Wytrzymałość mechaniczna	: zgodnie z normą EN14202
Czas pracy ciągłej	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego modelu.
Stopień ochrony	: IP 44
Minimalna temperatura działania:	: -20 °C
Długość przewodu łączącego	: 3 m

Częstotliwość odbiornika radiowego	: 433,92 MHz
Kodowanie odbiornika radiowego	: 52 Bit rolling code FLOR i FLOR+INFO
Liczba możliwych do wczytania nadajników	: 14, w tym maksimum 3 czujniki pogodowe VOLO-S-Radio, Nemo
Zasięg nadajników ERGO, PLANO oraz NICEWAY	: szacowany na 150 m w terenie otwartym i 20 m wewnątrz budynków*

* Zasięg nadajników jest zależny w dużym stopniu od innych urządzeń, które pracują na tej samej częstotliwości w trybie transmisji ciągłej i zakłócają pracę odbiornika, takich jak alarmy, słuchawki radiowe itp.

Nice S.p.A. zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian w produktach w każdej chwili, kiedy uzna to za niezbędne.

„Produkt ten jest zgodny z rozporządzeniami, o których mowa w części 15 FCC Stanów Zjednoczonych Ameryki, oraz normami przemysłowymi RSS-210 Kanady.

Działanie urządzenia uzależnione jest od poniższych warunków:

- 1) Produkt nie powinien generować szkodliwych zakłóceń.**
- 2) Produkt powinien przyjmować wszelkie odebrane zakłócenia, w tym zakłócenia mogące spowodować nieprawidłowe działanie”.**

PL

Algemene waarschuwingen en voorzorgmaatregelen voor de veiligheid:

Deze handleiding bevat belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid bij de INSTALLATIE en het GEBRUIK van het product.

INSTALLATIE:

⚠ Een incorrecte installatie kan ernstig letsel tot gevolg hebben. Hierom raden wij u aan bij de verschillende fasen in het werk nauwgezet alle aanwijzingen voor installatie uit deze handleiding op te volgen. nute in questo manuale.

GEBRUIK VAN HET PRODUCT:

⚠ Denk bij het dagelijkse gebruik van dit product eraan dat het voor de veiligheid van de personen belangrijk is deze aanwijzingen nauwgezet op te volgen. Bewaar tenslotte de handleiding zodat u deze eventueel later nog kunt raadplegen.

De motoren uit de serie Neo Mat zijn vervaardigd om rolluiken, zonneschermen en dergelijke automatisch te laten bewegen; elk ander gebruik is oneigenlijk gebruik en daarom verboden. De motoren zijn ontworpen voor gebruik bij woningen, met een ononderbroken bedrijfstijd van hoogstens 4 minuten. Bij het kiezen van het type motor in functie van de toepassing daarvan, dient u met het op het motorplaatje aangegeven nominale koppel en de werkingsduur rekening te houden.

De minimumdoorsnede van de wikkelbuis waarin de motor geïnstalleerd kan worden is 52 mm voor de motor met een koppel tot 35Nm en 60 mm voor de motor met een koppel boven de 35Nm.

De installatie moet uitgevoerd worden door technisch vakbekwaam personeel waarbij de veiligheidsvoorschriften volledig in acht genomen dienen te worden.

Voordat u met de installatie begint dient u alle niet-noodzakelijke elektriciteitskabels te verwijderen en moet elk mechanisme dat niet nodig is om het rolluik of zonnescherm op de motor te laten werken, uitgeschakeld te worden. De bewegende delen van de motor dienen beschermd te worden indien deze op een hoogte van minder dan 2,5 m gemonteerd wordt. In het horizontale vlak moet de afstand tussen het geheel geopende zonnescherm en een willekeurig permanent aanwezig voorwerp ten minste 0,4 m bedragen.

De netkabel van PVC die bij de motor uit de serie Neo Mat meegeleverd

wordt, is bestemd om binnenshuis gebruikt te worden; voor gebruik buitenshuis dient de kabel met een isoleringsbuis beschermd te worden; of de speciale kabel van het type S05RN-F aan te vragen.

Zorg ervoor de buismotor niet plat te drukken, er tegenaan te stoten, te laten vallen of met vloeistoffen in contact te laten komen. Maak geen boorgaten en breng geen schroeven over de hele buislengte aan; gebruik geen meerdere omkeerschakelaars voor dezelfde motor (zie afb. 1). De bedieningsschakelaar moet daar aangebracht worden waar het zonnescherm of rolluik zichtbaar is, maar wel op afstand van de bewegende delen en op een hoogte van tenminste 1,5 m. Breng geen wijzigingen aan onderdelen aan, indien dit niet in deze handleiding is voorzien. Dergelijke handelingen kunnen namelijk enkel storingen veroorzaken. NICE wijst elke aansprakelijkheid voor schade ten gevolge van gemodificeerde producten van de hand.

Wend u voor onderhoud en reparaties tot vakbekwaam technisch personeel.

Houd mensen op een veilige afstand van het rolluik wanneer dit in beweging is. Stel het zonnescherm niet in beweging, indien in de nabijheid daarvan werkzaamheden worden verricht, zoals bijvoorbeeld ramen lappen. Koppel bij automatische bediening ook de elektrische stroomvoorziening los. Laat kinderen niet met de bedieningsorganen spelen en houd de afstandbedieningen uit hun buurt. Indien aanwezig: controleer de balansveren balanceerveren of de kabels dikwijls op slijtage.

⚠ In geval van regen dient u om plasvorming op het doek te voorkomen, het uitvalscherf op te rollen indien het scherm minder dan 25% of de door de fabrikant aanbevolen waarde afheft.

⚠ Wanneer u het automatisme bij ijsvorming zou laten werken, zou het zonnescherm beschadigd kunnen worden.

⚠ Soms worden bij het programmeren en/of normaal functioneren de mechanische stops (doppen en/of anti-inbraakveren) van het scherm benut. In dat geval dient u absoluut een motor te kiezen met het koppel dat voor de toepassing het meest geschikt is; u dient daarbij rekening te houden met de kracht die daadwerkelijk voor het scherm nodig is, en niet een te krachtige motor te kiezen.

1) Beschrijving van het product

De motoren uit de Neo Mat zijn elektromotoren, voorzien van een vertragswerk, die aan één kant eindigen in een speciale as waarop de meeneemwielen aangebracht kunnen worden; zie afbeelding 2. De motor wordt geïnstalleerd door deze binnenin de buis van het zonnescherm of rolluik aan te brengen, en kan deze omhoog of omlaag brengen.

De in de motor ingebouwde besturingseenheid beschikt ook over een precisiesysteem met elektrische eindschakelaars dat in staat is op ieder moment de positie van het scherm te bepalen.

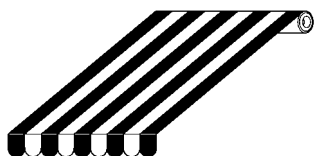
U kunt de grenzen van de manoeuvre (scherm dicht en scherm open en eventuele tussenliggende standen) programmeren en in het geheugen opslaan; daarna zal het scherm automatisch stoppen wanneer het één van deze standen bereikt. De elektronische eindschakelaar is in staat eventuele extra lengte van het doek als gevolg van uitrekken te compenseren (functie "CAT"); hierbij wordt een perfecte sluiting van de cassette gegarandeerd en voorkomen dat het doek gaat lubberen wanneer het scherm open is. De motoren uit de serie Neo Mat kunnen voor de functie "RDC" (koppelreductie) geprogrammeerd worden die kort voordat het scherm helemaal dicht is, het koppel van de motor met ongeveer 50% verlaagt om te voorkomen dat het doek te strak aangetrokken wordt. De motoren uit de serie Neo Mat hebben bovendien de functie "RDT" die nadat het scherm opgerold is eventjes de trekkracht op het doek opheft, zodat het doek niet te lang te strak gespannen blijft. De functies CAT, RDC en RDT zijn uitgedacht om het gedrag van iemand die handmatig de het scherm bedient en daarbij goed oplet en nauwkeurig is, na te bootsen.

De motoren uit de serie Neo Mat hebben bovendien een radio-ontvanger die op een frequentie van 433,92 MHz werkt met rollingcode-technologie, om een zo hoog mogelijk veiligheidsniveau te garanderen. Voor elke motor kunnen er tot 14 zenders uit de serie ERGO, PLANO en NICEWAY in het geheugen opgeslagen worden; zie afbeelding 3. Hiermee is het mogelijk de motor op afstand te bedienen of 3 draadloze wind- en zonsensoren "VOLO S RADIO" die de motor automatisch in functie van de weersomstandigheden aanstuurt.

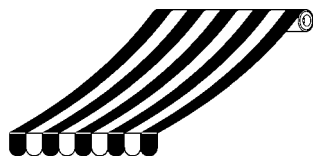
De eindschakelaars en sommige extra functies kunnen rechtstreeks met de zenders geprogrammeerd worden; een geluidssignaal zal u daarbij in de verschillende fasen leiden.

Op de motoren Neo Mat kunnen bijzondere functies geprogrammeerd worden die specifieke problemen oplossen:

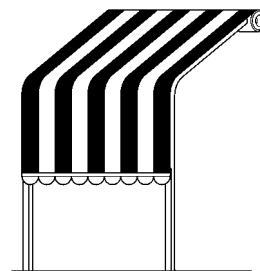
- **FRT:** met deze functie kunt u het doek wanneer het helemaal open is over een programmeerbare lengte intrekken. Hiermee wordt het lelijk lubberen van het doek bij open scherm voorkomen is. Zie voor verdere details **tabel A9**.
- **FTC:** hiermee kunt u schermen automatiseren die met behulp van een automatisch bevestigingsmechanisme strak gehouden worden, zoals bijvoorbeeld schermen met een luifel. Zie voor verdere details **tabel A10**.



Met FRT



Zonder FRT



Zonnescherm met luifel voorzien van haken

1.1) Wanneer moet de handbediening bij storing voor automatisch heruitlijning worden gebruikt?

De buismotoren uit de serie Neo Mat bieden een mogelijkheid voor handbediening bij storing.

Handbediening bij storing is een mechanisme waarmee het mogelijk is de zonwering bijvoorbeeld wanneer de elektrische stroom uitvalt, met de hand te manoeuvreren. Hiervoor gebruikt u de zwengel die op de kop van de motor gemonteerd is, waarbij u deze in de ene of andere richting draait.

Wanneer de handbediening bij storing wordt gebruikt of als de motor meer dan 24 uur zonder elektrische stroom is, verliest de besturingseenheid van de motor de waarde van de actuele stand van de

zonwering. Voor deze situatie is automatische uitlijning voorzien; hierbij kan de motor bij ontvangst van een instructie twee verschillende acties ondernemen, al naar gelang de verzonden instructie.

– instructie Omhoog: De motor brengt het scherm omhoog tot de cassette bij de aanslag sluit

– instructie Omlaag: De motor laat het scherm gedurende 3 seconden zakken en keert de richting vervolgens om zodat het scherm tegen de aanslag sluit.

Opmerking – Sluiting van de cassette vindt plaats met het eerder geselecteerde RDC-niveau (reductie van het trekkoppel).

2) Installatie

⚠ Een incorrecte installatie kan ernstig letsel tot gevolg hebben.

Breng de motor in gereedheid door de volgende handelingen te verrichten:

1. Steek de kroonring (E) op de motor (A) totdat die in de desbetreffende knop (F) komt te zitten waarbij de twee kanaaltjes op elkaar moeten aansluiten; duw de kanaaltjes tot deze niet verder kunnen zoals dat in afb. 5 is aangegeven.
2. Breng het meeneemwiel (D) op de motoras aan.
3. Bij de motor dient u het meeneemwiel met de druk-seegerring vast te zetten.
4. Plaats de aldus geassembleerde motor in de wikkelbuis van de zonwering totdat ook het uiteinde van de kroonring (E) in de buis zit. Bevestig het meeneemwiel (D) met schroef M4x10 aan de wikkelbuis, zodat eventueel slippen en eventuele axiale verschuivingen van de motor voorkomen worden (afb. 6).
5. Zet ten slotte de motorkop op de speciale steun (C), eventueel met een afstandsstuk, vast en gebruik daarvoor de clips of splitpen (B).

- | | |
|-----------|---------------------------------------|
| A: | Buismotor Neo Mat |
| B: | Clips of splitpennen voor bevestiging |
| C: | Steun en afstandstuk |
| D: | Meeneemwiel |
| E: | Vrij draaiend kroonwiel |
| F: | Vrij draaiende knop (beslagring) |

2.1) Elektrische aansluitingen

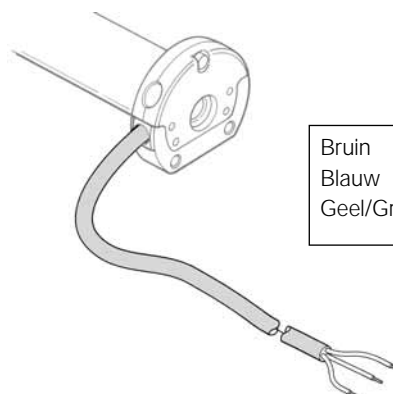
⚠ Op de aansluitingen van de motor moet een omnipolaire ontkoppelinrichting van het elektriciteitsnet aanwezig zijn met een onderlinge afstand tussen de contacten van tenminste 3 mm (stroomafsluiter of stekker met contactdoos, enzovoort).

⚠ Houd u nauwgezet aan de aanwijzingen voor de aansluitingen zoals die voorzien zijn; waag u in geval van twijfel niet aan experimenten, maar raadpleeg de daarvoor bestemde gespecificeerde technische bladen die ook op de site www.niceforyou.com beschikbaar zijn. Een verkeerd uitgevoerde aansluiting kan ernstige schade of een gevaarlijke situatie veroorzaken.

De aansluitkabel van de motor Neo Mat heeft 3 draden:

- Fase, Nulleider en Aarde.

Controleer of de spanning van het elektriciteitsnet overeenkomt met de waarden op het typeplaatje van de Neo Mat.

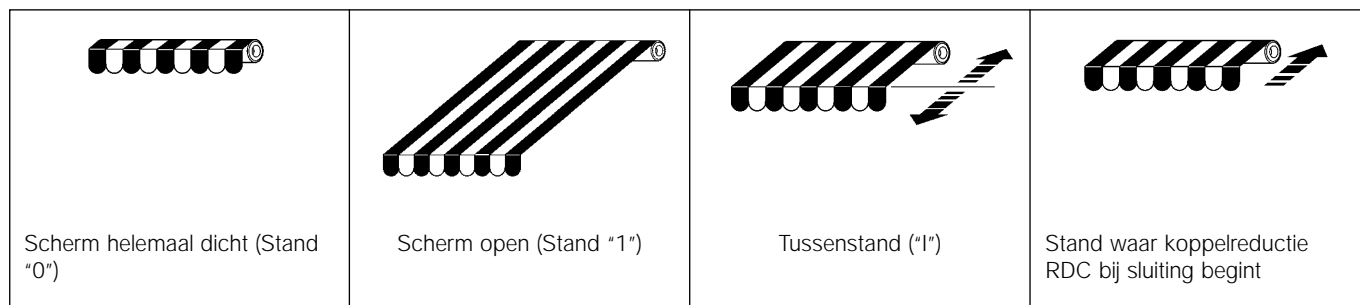


- | | |
|------------|-------------|
| Bruin | = Fase |
| Blauw | = Nulleider |
| Geel/Groen | = Aarde |

3) Afstellingen

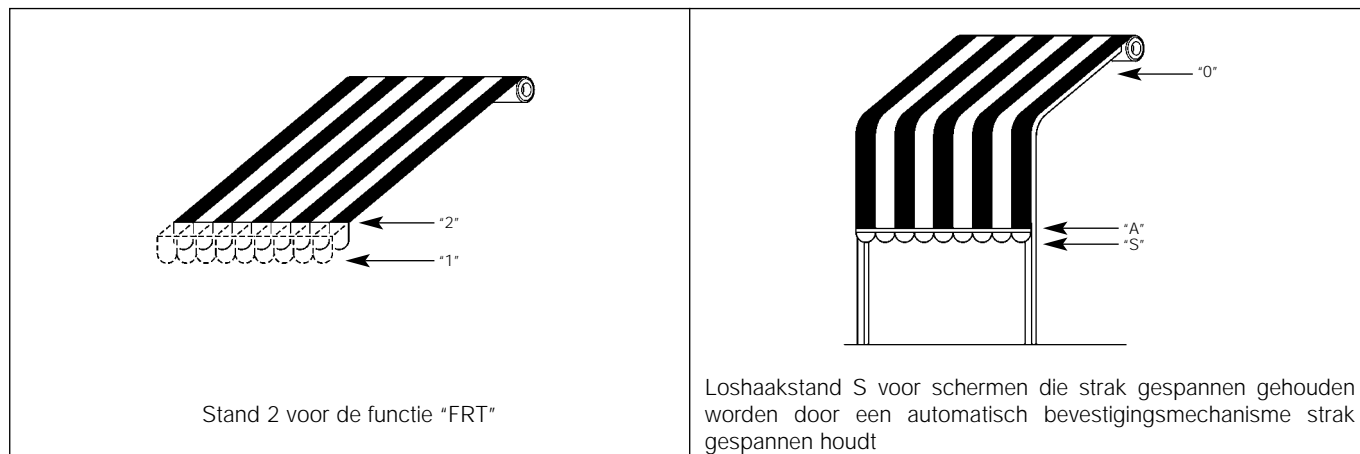
De buismotoren hebben een systeem van elektronische eindschakelaars die de stroomtoevoer onderbreken wanneer het zonnescherm de geprogrammeerde eindstand voor openen of sluiten bereikt heeft. Deze standen dienen in het geheugen opgeslagen te worden door deze te programmeren terwijl de motor geïnstalleerd en het scherm geheel gemonteerd is.

Als de standen "0" (scherm dicht) en "1" (scherm open) nog niet in het geheugen zijn opgeslagen is het toch mogelijk de motor aan te sturen maar de manoeuvre vindt alleen in aanwezigheid van iemand plaats. Het is ook mogelijk een tussenstand (Stand "I") te programmeren zodat het scherm gedeeltelijk open kan. De stand "I" en de activering van de koppelreductie (RDC) kunnen ook later worden geprogrammeerd.



Bovendien is het mogelijk te programmeren:

- De stand 2 die nodig is om de functie "FRT" te activeren waardoor het mogelijk het doek aan te spannen wanneer het scherm helemaal open is.
- De functie "FTC" voor het automatiseren van schermen voorzien van een automatisch koppelsysteem.



4) Programmering

De programmeerfase is in 3 delen verdeeld:

1. Geheugenopslag van de zenders
2. Programmering van de standen "0" en "1"
3. Optionele programmeringen

Voordat een zender een motor uit de serie Neo Mat kan aansturen, dient eerst de procedure voor geheugenopslag uitgevoerd te worden zoals dat in tabel A1 is aangegeven.



LET OP:

- **Alle opeenvolgende handelingen voor het opslaan in het geheugen zijn tijdgebonden, wat wil zeggen dat deze binnen de voorziene tijdslimieten uitgevoerd dienen te worden.**
- Bij zenders met meerdere "groepen" dient u voordat u met de geheugenopslag begint, de groep te selecteren waaraan u de motor wilt koppelen.
- Alle ontvangers welke zich binnen het bereik van de zender bevinden, kunnen via een radiozender in het geheugen opgeslagen worden; het is dus van belang dat alleen de ontvanger die geprogrammeerd moet worden, onder spanning staat.






Het is mogelijk te controleren of er al zenders in de motor in het geheugen opgeslagen zijn; hiervoor heeft u alleen maar het aantal geluidssignalen te tellen dat u hoort wanneer de motor ingeschakeld wordt.

Controle van de in het geheugen opgeslagen zenders

2 lange geluidssignalen   Geen enkele zender opgeslagen










2 korte geluidssignalen   Er zijn al zenders opgeslagen

4.1) Programmeren van de zenders

Tabel "A1"	Geheugenopslag van de eerste zender (in Modus I)	Voorbeeld
1.	Sluit de motor op de stroomvoorziening via het elektriciteitsnet aan; onmiddellijk daarna zult u 2 lange geluidssignalen	 
2.	Druk binnen 5 seconden op toets ■ van de zender die in het geheugen moet worden opgeslagen en houd deze ingedrukt (circa 3 seconden).	 3s
3.	Laat toets ■ los bij het eerste van de 3 geluidssignalen die de geheugenopslag bevestigen	 

Om verder nog zenders op te slaan zie tabel A2

Wanneer er al één of meerdere zenders in het geheugen zijn opgeslagen kunt u andere zenders met de procedure van tabel "A2" opslaan.


















Tabel "A2"	Geheugenopslag van andere zenders (in Modus I)	Voorbeeld
1.	Druk op toets ■ van de nieuwe zender of van de klimaatsensor en houd deze ingedrukt totdat u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort; laat daarna toets ■ los.	Nieuw  5s  
2.	Druk 3 maal langzaam op toets ■ van een oude en al in het geheugen opgeslagen zender	Oud  X3
3.	Druk nogmaals op toets ■ van de nieuwe zender Laat toets ■ los bij het eerste van de 3 geluidssignalen die de geheugenopslag bevestigen	Nieuw     

Opmerking: wanneer het geheugen vol is (14 zenders), zullen 6 geluidssignalen aangeven dat de zender niet in het geheugen kan worden opgeslagen.

4.2) Scherm met cassette - Semiautomatische programmering van de standen: "0" (eindaanslag Boven) en "1" (eindaanslag Onder)

Voor het programmeren van de standen dient u een afstandsbediening te gebruiken die al in Modus I is opgeslagen. Zolang er geen geldige standen "0" en "1" in het geheugen van de besturingseenheid zijn opgeslagen, worden de bewegingen alleen in aanwezigheid van iemand uitgevoerd. Bij het begin is de richting van de motor nog niet vastgesteld, maar wanneer punt 1 van tabel "A3" is uitgevoerd wordt de richting van de motor automatisch aan de toetsen op de afstandsbedieningen toegekend.

Voor het programmeren van de standen 0 en 1 dient u de procedure van tabel "A3" te volgen:

Tabel "A3"	Programmeren van de standen "0" en "1"	Voorbeeld
1.	Druk op de toets ▲ of de toets ▼ van een al in het geheugen opgeslagen afstandsbediening en houd deze ingedrukt tot het zonnenscherm helemaal opgerold is en de motor automatisch stopt.	  
2.	Druk op de toets ▼ die het zonnenscherm laat zakken, en houd deze ingedrukt	 
3.	Laat de toets ▼ los wanneer het scherm de gewenste stand ("1") bereikt heeft. Stel zo nodig de stand met de toetsen ▼ en ▲ bij.	 
4.	Houd de toets ■ van de zender ingedrukt totdat u een geluidssignaal hoort (na ongeveer 5 seconden)	  5s
5.	Laat de toets los en druk daar opnieuw 5 seconden lang op de toets ■ totdat u 4 snelle geluidssignalen hoort	  5s 
6.	Druk op de toets ▼ totdat u 3 geluidssignalen hoort en een korte manoeuvre naar omhoog en omlaag aan zal geven dat de stand in het geheugen is opgenomen.	    

Als de eindaanslagen "0" en "1" worden geprogrammeerd, wordt automatisch ook de functie RDC (reductie van het trekkoppel) ingeschakeld. De functie is ingesteld op het niveau "Standaard" en de installateur kan het niveau wijzigen via de procedure in paragraaf 4.3.3 of de functie uitschakelen aan de hand van tabel A7 van de handleiding.





4.3) Optionele programmeringen

U kunt pas een optionele programmering uitvoeren wanneer u de standen "0" en "1" hebt geprogrammeerd.

4.3.1) Opslaan van de tussenstand "1"

Wanneer er een tussenstand "1" geprogrammeerd is, zal het mogelijk zijn het scherm op stand "1" te zetten door tegelijkertijd op de 2 toetsen ▲ ▼ van de zender te drukken.




Voor het opslaan van de tussenstand dient u de procedure uit tabel "A4" te volgen:



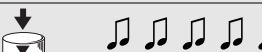
Tabel "A4"	Programmeren van de tussenstand "1"	Voorbeeld
1.	Zet het scherm met behulp van de toetsen ▲ ■ ▼ van een afstandsbediening op de stand die u als stand "1" in het geheugen wilt opslaan	
2.	Houd de toets ■ van de zender ingedrukt totdat u een geluidssignaal hoort (na ongeveer 5 seconden)	
3.	Laat de toets los en druk daar opnieuw 5 seconden lang op de toets ■ totdat u 4 snelle geluidssignalen hoort	
4.	Druk tegelijkertijd op de toetsen ▼ ▲ tot 3 geluidssignalen aangeven dat de stand is opgeslagen	

4.3.2) Wissen van de standen of van de functie RDC

Om eerder geprogrammeerde standen te veranderen dient u deze eerst te wissen en vervolgens de nieuwe standen opnieuw te programmeren.



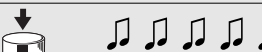
De stand "1" kan worden gewijzigd zonder deze eerste te wissen (zie tabel "A12").

Tabel "A5"	Wissen van de tussenstand "1"	Voorbeeld
1.	Houd de toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort	
2.	Laat de toets los en druk daar opnieuw 5 seconden lang op de toets ■ totdat u 4 snelle geluidssignalen hoort	
3.	Druk tegelijkertijd op de toetsen ▼ ▲ tot 3 geluidssignalen aangeven dat de stand is opgeslagen	

Tabel "A6"	Wissen van de standen "0" en "1"	Voorbeeld
1.	Houd de toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort	
2.	Laat de toets los en druk daar opnieuw 5 seconden lang op de toets ■ totdat u 4 snelle geluidssignalen hoort	
3.	Houd toets ▼ ingedrukt totdat 5 geluidssignalen aangeven dat de standen "0" en "1" gewist zijn	

LET OP: nadat de standen "0" en "1" gewist zijn, zal het scherm alleen in aanwezigheid van iemand bewegen en dient er een nieuwe stand geprogrammeerd te worden.







Opmerking: de eventueel geprogrammeerde tussenstand "1" en RDC-functie worden niet gewist. Als u alles wilt wissen (met inbegrip van de zendercoders) dient u tabel "A13" te raadplegen.

Tabel "A7"	Wissen van de functie van het verminderen van het koppel (RDC)	Voorbeeld
1.	Houd de toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort	
2.	Laat de toets los en druk daar opnieuw 5 seconden lang op de toets ■ totdat u 4 snelle geluidssignalen hoort	
3.	Druk op toets ■ tot 5 geluidssignalen aangeven dat de functie RDC gedeactiveerd is	

Opmerking: nu zal het scherm op de normale kracht gesloten worden








4.3.3) Programmeren van RDC-niveau via een zender

Via deze procedure kunt u de stootkracht instellen die door de motor wordt uitgeoefend bij het sluiten van de cassette (4 instelbare drempels).

Tabel "A8"	Programmeren van RDC-niveau	Voorbeeld
1.	Premere contemporeamente il tasto ▲ e il tasto ■ del trasmettitore memorizzato in modo I fino a quando il motore esegue 1 bip	  
2.	Druk binnen 5 seconden met een tussenpauze van 2 seconden op de knop Omhoog van de zender om het gewenste niveau in te stellen: - 1 1 maal drukken = niveau 1 (standaardreductie (*) van het motorkoppel) - 2 maal drukken = niveau 2 (grotere reductie (*) van het motorkoppel) - 3 maal drukken = niveau 3 (sterke reductie (*) van het motorkoppel) - 4 4 maal drukken = niveau 4 (extreme reductie (*) van het motorkoppel)	 x1 = niveau 1 x2 = niveau 2 x3 = niveau 3 x4 = niveau 4
3.	Wacht tot de motor via een aantal geluidssignalen het geselecteerde niveau bevestigt (voorbeeld: 3 geluidssignalen = niveau 3 geselecteerd)	
4.	Bevestig het niveau binnen 5 seconden na het laatste geluidssignaal door kort op de toets ■ te drukken	 5s
5.	Als de procedure correct is uitgevoerd, geeft de motor 3 geluidssignalen af	

4.3.4) Inschakelen van de koppelreductie bij sluiten (RDC)












De koppelreductie is een programmeerbare functie waarmee het trekkoppel met circa 50% verkleind wordt, vlak voordat het scherm helemaal tegen de cassette botst, zodat overmatig aanspannen van het doek wordt voorkomen.

Tabel "A9"	Programmeren van de koppelreductie (RDC)	Voorbeeld
1.	Houd de toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort	  5s
2.	Laat de toets los en druk daar opnieuw 5 seconden lang op de toets ■ totdat u 4 snelle geluidssignalen hoort	  5s 
3.	Druk op toets ■ tot 3 geluidssignalen aangeven dat de functie RDC geactiveerd is	 

4.3.5) Programmeren van de functie "FRT"

Nadat de standen "0" en "1" geprogrammeerd zijn, kunt u desgewenst stand "2" programmeren, waarmee de functie FRT voor het aanspannen van het doek wordt geactiveerd.

Voor het programmeren van stand "2" dient u de procedure uit tabel "A10" te volgen:

Tabel "A10"	Programmeren van stand "2"	Voorbeeld
1.	Houd de toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort	  5s
2.	Houd toetsen ■ ▼ nog 5 seconden ingedrukt totdat u 2 snelle geluidssignalen hoort. Nu gaat het scherm automatisch naar de eindpositie Onder ("1")	  5s  
3.	Druk binnen 5 seconden op de toetsen ▼ en ▲ om het scherm in de stand te zetten waar u het doek wilt aanspannen	  
4.	Bevestig de stand binnen 5 seconden door op toets ■ van de zender te drukken tot u 3 geluidssignalen hoort. Vervolgens gaat het scherm naar de geprogrammeerde eindstand Onder (stand "1")	 

Opmerking: als u de programmering die onder punt 4 beschreven is, niet bevestigt, worden de wijzigingen afgebroken en blijft de bestaande programmering bestaan.

Als u later na deze functie geprogrammeerd te hebben deze wilt verwijderen, dan dient u de procedure uit tabel A13 A13 te volgen waarbij u stap 3 overslaat (dat wil zeggen zonder stand "1" te veranderen).

Wanneer stand "2" geprogrammeerd wordt, berekent de elektronische besturingseenheid automatisch het verschil tussen stand "2" en stand "1", zodat bij elke instructie voor naar omlaag het scherm daalt tot de laagste van de standen en het doek vervolgens aanspannt tot de hoogste van de 2 standen.

4.3.6) Programmeren van de functie "FTC"

Nadat de standen "0" en "1" geprogrammeerd zijn, is het mogelijk de stand "S" te programmeren, waarmee de functie "FTC" voor het automatische beheer van schermen met een automatisch aanhaakmechanisme, wordt geactiveerd. Wil dit mechanisme correct functioneren dan dient de stand "1" enkele centimeters na het aanhaakpunt geprogrammeerd te worden zodat bij het omhoog gaan van punt 1 het scherm aangetrokken wordt, en de stand "S" enkele centimeters na het loshaakpunt, zodat het scherm vanaf punt "S" vrijelijk omhoog kan gaan.

Voor het programmeren van stand "S" dient u de procedure uit tabel "A11" te volgen:


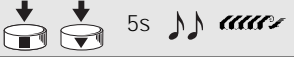


Tabel "A11"	Programmeren van de Loshaakstand "S"	Voorbeeld
1.	Houd de toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort	 5s
2.	Houd toetsen ■ ▼ nog 5 seconden ingedrukt totdat u 2 snelle geluidssignalen hoort. Nu gaat het scherm automatisch naar de stand "1"	 5s
3.	Druk binnen 5 seconden op de toetsen ▼ en ▲ om het scherm in de stand "S" (kleiner dan de stand "1") te zetten waar u het scherm wilt loshaken	
4.	Bevestig de stand binnen 5 seconden door de toetsen ▼ e ▲ van de zender tegelijkertijd in te drukken tot u 3 geluidssignalen hoort. Nu gaat het scherm automatisch naar de stand "0"	

Opmerking: als u de programmering die onder punt 4 beschreven is, niet bevestigt, worden de wijzigingen afgebroken en blijft de bestaande programmering bestaan.

Als u later na deze functie geprogrammeerd te hebben deze wilt verwijderen, dan dient u de procedure uit tabel A12 te volgen waarbij u stap 3 overslaat (dat wil zeggen zonder stand "1" te veranderen).

4.3.7) Wijzigen van de stand "1"

Voor het verplaatsen van stand "1" dient u de procedure uit tabel "A12" te volgen:

Tabel "A12"	Wijzigen van de stand "1"	Voorbeeld
1.	Houd de toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort	 5s
2.	Houd toetsen ■ ▼ nog 5 seconden ingedrukt totdat u 2 snelle geluidssignalen hoort. Nu gaat het scherm automatisch naar de stand "1"	 5s
3.	Druk binnen 5 seconden op de toetsen ▼ en ▲ om het scherm in de nieuwe stand te zetten die u wilt programmeren	
4.	Bevestig de stand binnen 5 seconden door de toetsen ■ ▼ van de zender tegelijkertijd in te drukken tot u 3 geluidssignalen hoort en er een korte beweging omhoog/omlaag wordt uitgevoerd.	

Opmerking: als u de programmering die onder punt 4 beschreven is, niet bevestigt, worden de wijzigingen afgebroken en blijft de bestaande programmering bestaan.

Als u stand "1" wijzigt, worden ook de functies "FRT" en "FTC" verwijderd

4.4) Wissen van het geheugen


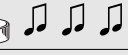
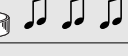
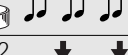

Mocht het nodig zijn alle gegevens het geheugen van de besturingseenheid van de motoren Neo Mat te wissen, dan kunt u onderstaande procedure volgen.

Het is mogelijk het geheugen te wissen:

- met een al in het geheugen opgeslagen zender (tabel "A13")
- met een zender die nog niet in het geheugen is opgeslagen (tabel "A14")

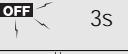

Wissen is mogelijk voor:

- alleen de codes van de zenders, waarbij u op punt 4 stopt
- alle gegevens (codes van de zenders, standen, functie RDC, enzovoort) waarbij u de procedure helemaal volgt.

Tabel "A13"	Wissen van het geheugen met een zender die al in het geheugen is opgeslagen	Voorbeeld
1.	Houd de toets ■ van de zender ingedrukt totdat u een geluidssignaal hoort (na ongeveer 5 seconden).	
2.	Houd de toets ▲ van de zender ingedrukt totdat u 3 geluidssignalen hoort; laat de toets ▲ precies tijdens het derde geluidssignaal los.	
3.	Houd de toets ▲ van de zender ingedrukt totdat u 3 geluidssignalen hoort; laat de toets ■ precies tijdens het derde geluidssignaal los.	
4.	Houd de toets ▲ van de zender ingedrukt totdat u 3 geluidssignalen hoort; laat de toets ▼ precies tijdens het derde geluidssignaal los.	
5.	Als u alle gegevens wilt wissen, drukt u binnen 2 seconden tegelijk op de twee toetsen ▲▼ en laat u deze daarna los.	binnen 2 seconden 

Na enkele seconden zullen 5 geluidssignalen aangeven dat alle codes uit het geheugen gewist zijn.

Om het geheugen te wissen met een afstandsbediening die nog niet in het geheugen is opgeslagen, dient u onderstaande procedure te volgen:

Tabel "A14"	Wissen van het geheugen met een zender die nog niet in het geheugen is opgeslagen	Voorbeeld
1.	Schakel de stroomvoorziening ten minste 3 seconden uit.	
2.	Schakel de stroomvoorziening weer in en draai binnen 10 seconden de handbediening bij storing tenminste 6 slagen om.	
3.	Nu kunt u binnen 1 minuut het geheugen wissen waarbij u de procedure uit tabel A13 volgt en daarvoor een willekeurige zendergebruikt, ook al is deze niet in het geheugen opgeslagen.	60s Tabel "A10"

Als de toepassing dat vereist, kunt u de zonwering ook automatiseren door de wind- en zonsensor VOLO S RADIO te gebruiken. Wanneer deze sensor correct in de motor is opgeslagen zal deze ervoor zorgen de zonwering te laten zakken wanneer de zon schijnt en de zonwering op te halen, wanneer de wind opsteekt. Om de prestaties en programmering van de verschillende niveaus van de sensor te bekijken, raadpleegt u de aanwijzingen voor het product VOLO S RADIO.

5) Klimaatbeheersing

Zon:

- Als een klimaatsensor de instructie Bovendrempel zon afgeeft, opent de motor het scherm.
- Als een klimaatsensor de instructie Onderdrempel zon afgeeft, sluit de motor het scherm.

Speciale gevallen:

De zon heeft geen blokkerend effect, wat betekent dat de gebruiker op elk gewenst moment kan besluiten het scherm naar eigen inzien te sluiten, te openen of af te stellen. Wanneer de klimaatsensor de instructie Onderdrempel zon afgeeft, zal de motor in ieder geval het scherm sluiten.

Regen:

- Als een klimaatsensor de instructie Regen actief afgeeft, zal de motor het scherm laten zakken of sluiten, al naar gelang de eerder geselecteerde richting, waarmee de instructielogica voor de zon geblokkeerd wordt.
- Bij de instructie Regen ten einde zal de motor de logica voor de zon in ere herstellen.

Speciale gevallen:

De regen heeft geen blokkerend effect, wat betekent dat de gebruiker op elk gewenst moment kan besluiten het scherm naar eigen inzien te sluiten, te openen of af te stellen.

Als u het scherm tijdens regen opent of sluit, zal de motor ongeveer elke 15 minuten de aanvankelijke conditie herstellen als deze nog van kracht is (scherm open of dicht, al naar gelang de richting). Regen heeft voorrang op zon.

Wind:

- Als de instructie Bovendrempel wind wordt afgegeven, zal de motor het scherm sluiten en de motorinstructies en werkingslogica voor zon/regen blokkeren.
- Bij de instructie Onderdrempel wind zal de motor de werkingslogica voor zon/regen in ere herstellen en de automatisering deblokkeren.

Speciale gevallen:

De wind heeft een blokkerend effect, wat wil zeggen dat instructies van de gebruiker en de logica voor zon/regen geblokkeerd worden om het scherm tegen mogelijk scheuren te beschermen.

Functie ZON AAN:

Bij inschakeling van ZON AAN via een afstandsbediening reageert de motor direct op de klimaatlogica voor ZON. Als de zon actief was, zal het scherm direct omaag gaan; als de zon niet actief was, zal er niets gebeuren.



6) Nadere details

De motoren uit de serie Neo Mat herkennen de zenders uit de serie ERGO, PLANO, NICEWAY en VOLO S RADIO, (zie hoofdstuk 6.1, "Bruikbare zenders"). Bovendien kunt u met speciale procedures voor geheugenopslag aan elke toets van de zender een bepaalde instructie koppelen (zie hoofdstuk 6.2, "Programmeren van zenders in Modus I en Modus II").

⚠ Let op: gebruik voor het programmeren alleen zenders die in Modus I in het geheugen zijn opgeslagen.

6.1) Bruikbare zenders

In tabel A15 zijn de zenders aangegeven die gebruikt kunnen worden met de bijbehorende type codering

Tabel "A15"

Zenders

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

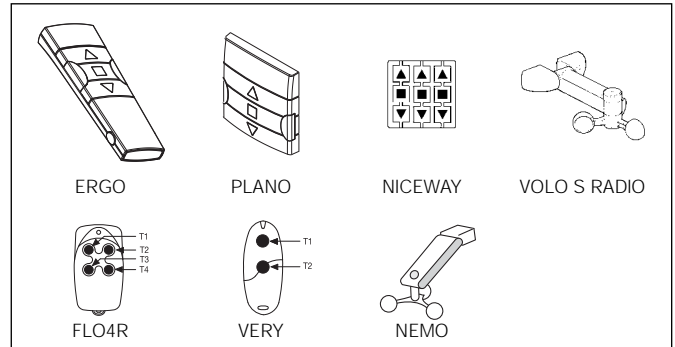
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

Klimaatensoren: VOLO S RADIO - NEMO

NICEWAY (de gehele lijn)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



6.2) Geheugenopslag van de zenders in Modus I en Modus II

In de tabellen "A1" en "A2" wordt de geheugenopslag van de zenders in Modus I beschreven, waar aan elke toets een bepaalde instructie is toegekend: toets ▲ (1) = "Omhoog"; toets ■ (2) = "Stop"; toets ▼ (3) = "omlaag".

De zenders kunnen ook in "Modus II" worden opgeslagen; deze modus biedt u een maximum aan flexibiliteit bij het gebruik van de toetsen van de zenders. In dezelfde motor Neo Mat kunt u zenders zowel in Modus I als in Modus II in het geheugen opslaan.

6.2.1) Modus I

In Modus I is de bedieningsinstructie vast gekoppeld aan de toetsen van de zender: toets ▲ (1) geeft de instructie "Omhoog"; de toets ■ (2) geeft de instructie "Stop"; de toets ▼ (3) geeft de instructie "Omlaag", een eventuele toets 4 geeft de instructie "Stop".

In Modus I wordt er voor elke zender slechts één enkele fase van geheugenopslag uitgevoerd en wordt er slechts één plaats in het geheugen in beslag genomen. Bij geheugenopslag in Modus I is het niet van belang op welke toets u drukt. Voor het in het geheugen opslaan of wissen van de zenders in Modus I raadpleegt u de tabellen A1 en A2.

Modus I

Toets	Instructie
Toets ▲ of 1	Omhoog
Toets ■ of 2	Stop
Toets ▼ of 3	Omlaag
Toets 4	Stop

6.2.2) Modus II

In Modus II kunt u aan elke toets van de zender één van de 4 mogelijke instructies koppelen: 1 = Stap-voor-Stap; 2 = Omhoog-Stop; 3 = Omlaag-Stop, 4 = Stop.

In Modus II voert u voor elke toets een procedure voor geheugenopslag uit en neemt elke toets een plaats in het geheugen in beslag. Bij geheugenopslag in Modus II wordt de ingedrukte toets in het geheugen opgeslagen. Mocht u aan nog een toets van dezelfde zender nog een instructie willen toekennen, dan dient u een nieuwe procedure voor geheugenopslag uit te voeren.

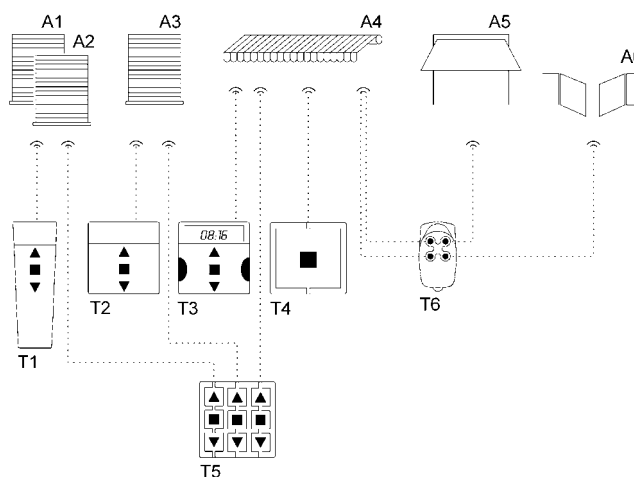
Modus II

Nr.º	Instructie
1	Stap-voor-Stap (omhoog-stop-omlaag-stop...),
2	Omhoog-Stop (omhoog-stop-omlaag-stop...),
3	Omlaag-Stop (omlaag-stop-omlaag-stop...),
4	Stop

6.2.3) Voorbeeld van gemengde geheugenopslag in Modus I en Modus II

Door Modus I en Modus II van geheugenopslag te benutten is het mogelijk instructies voor groepen aan te maken zoals u op het voorbeeld in de afbeelding kunt zien.

- De zender T1 (Ergo1) opgeslagen in Modus I op A1 en A2 tegelijkertijd de manoeuvre omhoog, de stop of omlaag van zowel A1 als A2 aan.
- De zender T2 (Plano1) opgeslagen in Modus I alleen op A3 stuurt alleen op A3 stuurt de manoeuvre omhoog, stop of de manoeuvre alleen van A3 aan.
- De zender T3 (Planotime) opgeslagen in Modus I alleen op A4 stuurt de manoeuvre omhoog, de stop of de manoeuvre omlaag alleen van A4 aan.
- De zender T4 (WM001C) opgeslagen in Modus II (Stap-voor-Stap) stuurt alleen A4 aan.
- De zender T5 (WM003G) opgeslagen in Modus I om met groep 1 op A1 en A2, met groep 2 op A3 en met groep 3 op A4 aan te sturen; stuurt de manoeuvre omhoog, de stop of de manoeuvre omlaag van A1 en A2, A3 of A4 aan.
- De zender T6 (Flo4R) opgeslagen in Modus II op A4 (toetsen 1 en 3) op A5 (toets 2) en op A6 (toets 4) stuurt de manoeuvre omhoog en omlaag van A4 aan, of de opening van de garagedeur A5 of de opening van de automatische poort A6.



LET OP:

- Met een zender die in Modus II in het geheugen is opgeslagen, is het **niet mogelijk** sommige functies (richting van beweging, functies...) te programmeren, als hiervoor het nodig is verschillende toetsen in te drukken, zoals bijvoorbeeld toets ■ en toets ▲.
- Met een zender die in Modus II in het geheugen is opgeslagen kunnen de instructies voor een "meervoudige groep" **niet** gebruikt worden.

Wanneer er al één of meerdere zenders in het geheugen zijn opgeslagen kunt u andere in Modus II volgens de aanwijzingen in tabel A16 programmeren.

Tabel "A16"	Geheugenopslag van andere zenders in Modus II	Voorbeeld
1.	Druk op de toets van de zender die opgeslagen moet worden en houd deze ingedrukt (ongeveer 5 seconden) totdat u een geluidssignaal hoort; laat daarna de toets los	Nieuw 5s
2.	Druk binnen 5 seconden op de toets van een oude en al geprogrammeerde zenden en houd deze ingedrukt (ongeveer 5 seconden) tot u 2 geluidssignalen hoort en laat daarna de toets los	Oud 5s
3.	Begin binnen 5 seconden zoveel maal op diezelfde toets van de zender te drukken als voor de gewenste bedieningsopdracht nodig is: 1= "Stap-voor-Stap" 2= "Omhoog" 3= "Omlaag" 4= "Stop"	Nieuw 1-4
4.	Na ongeveer 3 seconden zult u een aantal geluidssignalen horen dat gelijk is aan het getal van de geselecteerde instructie	3s 1-4
5.	Druk binnen 2 seconden op dezelfde toets van de nieuwe zender	Nieuw
6.	Laat de toets los bij het eerste van de 3 geluidssignalen die de programmering bevestigen	

Als u bij punt 5 niet het aantal geluidssignalen hoort dat overeenkomt met de gewenste instructie, hoeft u op geen enkele toets te drukken en wacht u enkele seconden totdat de programmeerfase beëindigd wordt zonder dat er iets in het geheugen is opgeslagen.

Opmerking: wanneer het geheugen vol is (14 zenders), zullen 6 geluidssignalen aangeven dat de zender niet in het geheugen kan worden opgeslagen.

Er bestaat een eenvoudige manier om een nieuwe zender in het geheugen op te slaan waarbij de kenmerken van de oude zender behouden blijven; u volgt hiervoor de procedure van tabel A17. De op die manier in het geheugen opgeslagen nieuwe zender zal de kenmerken van de oude erven; dat wil zeggen: als de oude in Modus I in het geheugen was opgeslagen, dan zal ook de nieuwe in Modus I functioneren; als de oude in Modus II in het geheugen was opgeslagen, dan zal ook de toets van de nieuwe zender aan dezelfde bedieningsopdracht van de oude gekoppeld worden.

Tabel "A17"	Geheugenopslag van andere zenders	Voorbeeld
1.	Druk op de toets van de zender die opgeslagen moet worden en houd deze ten minste 3 seconden ingedrukt; laat daarna de toets los	Nieuw >3s
2.	Druk op de toets van de oude zender die al is opgeslagen en houd deze ten minste 3 seconden ingedrukt; laat daarna de toets los	Oud >3s
3.	Druk op de toets van de zender die opgeslagen moet worden en houd deze ten minste 3 seconden ingedrukt; laat daarna de toets los	Nieuw >3s
4.	Druk op de toets van de oude zender die al is opgeslagen en houd deze ten minste 3 seconden ingedrukt; laat daarna de toets los	Oud >3s
5.	U zult nu 3 geluidssignalen horen ter bevestiging van de programmering van de nieuwe zender	

Opmerking: wanneer het geheugen vol is (14 zenders), zullen 6 geluidssignalen aangeven dat de zender niet in het geheugen kan worden opgeslagen.

7) Afvalverwerking

Dit product is een integraal onderdeel van de automatisering en moet daarom tegelijkertijd worden afgedankt.

Zoals ook voor de installatiehandelingen geldt, moeten ook de handelingen voor afdanking aan het einde van de bruikbaarheidsperiode van dit product door gekwalificeerd personeel worden uitgevoerd.

Dit product is vervaardigd van verschillende typen materialen: sommige materialen kunnen gerecycled worden, terwijl anderen afgedankt moeten worden. Informeer u over de systemen voor recycling of afdanking die voorzien zijn in de voorschriften die in uw omgeving voor deze productcategorie gelden.

Let op! bepaalde onderdelen van het product kunnen verontreinigende of gevaarlijke stoffen bevatten die bij aanraking met het milieu schadelijke gevolgen voor het milieu of de volksgezondheid kunnen hebben.

Zoals door het hiernaast weergegeven symbool wordt aangegeven, is het verboden om dit product bij het huishoudelijk afval af te voeren. Pas dus "gescheiden afvalinzameling" voor afdanking toe, op basis van de methoden die zijn opgenomen in de voorschriften voor uw omgeving, of draag het product over aan de leverancier op het moment van aanschaf van een nieuw, equivalent product.



Let op! – plaatselijk geldende voorschriften kunnen voorzien in zware sancties voor gevallen van illegale afdanking van dit product.

8) Wat te doen als... ofwel een kleine gids als er iets niet functioneert!

Nadat de motor onder spanning is gebracht geeft de motor geen enkel geluidssignaal.

Controleer of de stroomtoevoer van de motor de juiste netspanning heeft; indien de stroomtoevoer in orde is, zal er waarschijnlijk sprake zijn van een ernstig defect en moet de motor door het technisch servicecentrum gerepareerd worden.

Na een instructie zet de motor zich niet in beweging.

- Als de motor tot even daarvoor werkte, zou het kunnen zijn dat de motorbeveiliging in werking is getreden; wacht eventjes tot de motor is afgekoeld.
- Controleer dat er tenminste één zender in het geheugen is opgeslagen door na te gaan of bij het aanzetten van de motor er korte geluidssignalen klinken.
- Ga na of de zender en motor met elkaar "communiceren" door de toets ■ (2) van een zender (al dan niet geprogrammeerd) tenminste 5 seconden ingedrukt te houden; als u een geluidssignaal hoort betekent dit dat de motor het signaal van de zender ontvangt; ga dan door met de laatste controle; doe anders de volgende controle.
- Controleer met de volgende empirische test of de zender correct een radiosignaal uitzendt: druk op een toets en laat de led op de antenne van een normaal radiotoestel (het liefst een goedkoop toestel) dat aan staat en afgestemd is op de FM-band op de frequentie 108,5Mhz of zo dicht mogelijk daarbij; u zou u een licht krakerig geluid moeten horen.
- Controleer door langzaam één voor één op elke toets van de zender te drukken; als er geen enkele toets is die een manoeuvre van

de motor aanstuurt, betekent dit dat die zender niet in het geheugen is opgeslagen.

Na een radio-instructie hoort u 6 geluidssignalen en gaat er geen manoeuvre van start.

De radio-instructie is niet gesynchroniseerd; u dient de zender opnieuw in het geheugen op te slaan.

Na een instructie hoort u 10 geluidssignalen, daarna gaat er een manoeuvre van start.

Zelfdiagnose van de parameters in het geheugen heeft aangegeven dat er een anomalie is (standen, programmeren van de functies, zijn fout), wis het geheugen en probeer opnieuw te programmeren.

Bij het naar omlaag gaan, stopt de motor voordat de geplande stand (stand "1", stand "I") bereikt wordt.

Dit kan normaal zijn: bij het uitrollen zal de motor wanneer er een te grote belasting wordt geconstateerd uit gaan. Controleer of er geen obstakels zijn die de manoeuvre beletten.

De motor beweegt alleen in de modus "Iemand aanwezig"

Als de standen "0" en "1" niet geprogrammeerd zijn vindt de manoeuvre omhoog en omlaag alleen plaats in de modus iemand aanwezig. Programmeer de standen "0" en "1".

9) Technische specificaties buismotoren

Spanning en frequentie stroomvoorziening	: Zie de technische gegevens op het etiket van de afzonderlijke modellen
Stroom en vermogen	: Zie de technische gegevens op het etiket van de afzonderlijke modellen
Koppel en snelheid	: Zie de technische gegevens op het etiket van de afzonderlijke modellen
Diameter van de motor	: 45mm
Precisie (resolutie) van de elektronische eindschakelaar	: meer dan 0,55° (afhankelijk van de uitvoering van Neo Mat)
Precisie van de posities van de stops van de eindschakelaars	: Klasse 2 (±5%)
Mechanische weerstand	: conform EN 14202

Doorlopende gebruiksduur	: Zie de technische gegevens op het etiket van de afzonderlijke modellen
Beschermingsgraad:	: IP 44
Minimale gebruikstemperatuur	: -20 °C
Lengte aansluitkabel	: 3 m

Frequentie radio-ontvanger	: 433,92 MHz
Codering radio-ontvanger	: 52-bits rolling code FLOR en FLOR+INFO
Aantal zenders dat opgeslagen kan worden	: 14, met inbegrip van ten hoogste 3 klimaatsensoren VOLO-S-Radio, Nemo
Bereik van de zenders ERGO e PLANO en NICEWAY	: geschat op 150 m in de vrije ruimte en 20 m binnenshuis *

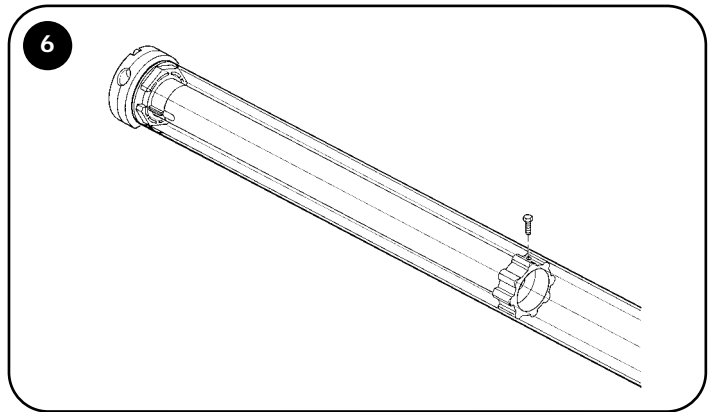
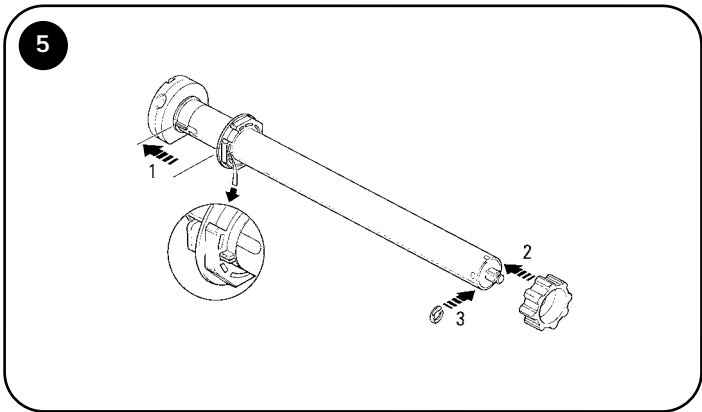
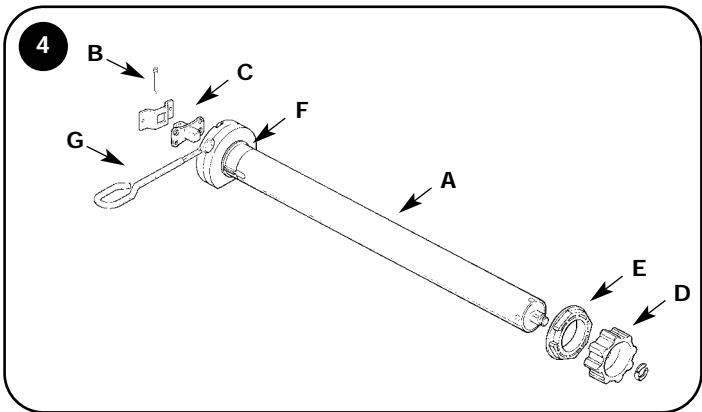
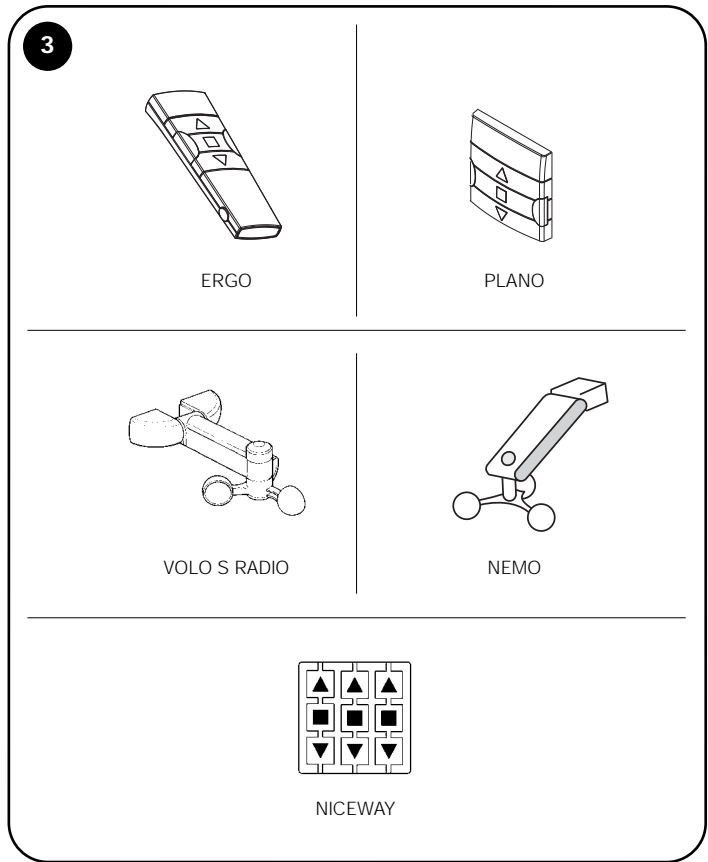
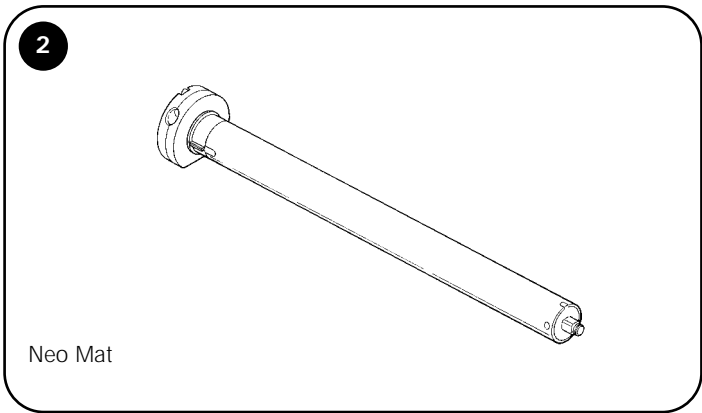
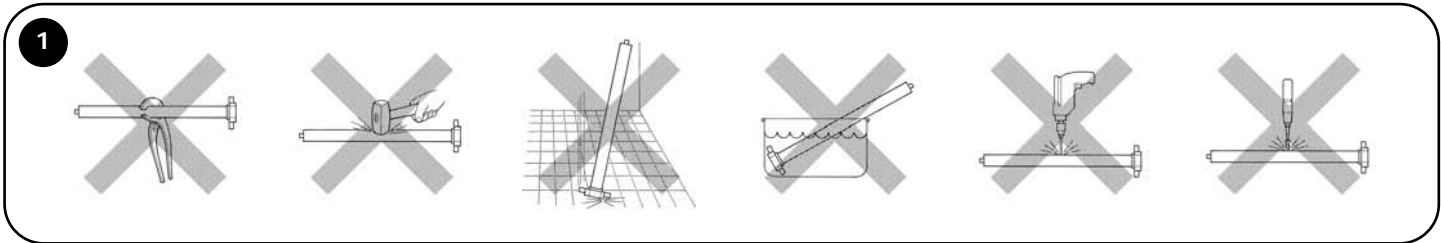
* Het bereik van de zenders wordt sterk beïnvloed door andere inrichtingen die op dezelfde frequentie continu uitzenden zoals alarmen, radiokoptelefoons, enzovoort die interferentie met de ontvanger veroorzaken.

Nice S.p.a behoudt zich het recht voor op elk gewenst moment door haar noodzakelijk geachte wijzigingen in haar producten aan te brengen.

Dit product voldoet aan de vereiste nult deel 15 van de Amerikaanse FCC en de Canadese branchenormen RSS-210.

De werking is onderhevig aan de volgende twee condities:

- 1) het product mag geen schadelijke interferentie veroorzaken**
- 2) het product moet elke ontvangen interferentie accepteren, inclusief interferentie die storing zou kunnen veroorzaken."**





Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com