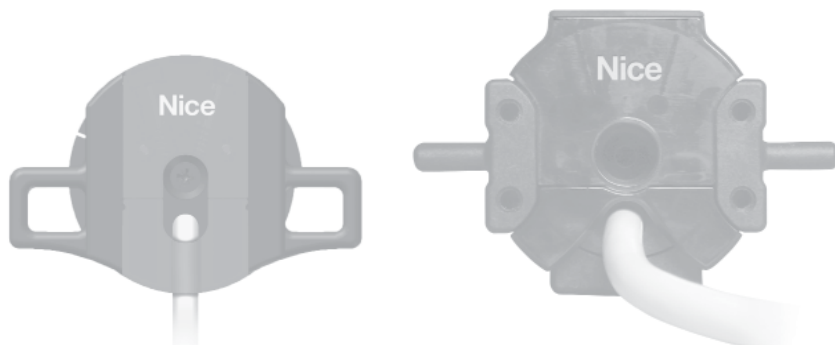


Neomat T

Tubular motor



EN - Instructions and warnings for installation and use

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

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

ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

DE - Installierungs-und Gebrauchsanleitungen und Hinweise

PL - Instrukcje i ostrzeżenia do instalacji i użytkowania

NL - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik

Nice

Safety measures and warnings

CAUTION! - The present manual contains important safety instructions for the **INSTALLATION and USE of the product**; save these instructions for future use.

CAUTION! - 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.

CAUTION! - Follow these personal safety instructions very carefully.

- The motors in the series NEOMAT-T, on versions NEOMAT-MT with Ø45mm and NEOMAT-LT with Ø58mm, are designed for the automation of sun awnings with casings; **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 tube on which the motor can be installed is 52 mm for NEOMAT-MT with torque up to 35Nm, 60 mm for NEOMAT-MT with torque over 35 Nm and 70 mm for NEOMAT-LT.
- 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 NEOMAT-T 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 **fig. 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.

CAUTION! - The climatic sensors in the series Volo and Nemo are not to be considered safety devices that eliminate faults on the awning caused by heavy rain or strong winds (in fact a simple power failure would make automatic movement of the awning impossible). The climatic sensors should be considered part of an automation used to safeguard the awning and to facilitate use. Nice declines all liability for material damage caused by atmospheric agents not detected by the sensors.

CAUTION! - 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.

CAUTION! - The rolling shutter could be damaged if used when ice has formed.

CAUTION! - Some programming phases use the mechan-

ical stops of the awning roll to stop motor travel; for this reason it is essential to select the motor with the torque most suited to the characteristics of the awning roll, considering the effective force, and avoiding the use of excessively powerful motors.

1 Product description

The NEOMAT-T series motors, versions NEOMAT-MT Ø45 mm and NEOMAT-LT Ø58 mm, are electric motors equipped with RPM reduction and terminating at one end with a shaft on which the driving wheels can be mounted (see **fig. 2**). The motor is installed by inserting it in the awning tube; it can move the awning roll for awning ascent or descent. 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.

To avoid excessive tensioning of the fabric when the awning is completely closed, the motors in the series NEOMAT-T are fitted with a torque reduction function ("RDC") which reduces motor torque by approx. 50% shortly before closure. This function can be disabled via a transmitter (see 4.3.2.) or by means of the special programming units TTP and OTT-View which enable selection of the reduction on 3 levels: to approx. 50, 40 or 30% of the torque.

The CAT and RDC functions have been especially studied to simulate the careful and meticulous behaviour of a person who opens and closes the awning manually.

The NEOMAT-T 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 **fig. 3**: that allow the remote control of the motors, or 3 wind and sun radio sensors "VOLO S RADIO" or "NEMO" which control the motor depending on the weather conditions.

The programming of the limit switches and additional func-

tions can be done directly from the transmitters, with beeps that sound to guide users through the various phases. It is also possible to control the motors via an external button (using the Step-by-Step function) or "TTBUS" Bus. Instead of the Step-by-Step button, a special F210S photocell can be connected on the TTBUS that detects possible obstacles preventing the lowering manoeuvre; see the F210S photocell instructions for further information.

Optional wind, sun and rain sensors can be connected to the weather sensors input that automatically activate the motor when the weather conditions require.

The NEOMAT-T motors can be programmed with particular functions to resolve specific problems (fig. A):

– **FRT**: this function allows to retract the fabric by a programmable measurement after the awning has been completely opened, thereby eliminating the unsightly sagging of the fabric when the awning is open. For further information see **table A10**.

– **FTC**: this function allows to motorise awnings that are kept taught by means of an automatic hooking mechanism such as arbour awnings. For further information see **table A11**.

2 Installation

CAUTION! - Incorrect installation could cause serious injury.

Proceed as follows to prepare the motor (see **fig. 4 - 5 - 6**):

- 01.** 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. 5-1**).
- 02.** Mount the drive wheel (D) on the motor shaft.
- 03.** On NEOMAT-MT fasten the drive wheel with the snap ring. On NEOMAT-LT fasten the drive wheel with the M12 nut and washer.
- 04.** 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**).
- 05.** Finally, secure the motor head to the special support (C) with the spacer (if any), using the clips or split pin (B).

2 – English

2.1 - Electrical connections

CAUTION! - 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.).

CAUTION! - 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 used for the electrical connections of the NEOMAT-MT and NEOMAT-LT motors has 6 wires; 3 of the wires (yellow tag) are for the mains power supply and 3 wires (violet tag) are for the command signals.

To make the electrical connections see **fig. B**. The connection devices are not supplied with the product.

2.1.1 - Mains power supply (Brown + Blue + Yellow/Green)

The mains power supply must be connected to the following wires: Brown (Phase); Blue (Neutral) and Yellow/Green (Earth). **CAUTION!** - Do not connect the mains power supply (230V or 120V) to the other wires.

2.1.2 - "Step-by-Step" input (White + Black/White)

To manually command the automation system, a simple button can be connected between the White wire (Step-by-Step input) and the Black/White wire (Common). The operating method follows the sequence: up-stop-down-stop.

If the button is kept pressed for more than 3 seconds (but less than 10) an up manoeuvre is always carried out (corresponding to the ▲ button on the transmitters). If the button is kept pressed for more than 10 seconds a down manoeuvre is always carried out (corresponding to the ▼ button). This function can be used to "synchronise" multiple motors to carry out the same manoeuvre, regardless of their operating status.

2.1.3 - "TTBUS" input (White + Black/White)

"TTBUS" is a Bus that was developed to control individually motors or control units, up to 100 devices by simply

connecting them in parallel with just 2 wires. Further information is contained in the instructions for the remote controls via "TTBUS".

The TTP, TTI and O-ViewTT programmers can be connected to the TTBUS input making the system management and programming operations easier; for further information, consult the related manuals.

2.1.4 - "F210S Photocell" input (White + Black/White)

The specific F210S photocell can be connected to the "F120S photocell" input that detects possible obstacles preventing the lowering manoeuvre. See the F210S photocell instructions manual for further information concerning connections.

CAUTION! - The Step-by-Step, TTBUS and F210S inputs are alternative one to the other because each uses the same White + Black/White wires, therefore one type of input can be used at a time.

2.1.5 - Weather sensors (Black/White + Orange/White)

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

If wind sensors are used, up to 5 motors or control units can be connected to the same sensor, using a parallel connection (observe signal polarity).

Caution! - Though possible, avoid connecting a single sun sensor to more than one motor. In fact if the thresholds of the various motors are set to the same value, each motor makes its own measurement and the automatic movements of the awnings will not be simultaneous.

To move multiple motors simultaneously, sensors with their own specific threshold setting are required, such as the models Volo ST, Volo S Radio and Nemo.

2.2 - Cable output direction (fig. C)

(For model NEOMAT-LT only) – If it is necessary to change the cable output direction, simply: **01.** Pull the protection outdoors. **02.** Bend the cable in the required direction. **03.** Introduce the protection, making sure that it is securely pushed into its location.

2.3 - Power supply cable and connector

(For model NEOMAT-MT only) – The information in this chapter is aimed exclusively at Service centre technical personnel.

CAUTION! - If the power cord is damaged it must be replaced with an identical type supplied by the manufacturer or an authorised customer service centre.

If the motor must be disconnected from the power cable, proceed as follows (**fig. D**): **a**) - Turn the ring nut until the bevel coincides with one of the connecting teeth, and then disconnect. **b**) - Repeat the same operation for the other tooth. **c**) - Bend the cable inwards and remove the protection by turning it carefully outwards. **d**) - Pull out the connector.

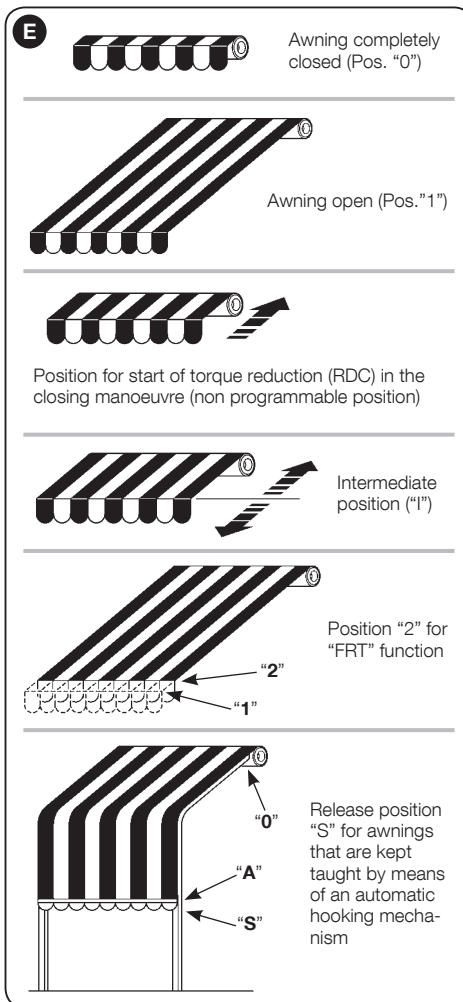
3 Adjustments

The NEOMAT 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.

(**fig. E**) 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.

The following positions can also be programmed:

- Intermediate position "I" for partial awning opening. This position can be programmed later if required.
- Position "2" necessary for the "FRT" function that keeps the fabric taught 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

The memorisation phases must be performed as indicated in table A1 to ensure that a transmitter can control a NEOMAT-T motor.

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:

- 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)




 	01. Connect the motor to the power supply, 2 long beeps will be heard immediately.
 3s...	02. Within 5 seconds press and hold button ■ of the transmitter to be memorized (for approx. 3 seconds).
 	03. 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" - Memorizing additional transmitters (Mode I)

new  5s... 	01. Press and hold down button ■ of the new transmitter (for approx. 5 seconds) until you hear a beep then release it.
---	--














old  x 3	02. Press button ■ of a previously memorized transmitter slowly 3 times.
new  	03. Press button ■ on the new transmitter again. Release button ■ when you hear the first of 3 beeps, signalling that memorization has been carried out.

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

4.2 - Programming of positions "0" and "1"

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"

 	01. Press and hold buttons ▲ or ▼ of a memorised remote control until the awning is fully closed and the motor automatically stops.
 	02. Press and hold button ▼ that lowers the awning.
 	03. Release button ▼ when the awning is in the desired position ("1"). If necessary use the ▼ and ▲ buttons to adjust the position.
 5s... 	04. Press and hold button ■ of the transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds) then release it.
  5s... 	05. Release and press again button 5 for another 5 seconds until ■ rapid beeps are heard.
 	06. Press button ▼ until 3 beeps are heard and a short up and down movement occurs indicating that the position has been memorised.

4.3 - Optional programming


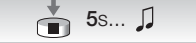
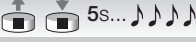

Optional programming is only possible after positions "0" and "1" have been programmed.

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”


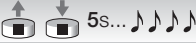

	01. Using buttons ▲ ■ ▼ of a remote control, move the awning into the “I” position to be memorised.
	02. Press and hold down button ■ until you hear a beep (after about 5 seconds).
	03. Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard.
	04. Press buttons ▼ and ▲ together until 3 beeps are heard, indicating that the position has been memorised.

4.3.2 - Deactivation or reactivation of Torque Reduction on closing (RDC)

Torque reduction is a function that reduces the traction torque before complete closure of the awning against the casing, to avoid excessive tensioning of the fabric. This function is activated automatically after programming positions 0 and 1 (programming is always at maximum force) but can be deactivated (or re-activated) if required.

Note - automatic activation of the RDC function does not occur if position programming is performed using programmers TTP, TTI and O-ViewTT; in these cases the function can be activated manually as required.

Table “A5” - Deactivation or reactivation of Torque Reduction (RDC)

	01. Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds).
	02. Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard.
	03. Press ■ until the signal beeps are emitted: 3 Beeps indicate RDC active (closure at reduced torque); 5 Beeps indicate RDC not active (closure at maximum torque).


4.3.3 - RDC level programming through the remote control

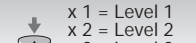
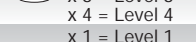
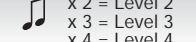

The procedure allows the setting of the impact force which the motor will apply in the box closure phase (4 adjustable thresholds).

Level 1 → TTP LED solid on

Level 2 →

Table “A6” - RDC level programming through the remote control

	01. Press keys ▲ and ■ of the TLC saved in “Mode I” at the same time until the motor makes 1 beep.
--	---

	<ul style="list-style-type: none"> x 1 = Level 1 x 2 = Level 2 x 3 = Level 3 x 4 = Level 4 	02. Within 5 seconds, press with intervals of 2 seconds the key ▲ of the TLC to select the desired level (press once = level 1; press twice = level 2.....press 4 times = level 4).
	<ul style="list-style-type: none"> x 1 = Level 1 x 2 = Level 2 x 3 = Level 3 x 4 = Level 4 	03. Wait for the motor to confirm the level just selected with a number beeps (E.g.: 3 beeps = level 3 selected).
		04. Within 5 seconds from the last beep, confirm the level by briefly pressing the ■ key.
		05. If the procedure has been carried out correctly the motor will make 3 beeps.

4.3.4 - Deleting positions

To modify the previously memorised positions, they must firstly be cancelled and then the new positions programmed again.

Table “A7” - Cancellation of the intermediate position “I”

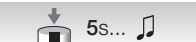
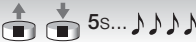

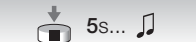
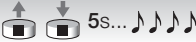

	01. Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds).
	02. Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard.
	03. Press buttons ▼ and ▲ together until 5 beeps are heard, indicating that the intermediate position has been cancelled.

Table “A8” - Cancellation of positions “0” and “1”

	01. Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds).
	02. Release and press again button ■ for another 5 seconds until 4 rapid beeps are heard.
	03. Press button ▼ until 5 beeps signal that positions “0” and “1” have been cancelled.

WARNING: After deleting positions “0” and “1” the awning moves in hold-to-run mode and the new positions need 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 “A15”.

4.3.5 - 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 restores 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, each 15 minutes the motor will restore the initial condition of the event (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 TLC button 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 is not active nothing will happen.

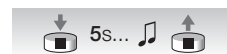
4.3.6 - Programming of the “wind” weather sensor level

If a “VOLO” or “VOLO S” wind sensor is connected to the “sensors” input, the wind protection is activated that automatically retracts the awning when the wind exceeds the programmed level. If the level is exceeded for more than 3 seconds, a command that is the same as the ▲ button is activated and any other movement is blocked until the wind level returns below the programmed level for more than 1 minute. There is a choice of 5 different activation levels: 1=5Km/h, 2=10Km/h, 3=15Km/h, 4=30Km/h and 5=45Km/h. (the level is factory set at No.3).

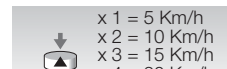
If using the sensor “VOLO ST” or radio sensors Volo S Radio and Nemo, the wind trip thresholds are programmed directly on the sensor (see relative instructions).

To modified the programmed level:

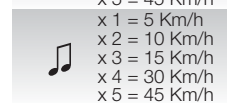
Table “A9” - Changing the activation level of the “wind” protection



01. Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds) then release it.



02. Slowly press button ▲ the same number of times (1, 2, 3, 4 or 5) as the desired level.



03. After a few moments you will hear a number of beeps equal to the required level.



04. Press and release button ■ to confirm.

If at point 3 you don't here the number of beeps equal to the desired level, simply do not press anymore buttons and wait a few seconds for it to finish without changing the level.

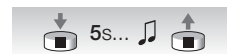
4.3.7 - Programming of the “sun” weather sensor level

If a “VOLO S” sun sensor is connected to the “sensors” input, the sun automation is activated that automatically lowers the awning when the “sun” exceeds the programmed level. If the level is exceeded for more than 2 minutes, a command that is the same as the ▼ button is activated and if the sun drops below the programmed level for 15 minutes, a command is activated that is the same as button ▲.







There is a choice of 5 different “sun” activation levels: 1=5Klux, 2=10Klux, 3=15Klux, 4=30Klux and 5=45Klux (the level is factory set at No. 3).

Table “A10” - Changing the activation level of the “sun” automation

If using the sensor “VOLO ST” or radio sensors Volo S Radio and Nemo, the sun trip thresholds are programmed directly on the sensor (see relative instructions).



01. Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds) then release it.

- | | |
|---|--|
|  <ul style="list-style-type: none"> x 1 = 5 Klux x 2 = 10 Klux x 3 = 15 Klux x 4 = 30 Klux x 5 = 45 Klux | <p>02. Slowly press button ▼ the same number of times (1, 2, 3, 4 or 5) as the desired level.</p> |
|  <ul style="list-style-type: none"> x 1 = 5 Klux x 2 = 10 Klux x 3 = 15 Klux x 4 = 30 Klux x 5 = 45 Klux | <p>03. After a few moments you will hear a number of beeps equal to the required level.</p> |
|     | <p>04. Press and release button ■ to confirm.</p> |

If at point 3 you don't here the number of beeps equal to the desired level, simply do not press anymore buttons and wait a few seconds for it to finish without changing the level.

4.3.8 - hanging the direction of movement in the event of rain

If using a rain sensor Nemo WSRT; when the sensor detects the presence of rain, it sends the data to the motors and movement is activated in the programmed direction (the factory setting is "up").

To modify the rain trip direction:

- 01.** Press and hold ■ on a previously memorised transmitter until you hear a beep (after approx. 5 seconds); then release.
- 02.** Slowly press the same key ■ three more times.
- 03.** Press the required direction key (up or down); the motor then emits 3 beeps = *new direction memorised*.

Automatic movements generated by the "sun" sensor can be deactivated by a "Sun OFF" command sent from a transmitter with this function (Ergo 4, Plano 4, WM004G) and can be re-activated by means of a "Sun ON" command.







The automatic movements generated by the "sun" sensor can be accompanied at any time by means of commands sent by the user via a normal transmitter; **the latter have priority over the "sun" sensor commands**, as described in the following example: if the awning is in position "1" (reached automatically when the "sun" threshold is exceeded) and shortly afterwards the user sends a command for return of the awning to position "0", in the next interval, even if the system continues to read values exceeding the "sun" threshold, **the awning is not moved** (remaining in the position set by the user). The "automatic cycle" interrupted by the manual command is restored when the brightness level falls below the threshold (normally at dusk).

4.3.9 - Programming of the "FRT" function

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

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

Table "A11" - Programming position "2"

- | | |
|---|---|
|  | <p>01. Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds).</p> |
|   | <p>02. 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").</p> |
|   | <p>03. Use buttons ▼ and ▲ within 5 seconds to position the awning in the desired retraction position.</p> |
|  | <p>04. 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").</p> |

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.

4.3.10 - Programming of the "FTC" function

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

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

Table "A12" - Programming the release position "S"

- | | |
|---|---|
|  | <p>01. Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds).</p> |
|   | <p>02. Press and hold buttons ■ ▼ for another 5 seconds until 2 rapid beeps are heard. At this point the awning automatically moves to position "1".</p> |
|   | <p>03. Use buttons ▼ and ▲ within 5 seconds to position the awning in the release position "S" (below position "1").</p> |



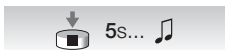
04. Confirm the position by pressing buttons ▼ and ▲ of the transmitter together within 5 seconds until 3 beeps are heard. At this point the awning will automatically move to position "0".

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 A14 must be followed, omitting step 3 which would modify position "1".

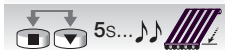
4.3.11 - Modifying position "1"

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

Table "A13" - Modifying position "1"



01. Press and hold down button ■ of a previously memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds).



02. 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".



03. Use buttons ▼ and ▲ within 5 seconds to reposition the awning in the new position to be programmed.



04. 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

If you need to delete all the transmitter and the programmed operations, carry out the procedure shown in table A14.

The memory can be deleted:

- with a **non-memorized** transmitter starting from point A.
- with a **previously memorized** transmitter starting from point No. 1.

The following can be deleted:

- **only the memorized** transmitters, finishing at point No. 4
- **all data** (transmitters, sensor level, TTBUS address, etc.), completing the procedure until point 6.

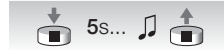
Table "A14" - Memory deletion



- A. Switch the motor off, activate the Step-by-Step input (by connecting the White cable with the White/Black one) and keep it active until the end of the procedure.



- B. Power the motor and wait for the initial beeps.



01. Press and hold down button ■ on a transmitter (about 5 seconds) until you hear a beep; then release it.



02. Hold down the ▲ button on the transmitter until you hear 3 beeps; release the ▲ button exactly during the third beep.



03. Hold down button ■ on the transmitter until you hear 3 beeps; release button ■ exactly during the third beep.



04. Hold down the ▼ button on the transmitter until you hear 3 beeps; release the ▼ button exactly during the third beep.



05. To cancel everything: press both ▲ and ▼ within 2 seconds.



06. Cancellation is confirmed by releasing buttons ▲ and ▼ on the first of the 5 beeps.

5 Additional information

The NEOMAT-T motors recognise other ERGO, PLANO, NICEWAY, VOLO S RADIO and NEMO series transmitters (see chapter 5.1 "Available transmitters").

A particular command can also be associated to each transmitter button by means of a specific memorization procedure (see chapter 5.2 "Transmitter programming in Mode I and Mode II").

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

5.1 - 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 •

5.2 - Memorizing the transmitters in Mode I and Mode II

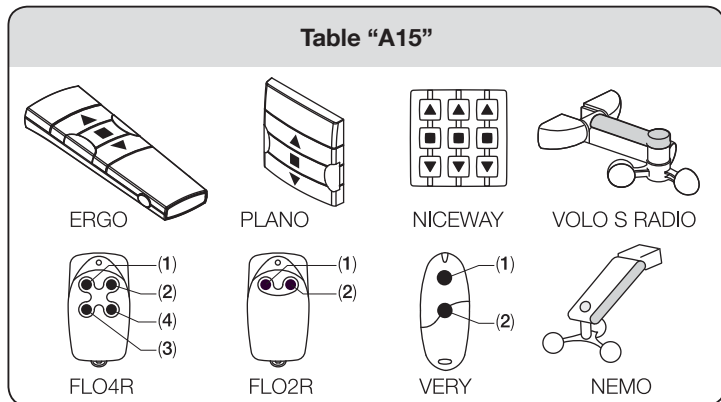
Tables "A1" and "A2" describe the memorization of the transmitters in "Mode I" where a specific command is assigned to each button: button ▲ (1) = "Up"; button ■ (2) = "Stop"; button ▼ (3) = "Down".

The transmitters can also be memorized on "Mode II", which allows greater flexibility in the use of the transmitter buttons. Transmitters can be memorized both in Mode I and Mode II on the same NEOMAT-T motor.

5.2.1 - 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).

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

5.2.2 - 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.

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

5.2.3 - 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 **fig. F**.

- 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, levels...) **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












new	 5s. 	01. 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.
old	 5s. 	02. Within 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.
new	  1-4	03. 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”.
	3s.  1-4	04. After about 3 seconds the same number of beeps as the selected command are heard.
new		05. Within 2 seconds push the same button of the new transmitter.
	  	06. 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

new	 > 3s. 	01. Press and hold down the button to be memorized of the new transmitter (for approx. 3 seconds) then release it.
old	 > 3s. 	02. Press and hold down the button to be memorized of the old transmitter (for approx. 3 seconds) then release it.
new	 > 3s. 	03. Press and hold down the button to be memorized of the new transmitter (for approx. 3 seconds) then release it.
old	 > 3s. 	04. Press and hold down the button to be memorized of the old transmitter (for approx. 3 seconds) then release it.
	  	05. 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.

6 Disposal of the product

This product constitutes an integral part of the automation system, therefore it must be disposed of along with it.

As in installation, also at the end of product lifetime, the disassembly and scrapping operations must be performed by qualified personnel.

This product is made up of different types of material, some of which can be recycled while others must be disposed of. Seek information on the recycling and disposal systems envisaged by the local regulations in your area for this product category.

Caution! – some parts of the product may contain pollutant or hazardous substances which, if disposed of into the environment, may cause serious damage to the environment or physical health.

As indicated by the symbol on the left, disposal of this product in domestic waste is strictly prohibited. Separate the waste into categories for disposal, according to the methods envisaged by current legislation in your area, or return the product to the retailer when purchasing a new version.

Caution! – Local legislation may envisage serious fines in the event of abusive disposal of this product.



7 What to do if... a short troubleshooting guide!

❑ When the motor is switched on, no beep is emitted and the Step-by-Step input does not command any movement.

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.
- Check if the “Step-by-Step” input is functioning by joining the White and Black/White wires together for a second.
- 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, TTBUS address, wind levels 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”.

❑ The motor moves correctly for UP travel, but only in hold-to-run mode on descent.

The self-diagnosis of the memorised parameters has detected an error in the motor’s position. Activate the awning to complete an entire up travel stroke.

Technical specifications of the NEOMAT-MT and NEOMAT-LT 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-MT = 45mm; NEOMAT-LT = 58mm
- **Precision (Resolution) of the electronic limit switch:** greater than 0.55° (depending on the NEOMAT-T version)
- **Precision of the stop positions:** Class 2 ($\pm 5\%$)
- **Mechanical resistance:** in accordance with EN 14202
- **Continual operating time:** Maximum 4 minutes
- **Protection class:** IP 44
- **Working temperature:** -20 °C
- **Length of connection cable:** 3 m
- **Signal voltage (step-by-step, TTBUS...):** Approx. 24 V ===
- **Wind sensor (anemometer) levels:** 5 approx. 5, 10, 15, 30 or 45 km/h (with VOLO OR VOLO-S anemometer)
- **Sun sensor levels:** 5 approx. 5, 10, 15, 30 or 45 Klux (with VOLO-S)
- **Length of signal cables (step-by-step, TTBUS...):** max. 30m if near other cables, otherwise 100m
- **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 climatic sensors
- **Portata dei trasmettitori:** Estimated 150 m in the open and 20 m inside buildings (*).

Note:

- (*) *The range of the transmitters can be influenced by other devices operating in the vicinity at the same frequency as the transmitter (for example radio headphones, alarm systems etc.) causing interference with the receiver. In the event of strong interference, Nice cannot provide any guarantee as regards the effective capacity of its radio devices.*
- *All technical characteristics refer to an ambient temperature of 20°C ($\pm 5^\circ\text{C}$).*
- *Nice S.p.a. reserves the right to apply modifications to the product at any time when deemed necessary, while maintaining the same functionalities and intended use.*

CE declaration of conformity

Nice S.p.A. hereby declares that the products: **Neomat MT, Neomat LT** conform to the essential requisites and other pertinent provisions laid down by directives **1999/5/EC, 2006/95/EC, 2004/108/EC**. The CE declaration of conformity can be consulted and printed at www.nice-service.com or requested from Nice S.p.A.

Mr. **Luigi Paro**
(Managing Director)



Avvertenze e precauzioni per la sicurezza

ATTENZIONE! - Il presente manuale contiene importanti istruzioni di sicurezza per l'INSTALLAZIONE e l'USO del prodotto; conservare queste istruzioni.

ATTENZIONE! - 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.

ATTENZIONE! - Per la sicurezza delle persone è importante rispettare queste istruzioni.

- I motori della serie NEOMAT-T, nelle versioni NEOMAT-MT con Ø45mm e NEOMAT-LT con Ø58mm sono destinati all'automatizzazione del movimento di tende da sole provviste di cassonetto; **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 NEOMAT-MT con coppie fino a 35Nm, 60mm per NEOMAT-MT con coppie maggiori di 35Nm e 70mm per NEOMAT-LT.
- 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 NEOMAT-T li rendono adatti ad essere installati all'interno; per uso esterno occorre proteggere tutto il cavo con un tubo d'isolamento; oppure richiedere lo specifico cavo tipo S05RN-F.
- Non sottoporre il motore tubolare a schiacciamenti, urti, cadute o contatto con liquidi di qualunque natura; non forare né applicare viti per tutta la lunghezza del tubolare; vedere **fig. 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.

ATTENZIONE! - I sensori climatici delle serie Volo e Nemo non sono da considerare dispositivi di sicurezza che eliminano i guasti alla tenda per effetto della pioggia o del vento forte (di fatto un banale blackout elettrico renderebbe impossibile il movimento automatico della tenda). I sensori climatici vanno considerati parte di un automatismo utile alla salvaguardia della tenda e per il confort d'uso. Nice declina ogni responsabilità per danni materiali verificatisi a causa di eventi atmosferici non rilevati dai sensori.

ATTENZIONE! - 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.

ATTENZIONE! - In caso di formazione di ghiaccio; il funzionamento potrebbe danneggiare l'avvolgibile.

ATTENZIONE! - Alcune fasi della programmazione sfruttano i fermi meccanici dell'avvolgibile per bloccare la corsa del motore; per questo motivo è indispensabile scegliere il motore con la coppia più adatta alle caratteristiche dell'avvolgibile, considerando lo sforzo effettivo ed evitando motori troppo potenti.

1 Descrizione del prodotto

I motori serie NEOMAT-T, nelle versioni NEOMAT-MT con Ø45mm e NEOMAT-LT con Ø58mm 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 **fig. 2**). Il motore si installa inserendolo all'interno del tubo della tenda; è in grado di muovere l'avvolgibile in salita o 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. Per evitare di tirare eccessivamente il telo quando la tenda è completamente chiusa, i motori serie NEOMAT-T dispongono della funzione di riduzione di coppia (funzione "RDC") che diminuisce al 50% circa la coppia del motore poco prima della chiusura. Questa funzione può essere disattivata mediante un trasmettitore (vedere 4.3.2.) o con le apposite unità di programmazione TTP e OTT-View che consentono anche di scegliere la riduzione su 3 livelli: al 50, al 40 o al 30% circa di coppia.

Le funzioni CAT e RDC sono state studiate per simulare il comportamento attento e diligente di una persona che muove manualmente la tenda.

I motori serie NEOMAT-T contengono anche un ricevitore radio che opera alla frequenza di 433.92 MHz con tecnologia rolling code, per garantire elevati livelli di sicurezza. Per ogni motore è possibile memorizzare fino a 14 trasmettitori

delle serie ERGO, PLANO e NICEWAY; vedere **fig. 3**; che permettono il comando a distanza del motore, oppure fino a 3 radiosensori di vento e sole "VOLO S RADIO" o "NE-MO" 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. È disponibile un ingresso per comandare i motori anche con un pulsante esterno (con funzione Passo-Passo) oppure via Bus "TTBUS". In alternativa al pulsante Passo-Passo, su TTBUS è possibile collegare la specifica fotocellula F210S che rileva la presenza di eventuali ostacoli per impedire la manovra di discesa; per i dettagli vedere le istruzioni della fotocellula F210S.

Sull'ingresso dei sensori climatici si possono collegare sensori opzionali di vento, sole e pioggia che attivano automaticamente il motore quando le condizioni climatiche lo richiedono.

Sui motori NEOMAT-T possono essere programmate delle funzioni particolari che risolvono dei problemi specifici (**fig. A**):

– **FRT**: questa funzione permette di ritirare il telo, di una misura programmabile, dopo che la tenda ha raggiunto la completa apertura. Permette di eliminare gli antiestetici allentamenti del telo quando la tenda è aperta. Per ulteriori dettagli vedere **tabella A10**.

– **FTC**: permette di motorizzare tende che vengono mantenute tese attraverso un meccanismo di aggancio automatico, ad esempio le tende a capanno. Per ulteriori dettagli vedere **tabella A11**.

2 Installazione

ATTENZIONE! - L'installazione non corretta può causare gravi ferite.

Preparare il motore con la seguente sequenza di operazioni (vedere **fig. 4 - 5 - 6**):

- 01.** Infilare la corona del finecorsa (E) sul motore (A) fino ad inserirsi nella corrispondente ghiera del finecorsa (F) facendo combaciare le due scanalature; spingere sino alla battuta come indicato da **fig. 5-(1)**.
- 02.** Inserire la ruota di trascinamento (D) sull'albero del motore.

- 03.** Su NEOMAT-MT; fissare la ruota di trascinamento con il seeger a pressione. Su NEOMAT-LT fissare ruota di trascinamento con la rondella ed il dado M12.
- 04.** 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**).
- 05.** Infine bloccare la testa del motore all'apposito supporto (C), con l'eventuale distanziale mediante i fermagli o la copiglia (B).

2.1 - Collegamenti elettrici

ATTENZIONE! - 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.).

ATTENZIONE! - 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 dei motori NEOMAT-MT e NEOMAT-LT dispongono di 6 conduttori; 3 conduttori (etichetta gialla) servono per l'alimentazione da rete e 3 conduttori (etichetta viola) servono per i segnali di comando. Per effettuare i collegamenti elettrici vedere la **fig. B**. I dispositivi di connessione non sono forniti con il prodotto.

2.1.1 - Alimentazione da rete (Marrone + Blu + Giallo/Verde)

L'alimentazione elettrica alla tensione di rete deve essere collegata sui conduttori: Marrone (Fase); Blu (Neutro) e Giallo/Verde (Terra). **ATTENZIONE!** - Non collegare per nessun motivo l'alimentazione da rete (230V o 120V) negli altri conduttori.

2.1.2 - Ingresso "Passo-Passo" (Bianco + Nero/Bianco)

Per comandare l'automazione in modo manuale è possibile collegare un semplice contatto di un pulsante tra i conduttori Bianco (ingresso Passo-Passo) e Nero/Bianco (Comune); il modo di funzionamento segue la sequenza:

salita-stop-discesa-stop.

Se il pulsante viene mantenuto premuto per più di 3 secondi (ma meno di 10) si attiva sempre una manovra di salita (corrispondente al tasto ▲ dei trasmettitori). Se il tasto rimane premuto oltre i 10 secondi si attiva sempre una manovra di discesa (corrispondente al tasto ▼). Questa particolarità può essere utile per "sincronizzare" più motori verso la stessa manovra indipendentemente dallo stato in cui si trovavano.

2.1.3 - Ingresso "TTBUS" (Bianco + Nero/Bianco)

Il "TTBUS" è un Bus sviluppato per poter controllare singolarmente motori o centrali di comando, fino a 100 dispositivi, semplicemente collegandoli tutti in parallelo utilizzando solo 2 conduttori. Ulteriori informazioni sono contenute nelle istruzioni nei prodotti TTBUS compatibili.

All'ingresso TTBUS è possibile collegare i programmatori TTP, TTI e O-ViewTT che consentono di semplificare le operazioni di programmazione e gestione degli impianti; per ulteriori informazioni consultare i relativi manuali.

2.1.4 - Ingresso "Fotocellula F210S" (Bianco + Nero/Bianco)

Nell'ingresso "Fotocellula F210S" è possibile collegare la specifica fotocellula F210S per rilevare la presenza di eventuali ostacoli ed impedire così la manovra di discesa. Ulteriori informazioni sui collegamenti sono presenti nel manuale di istruzioni della fotocellula F210S.

ATTENZIONE! - Gli ingressi Passo-Passo, TTBUS ed F210S sono alternativi uno all'altro poiché utilizzano fisicamente gli stessi conduttori Bianco + Nero/Bianco; quindi può essere usato un tipo di ingresso alla volta.

2.1.5 - Sensori climatici (Nero/Bianco + Arancio/Bianco)

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

Se si utilizzano i sensori di vento e possibile collegare a uno stesso sensore fino a 5 motori o centrali, utilizzando un collegamento in parallelo (rispettare la polarità dei segnali).

Attenzione! - Nonostante sia possibile, non è consigliato il collegamento di un unico sensore sole a più motori. Infatti, anche se le soglie dei vari motori sono regolate sul medesimo valore, ogni motore esegue una propria misura e i

movimenti automatici delle tende non risultano simultanei. Per far muovere più motori simultaneamente è necessario utilizzare sensori con una propria regolazione di soglia, come ad esempio i modelli Volo ST, Volo S Radio e Nemo.

2.2 - Direzione di uscita del cavo (fig. C)

(Solo per il modello NEOMAT-LT) – Nel caso si desideri modificare la direzione di uscita del cavo, è sufficiente: **01.** Sfilare la protezione tirandola verso l'esterno. **02.** Piegare il cavo nella direzione desiderata. **03.** Inserire la protezione premendola con forza nella propria sede.

2.3 - Connettore e cavo di alimentazione

(Solo per il modello NEOMAT-MT) – Le informazioni di questo capitolo sono rivolte esclusivamente al personale tecnico dell'assistenza.

ATTENZIONE! - Se il cavo di alimentazione fosse danneggiato dovrà essere sostituito da uno identico disponibile presso il costruttore o il suo servizio di assistenza.

Qualora sia necessario scollegare il motore dal cavo di alimentazione, procedere nel modo seguente (fig. D): **a)** - Ruotare la ghiera fino a far coincidere lo smusso con uno dei denti di aggancio, quindi sganciare. **b)** - Ripetere l'operazione per l'altro dente. **c)** - Piegare il cavo verso l'interno e togliere la protezione ruotandola delicatamente verso l'esterno. **d)** - Sfilare il connettore tirandolo.

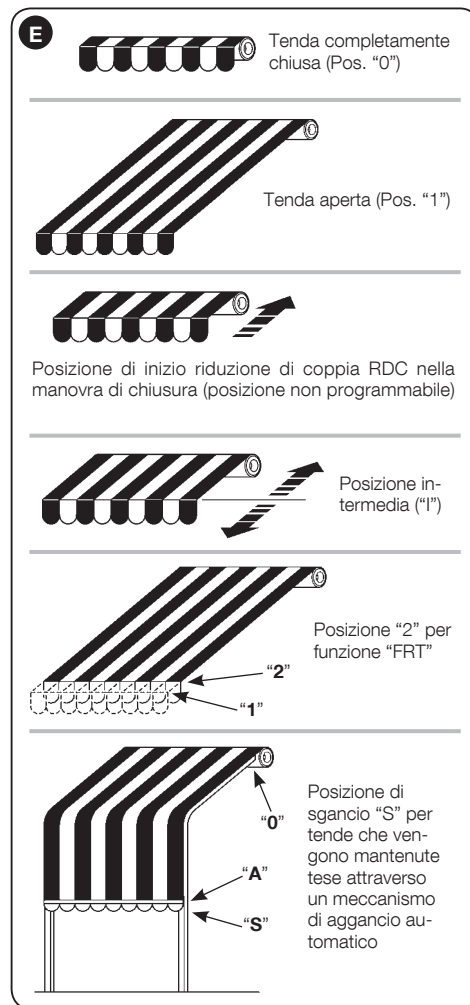
3 Regolazioni

I motori tubolari serie NEOMAT 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.

(fig. E) 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.

È possibile programmare anche le seguenti posizioni:

- La posizione intermedia "1" per l'apertura parziale della tenda. Questa posizione può essere programmata anche in un secondo tempo.
- 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 NEOMAT-T 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.

È 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:

- **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)

- | | |
|--|---|
|  | 01. Collegare il motore all'alimentazione da rete, subito si sentiranno 2 bip lunghi. |
|  | 02. Entro 5 secondi premere e tener premuto il tasto ■ del trasmettitore da memorizzare (circa 3 secondi). |
|  | 03. Rilasciare il tasto ■ al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione. |

Per memorizzare altri trasmettitori vedere tabella A2.

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

Tabella "A2" - Memorizzazione di altri trasmettitori (in Modo I)

- | | |
|--|---|
|  | 01. Premere e tenere premuto il tasto ■ del nuovo trasmettitore (circa 5 secondi), fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto ■. |
|  | 02. Premere lentamente per 3 volte il tasto ■ di un trasmettitore vecchio e già memorizzato. |
|  | 03. Premere ancora il tasto ■ del nuovo trasmettitore. Rilasciare il tasto ■ al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione. |




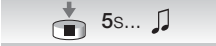


Nota: se la memoria è piena (14 trasmettitori) si sentiranno 6 Bip ed il trasmettitore non potrà essere memorizzato.

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

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"

- | | |
|---|---|
|  | 01. 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. |
|  | 02. Premere e tenere premuto il tasto ▼ che fa scendere la tenda. |
|  | 03. Rilasciare il comando ▼ quando la tenda ha raggiunto la posizione desiderata ("1"). Se è necessario, aggiustare la posizione con i tasti ▼ e ▲. |
|  | 04. Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi). |
|  | 05. Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci. |
|  | 06. Premere il tasto ▼ fino a quando 3 bip e un breve movimento di salita e di discesa segnalerà che la quota è stata memorizzata. |

4.3 - Programmazioni opzionali


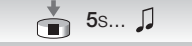
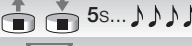

Tutte le programmazioni opzionali sono possibili solo dopo aver programmato le posizioni "0" e "1".

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"

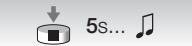


	01. Utilizzando i tasti ▲ ■ ▼ di un telecomando portare la tenda dove si desidera memorizzare la posizione "I".
	02. Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).
	03. Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci.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

4.3.2 - Disattivazione o riattivazione della Riduzione di coppia in chiusura (RDC)

La riduzione di coppia è una funzione che riduce la coppia di trazione poco prima della completa chiusura della tenda contro il cassonetto in modo da evitare la trazione eccessiva del telo. Questa funzione si attiva automaticamente dopo la programmazione delle quote 0 e 1 (la programmazione avviene sempre a forza massima) ma può essere disattivata (o riattivata).

Nota: L'attivazione automatica della funzione RDC non avviene se la programmazione delle posizioni viene fatta con i programmatori TTP, TTI e O-ViewTT; in questi casi, se si desidera, la funzione può essere attivata manualmente.

Tabella "A5" - Disattivazione o riattivazione della riduzione di Coppia (RDC)

	01. Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).
	02. Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci.
	03. Premere il tasto ■ fino a quando iniziano i bip di segnalazione: 3 Bip indicano RDC attiva (chiusura a coppia ridotta); 5 Bip indicano RDC non attiva (chiusura a coppia massima).


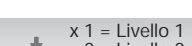
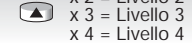
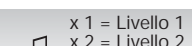
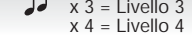
4.3.3 - Programmazioni livello RDC tramite telecomando

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

Livello 1 → Led TTP acceso fisso

Livello 2 →

Tabella "A6" - Programmazioni livello RDC tramite telecomando

	01. Premere contemporaneamente il tasto ▲ e ■ del TLC memorizzato in "Modo I" fino a quando il motore esegue 1 bip.
	02. Premere entro 5 secondi con una cadenza di 2 secondi il tasto ▲ del TLC per selezionare il livello desiderato (1 pressione = livello 1; 2 pressioni = livello 2.....4 pressioni = livello 4). x 1 = Livello 1 x 2 = Livello 2 x 3 = Livello 3 x 4 = Livello 4
	03. Aspettare che il motore confermi con un numero di bip il livello appena selezionato (Es.: 3 bip = livello selezionato 3).
	04. Entro 5 secondi dall'ultimo bip confermare il livello premendo brevemente il pulsante ■.
	05. Se la procedura è stata eseguita correttamente il motore eseguirà tre bip.

4.3.4 - Cancellazione delle posizioni

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

Tabella "A7" - Cancellazione della posizione intermedia "I"





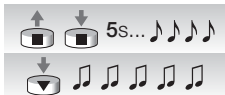
	01. Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).
	02. Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci.
	03. Premere contemporaneamente i tasti ▼ ▲ fino a quando 3 bip segnalano che la quota è stata memorizzata.

Tabella "A8" - Cancellazione posizioni "0" e "1"

	01. Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).
---	--



- 02.** Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto fino a sentire 4 bip veloci.
- 03.** 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 le nuove posizioni.

Nota: Non vengono cancellate la posizione intermedia "1" e la funzione RDC eventualmente programmate. Se si desidera cancellare tutto (compresi i codici dei trasmettitori) fare riferimento alla tabella "A14".

4.3.5 - Gestione climatica

Risposta al sole:

- Al comando di sovra soglia 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 ripristina 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 ripristinerà la condizione iniziale dell'evento (tenda aperta o chiusa a seconda della direzione).
- L'evento pioggia prevale sul sole.

Risposta al vento:

- Al comando di sovra soglia 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 pulsante TLC SOLE ON:

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

4.3.6 - Programmazione del livello del sensore climatico "vento"

Se all'ingresso "sensori" viene collegato un sensore di vento "VOLO" o "VOLO S", si attiva la protezione "vento" cioè il ritiro automatico della tenda nel caso il vento superi il livello programmato. Se il livello viene superato per oltre 3 secondi, si attiva un comando equivalente al tasto e viene bloccato qualsiasi altro movimento fino a che il vento non ritorna sotto al livello programmato per almeno 1 minuto. E' possibile scegliere il livello di intervento tra 5 livelli: 1=5Km/h, 2=10Km/h, 3=15Km/h, 4=30Km/h e 5=45Km/h. (di fabbrica il livello è il N°3). Nel caso si utilizzi il sensore "VOLO ST" oppure i sensori radio Volo S Radio e Nemo, le soglie di intervento del vento sono programmate direttamente sul sensore (vedere relative istruzioni). Per modificare il livello programmato:

Tabella "A9" - Cambiare il livello di intervento della protezione "vento"

5s...	01. Tenere premuto il tasto di un trasmettitore memorizzato (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto .
	02. Premere lentamente il tasto un numero di volte (1, 2, 3, 4 o 5) pari al livello desiderato.
	03. Dopo qualche istante si sentirà un numero di bip uguale al livello desiderato.
	04. Premere e rilasciare il tasto per confermare.

Se al punto 3 non si sente il numero di bip uguale al livello desiderato, basta non premere alcun tasto ed aspettare alcuni secondi per terminare senza cambiare il livello.

4.3.7 - Programmazione del livello del sensore climatico "sole"









Se all'ingresso "sensori" viene collegato un sensore di sole "VOLO-S" si attiva l'automatismo "sole" cioè la discesa automatica della tenda nel caso il "sole" superi il livello pro-

grammato. Se il livello viene superato per oltre 2 minuti, si attiva un comando equivalente al tasto ▼; in seguito, se il “sole” scende sotto il livello programmato per 15 minuti si attiva un comando equivalente al tasto ▲.

È possibile scegliere il livello di intervento “sole” tra 5 livelli: 1=5Klux, 2=10Klux, 3=15Klux, 4=30Klux e 5=45Klux (di fabbrica il livello è il N°3).

Tabella “A10” - Cambiare il livello di intervento dell’automatismo “sole”

Nel caso si utilizzi il sensore “VOLO ST” oppure i sensori radio Volo S Radio e Nemo, le soglie di intervento del sole sono programmate direttamente sul sensore (vedere relative istruzioni).

 5s... 	01. Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore memorizzato (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto ■.
 <ul style="list-style-type: none"> x 1 = 5 Klux x 2 = 10 Klux x 3 = 15 Klux x 4 = 30 Klux x 5 = 45 Klux 	02. Premere lentamente il tasto ▼ un numero di volte (1, 2, 3, 4 o 5) pari al livello desiderato.
 <ul style="list-style-type: none"> x 1 = 5 Klux x 2 = 10 Klux x 3 = 15 Klux x 4 = 30 Klux x 5 = 45 Klux 	03. Dopo qualche istante si sentirà un numero di bip uguale al livello desiderato.
   	04. Premere e rilasciare il tasto ■ per confermare.

Se al punto 3 non si sente il numero di bip uguale al livello desiderato, basta non premere alcun tasto ed aspettare alcuni secondi per terminare senza cambiare il livello.

4.3.8 - Cambiare la direzione di intervento in caso di pioggia

Se viene utilizzato un sensore di pioggia Nemo WSRT; quando il sensore rileva la presenza di pioggia invia l’informazione ai motori e viene comandato un movimento nella direzione programmata (di fabbrica, è programmata la direzione “salita”).

Per modificare la direzione di intervento pioggia procedere nel modo seguente:

- 01.** Mantenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato, fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi); quindi rilasciare il tasto.
- 02.** Premere lentamente lo stesso tasto ■ altre 3 volte.
- 03.** Premere il tasto con la direzione desiderata (salita o discesa); a questo punto il motore emette 3 bip = nuova direzione memorizzata.

I movimenti automatici provocati dal sensore “sole” possono essere disattivati con un comando di “Sole OFF” inviato da un trasmettitore che dispone di questa funzione (Ergo 4, Plano 4, WM004G) e può essere riattivato con un comando di “Sole ON”.















Ai movimenti automatici provocati dal sensore “sole” possono essere affiancati in qualsiasi momento anche i comandi manuali inviati dall’utente con un trasmettitore normale; questi ultimi **prevalgono sui comandi del sensore “sole”**, con la modalità descritta nel seguente esempio: se la tenda è in posizione “1” (raggiunta automaticamente per effetto del superamento della soglia “sole”) e poco dopo l’utente comanda la risalita della tenda alla posizione “0”, nei momenti successivi, anche se il sistema continua a rilevare il superamento della soglia “sole” **non muove la tenda** (questa resta nella posizione comandata dall’utente). Il “ciclo automatico” interrotto dal comando manuale viene ripristinato quando il livello dell’intensità luminosa si porta sotto la soglia (tipicamente al tramonto).

4.3.9 - Programmazione della funzione “FRT”

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

Per programmare la posizione “2” seguire la procedura indicata in tabella “A11”.

Tabella “A11” - Programmazione posizione “2”

 5s... 	01. Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).
  5s...  	02. 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”).
  	03. Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per posizionare la tenda nella posizione di ritiro desiderata.
    	04. 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.

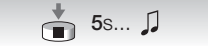

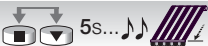




Se dopo aver programmato questa funzione si desidera eliminarla occorre eseguire la procedura indicata in tabella A13, saltando il passo N°3 cioè senza modificare la posizione “1”. Quando viene programmata la posizione “2”, la centrale elettronica calcola automaticamente la differenza tra la posizione “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.

4.3.10 - Programmazione della funzione “FTC”

Dopo aver programmato le posizioni “0” e “1”; se si desidera, è possibile programmare la posizione “S” che attiva la funzione “FTC” per l’automazione di tende munite di un meccanismo di aggancio automatico. Affinché il meccanismo funzioni correttamente occorre che la

posizione "1" sia programmata qualche centimetro dopo il punto di aggancio, in modo che in salita dal punto "1" avvenga l'aggancio; e che la posizione "S" sia programmata qualche centimetro dopo il punto di sgancio, in modo che la salita dal punto "S" avvenga liberamente. Per programmare la posizione "S" seguire la procedura indicata in tabella "A12":

Tabella "A12" - Programmazione Posizione di Sgancio "S"

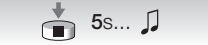






- | | |
|--|---|
|  5s...  | <p>01. Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).</p> |
|  5s...   | <p>02. Premere e tenere premuto i tasti ■ ▼ per altri 5 secondi fino a sentire 2 bip veloci.
A questo punto la tenda si porta automaticamente nella posizione "1".</p> |
|  | <p>03. Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per posizionare la tenda nella posizione di sgancio "S" (inferiore alla posizione "1").</p> |
|  | <p>04. 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".</p> |

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 A14, saltando il passo N°3 cioè senza modificare la posizione "1".

4.3.11 - Modifica posizione "1"

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

Tabella "A13" - Modifica della posizione "1"

- | | |
|--|---|
|  5s...  | <p>01. Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi).</p> |
|  5s...   | <p>02. 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".</p> |
|  | <p>03. Entro 5 secondi utilizzare i tasti ▼ e ▲ per riposizionare la tenda nella nuova posizione da programmare.</p> |
|  | <p>04. Confermare entro 5 secondi la posizione premendo contemporaneamente i tasti ■ ▼ del trasmettitore fino a sentire 3 bip e un breve movimento salita discesa.</p> |

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 i trasmettitori e le programmazioni, si può eseguire la sequenza indicata in tabella A14.



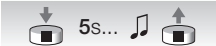







La cancellazione è possibile:

- con un trasmettitore **non memorizzato** iniziando la procedura dal punto A.
- con un trasmettitore **già memorizzato** iniziando la procedura dal punto 1.

Si possono cancellare:

- **solo i trasmettitori** memorizzati, terminando al punto 4.
- **tutto** (trasmettitori, livello sensori, indirizzo TTBUS...), completando la procedura fino al punto 6.

Tabella "A14" - Cancellazione della memoria

- | | |
|---|---|
|  | <p>A. A motore non alimentato attivare l'ingresso passo-passo (collegare il filo Bianco col Bianco/Nero) e mantenerlo attivo fino alla fine della procedura.</p> |
|  | <p>B. Collegare il motore all'alimentazione da rete ed attendere i bip iniziali.</p> |
|  5s...   | <p>01. Premere e tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto ■.</p> |
|  | <p>02. Tenere premuto il tasto ▲ del trasmettitore fino a sentire 3 bip. Rilasciare il tasto ▲ esattamente durante il terzo bip.</p> |
|  | <p>03. Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire 3 bip. Rilasciare il tasto ■ esattamente durante il terzo bip.</p> |
|  | <p>04. Tenere premuto il tasto ▼ del trasmettitore fino a sentire 3 bip. Rilasciare il tasto ▼ esattamente durante il terzo bip.</p> |
|  | <p>05. Per cancellare tutto: entro 2 secondi, premere entrambi i tasti ▲ e ▼.</p> |
|  | <p>06. Rilasciare i tasti ▲ e ▼ al primo dei 5 bip che confermano la cancellazione.</p> |

5 Approfondimenti

I motori serie NEOMAT-T, riconoscono i trasmettitori della serie ERGO, PLANO, NICEWAY, VOLO S RADIO e NEMO, (vedi capitolo 5.1 "Trasmettitori utilizzabili").

Inoltre con opportune procedure di memorizzazione dei trasmettitori è possibile associare a ciascun tasto del trasmettitore un particolare comando (vedi capitolo 5.2 "Programmazione trasmettitori in Modo I e Modo II").

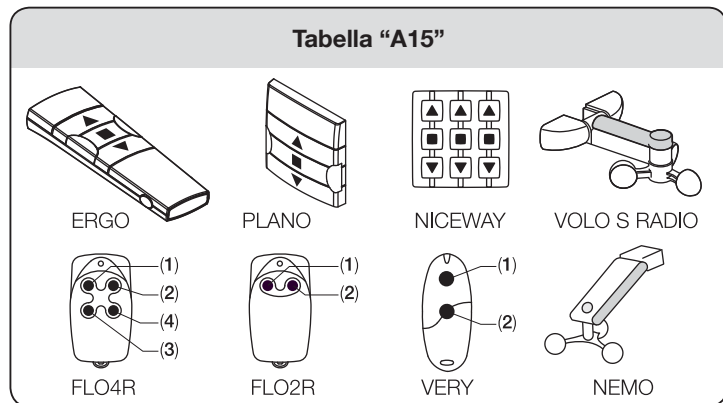
Attenzione: per le programmazioni utilizzare solamente trasmettitori memorizzati in Modo I.

5.1 - 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 • VOLO S RADIO • NEMO • NICEWAY (tutta la linea) • FLO1R - FLO2R - FLO4R • VERY VR •



5.2 - Memorizzazione dei trasmettitori in Modo I e Modo II

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

È possibile memorizzare i trasmettitori anche in "Modo II" questa modalità permette maggiore flessibilità dell'utilizzo dei tasti dei trasmettitori. Sullo stesso motore NEOMAT-T si possono memorizzare sia trasmettitori in Modo I che in Modo II.

5.2.1 - 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.

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

5.2.2 - 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.

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

5.2.3 - 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 **fig. F**.

• 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, livelli...) 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












nuovo	 5s. 	01. Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto.
vecchio	 5s. 	02. 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.
nuovo	 1-4	03. 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".
	3s.  1-4	04. Dopo circa 3 secondi si sentirà un numero di bip pari al comando selezionato.
nuovo		05. Entro 2 secondi premere lo stesso tasto del nuovo trasmettitore.
	  	06. Rilasciare il tasto al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione.

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

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

È possibile memorizzare in modo semplice un nuovo trasmettitore mantenendo le caratteristiche del vecchio trasmettitore seguendo la procedura di tabella 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 nuovo trasmettitore verrà associato allo stesso comando di quello vecchio.

Tabella "A17" - Memorizzazione di altri trasmettitori

nuovo	 > 3s. 	01. Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto.
vecchio	 > 3s. 	02. Premere e tener premuto il tasto già memorizzato del vecchio trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto.
nuovo	 > 3s. 	03. Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto.
vecchio	 > 3s. 	04. Premere e tener premuto il tasto già memorizzato del vecchio trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto.
	  	05. 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.

6 Smaltimento del prodotto

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.

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

❑ Dopo l'alimentazione il motore non emette nessun Bip e l'ingresso Passo-Passo non comanda nessun movimento.

Controllare che il motore sia alimentato alla tensione di rete prevista, se l'alimentazione è corretta è probabile vi sia un guasto grave 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 se funziona l'ingresso "passo-passo" unendo per un istante i conduttori Bianco e Nero/Bianco.
- 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, indirizzo TTBUS, livello vento, sono errati), cancellare la memoria e provare a ripetere le programmazioni.

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

Può essere normale: in salita quando viene rilevato uno sforzo eccessivo, il motore viene spento per circa 1 secondo e poi si tenta di portare a termine la manovra; verificare se ci sono ostacoli che impediscono il movimento.

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

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

❑ Il motore si muove solo a "uomo presente".

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

❑ Il motore si muove correttamente in salita, ma a "uomo presente" in discesa.

L'autodiagnosi dei parametri in memoria ha rilevato una anomalia nella posizione del motore. Comandare la tenda fino a completare tutta la manovra di salita.

Caratteristiche tecniche motori tubolari NEOMAT-MT e NEOMAT-LT

- **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:** NEOMAT-MT = 45mm; NEOMAT-LT = 58mm
- **Precisione (risoluzione) del finecorsa elettronico:** maggiore di 0,55° (dipende dalla versione di NEOMAT-T)
- **Precisione delle posizioni degli arresti di finecorsa:** Classe 2 ($\pm 5\%$)
- **Resistenza meccanica:** secondo EN 14202
- **Tempo di funzionamento continuo:** Massimo 4 minuti
- **Grado di protezione:** IP 44
- **Temperatura di funzionamento:** -20 °C
- **Lunghezza cavo di connessione:** 3 m
- **Tensione segnali (passo-passo, TTBUS...):** Circa 24 V ===
- **Livelli sensore vento (anemometro):** 5 pari a circa 5, 10, 15, 30 o 45 Km/h (con anemometri VOLO o VOLOS)
- **Livelli sensore sole:** 5 pari a circa 5, 10, 15, 30 o 45 Klux (con VOLOS)
- **Lunghezza cavi segnali (passo-passo, TTBUS...):** massimo 30m se in vicinanza ad altri cavi, altrimenti 100m
- **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
- **Portata dei trasmettitori:** stimata in 150 m in spazio libero e 20m se all'interno di edifici (*)

Note:

- (*) *La portata dei trasmettitori può essere influenzata da altri dispositivi che operano nelle vicinanze alla stessa frequenza del trasmettitore (ad esempio radiocuffie, sistemi di allarme, ecc.), provocando interferenze con il ricevitore. Nei casi di forti interferenze, Nice non può offrire nessuna garanzia circa la reale portata dei propri dispositivi radio.*
- *Tutte le caratteristiche tecniche riportate, sono riferite ad una temperatura ambientale di 20°C ($\pm 5^\circ\text{C}$).*
- *Nice S.p.a. si riserva il diritto di apportare modifiche al prodotto, in qualsiasi momento lo riterrà necessario, mantenendone la stessa destinazione d'uso e le funzionalità.*

Dichiarazione CE di conformità

Con la presente, Nice S.p.A. dichiara che i prodotti: **Neomat MT, Neomat LT** sono conformi ai requisiti essenziali ed alle altre disposizioni pertinenti, stabilite dalle direttive **1999/5/CE, 2006/95/CE, 2004/108/CE**. La dichiarazione di conformità CE può essere consultata e stampata nel sito www.nice-service.com oppure può essere richiesta a Nice S.p.A.

Ing. **Luigi Paro**
(Amministratore delegato)



Avertissements et précautions pour la sécurité

ATTENTION ! - Cette notice technique contient d'importantes consignes de sécurité concernant l'INSTALLATION et l'UTILISATION du produit; conserver ces instructions.

ATTENTION ! - 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.

ATTENTION ! - Pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces instructions.

- Les moteurs de la série NEOMAT-T, dans les versions NEOMAT-MT Ø 45 mm et NEOMAT-LT Ø 58 mm sont destinés à l'automatisation du mouvement de stores munis de caisson ; **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 tube d'enroulement dans lequel le moteur peut être installé est de 52 mm pour NEOMAT-MT, avec des couples jusqu'à 35 Nm, 60 mm pour NEOMAT-MT avec des couples supérieurs à 35 Nm et 70 mm pour NEOMAT-LT.
- 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 pro-

tégées 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 permanent doit être garantie d'au moins 0,4 m.
- Le câble d'alimentation en PVC fourni avec les moteurs série NEOMAT-T 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 1,5 m 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.

ATTENTION ! - Les capteurs climatiques des séries Volo et Nemo ne doivent pas être considérés comme des dispositifs de sécurité qui éliminent les dommages causés au store par la pluie ou un vent fort (de fait, une banale coupure de courant rendrait impossible le mouvement automatique du store). Les capteurs climatiques doivent être considérés comme partie d'un automatisme utile à la protection du store et à son confort d'utilisation.

Nice décline toute responsabilité pour les dommages matériels dus à des événements atmosphériques non détectés par les capteurs.

ATTENTION ! - 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.

ATTENTION ! - En cas de formation de glace, le fonctionnement pourrait endommager la fermeture à enroulement.

ATTENTION ! - Certaines phases de la programmation utilisent les butées mécaniques du store pour bloquer la course du moteur ; c'est la raison pour laquelle il est indispensable de choisir le moteur ayant le couple le plus adapté aux caractéristiques du store, compte tenu de l'effort effectif, en évitant les moteurs trop puissants.

1 Description du produit

Les moteurs série NEOMAT dans les versions NEOMAT-MT Ø 45 mm et NEOMAT-LT 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 s'installe en l'introduisant dans le tube du store ; il est en mesure de faire monter ou descendre le store.

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.

Pour éviter de trop tirer sur la toile quand le store est complètement fermé, les moteurs série NEOMAT-T disposent de la fonction de réduction de couple « RDC » qui réduit d'environ 50 % le couple du moteur un peu avant la fermeture. Cette fonction peut être désactivée avec un émetteur (voir 4.3.2.) ou avec les unités de programmation TTP et

2 Installation

OTT-View qui permettent aussi de choisir entre 3 niveaux de réduction : à 50, à 40 ou à 30 % environ du couple. Les fonctions CAT et RDC ont été étudiées afin de simuler le comportement attentif et diligent d'une personne qui actionne manuellement le store.

Les moteurs série NEOMAT-T 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 » ou « NEMO » 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. Une entrée est disponible pour commander les moteurs également avec une touche externe (avec fonction pas à pas) ou bien par bus « TTBUS ». À la place de la touche pas à pas, sur TTBUS on peut connecter la photocellule spécifique F210S qui détecte la présence d'éventuels obstacles pour empêcher la manœuvre de descente ; pour les détails, voir les instructions de la photocellule F210S.

Sur l'entrée des capteurs climatiques, on peut connecter des capteurs de vent, de soleil et de pluie (en option) qui activent automatiquement le moteur quand les conditions climatiques le requièrent. Sur les moteurs NEOMAT-T, des fonctions particulières, qui permettent de résoudre des problèmes spécifiques, peuvent être programmées (fig. A) :

– **FRT** : cette fonction permet de retirer la toile, d'une mesure programmable, après l'ouverture complète du store. Elle permet d'éliminer les ondulations inesthétiques de la toile quand le store est ouvert. Pour plus de détails, voir le **tableau A10**.

– **FTC** : permet de motoriser des stores qui sont maintenus en tension grâce à un mécanisme d'accrochage automatique, par exemple les stores à montants latéraux courbes. Pour plus de détails, voir le **tableau A11**.

ATTENTION ! - Une installation incorrecte peut entraîner de graves blessures.

Préparer le moteur avec la séquence d'opérations suivante (voir fig. 4 - 5 - 6) :

01. 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-(1).
02. Insérer la roue d'entraînement (D) sur l'arbre du moteur.
03. Sur NEOMAT-MT, fixer la roue d'entraînement avec la rondelle Seeger par pression. Sur NEOMAT-LT, fixer la roue d'entraînement avec la rondelle et l'écrou M12.
04. 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).
05. 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).

2.1 - Connexions électriques

ATTENTION ! - 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.).

ATTENTION ! - 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 pour les connexions électriques des moteurs NEOMAT-MT et NEOMAT-LT dispose de 6 conducteurs : 3 conducteurs (étiquette jaune) pour l'alimentation du secteur et 3 conducteurs (étiquette violette) pour les signaux de commande.

Pour effectuer les branchements électriques voir fig. B. Les dispositifs de connexion ne sont pas fournis avec le produit.

2.1.1 - Alimentation de secteur (brun + bleu + jaune/vert)

L'alimentation électrique à la tension de secteur doit être connectée sur les conducteurs : Brun (Phase) ; Bleu (Neutre) et Jaune/Vert. **ATTENTION ! - Ne connecter sous aucun prétexte l'alimentation de secteur (230 V ou 120 V) dans les autres conducteurs.**

2.1.2 - Entrée "pas à pas" : (blanc + noir/Blanc)

Pour commander l'automatisme en mode manuel, il est possible de connecter un simple contact d'un bouton entre les conducteurs Blanc (entrée pas à pas) et noir/Blanc (commun) ; le mode de fonctionnement suit la séquence : montée - arrêt - descente - arrêt.

Si la touche est maintenue enfoncée pendant plus de 3 secondes (mais moins de 10), on a toujours l'activation d'une manœuvre de montée (celle qui correspond à la touche ▲ des émetteurs). Si la touche reste enfoncée plus de 10 secondes, on a toujours l'activation d'une manœuvre de descente (correspondant à la touche ▼). Cette particularité peut être utile pour « synchroniser » plusieurs moteurs vers la même manœuvre, indépendamment de l'état dans lequel ils se trouvent.

2.1.3 - Entrée « TTBUS » (blanc + noir/blanc)

Le « TTBUS » est un Bus développé pour pouvoir contrôler de manière indépendante des moteurs ou logiques de commande, jusqu'à 100 dispositifs, en les connectant simplement en parallèle avec seulement 2 conducteurs. D'autres informations sont disponibles dans les instructions des produits compatibles avec TTBUS.

À l'entrée TTBUS, on peut connecter les programmeurs TTP, TTI et O-ViewTT qui permettent de simplifier les opérations de programmation et de gestion des installations ; pour plus d'informations, consulter les notices techniques correspondantes.

2.1.4 - Entrée « Photocellule F210S » (blanc + noir/blanc)

Sur l'entrée « Photocellule F120S » il est possible de connecter la photocellule F210S pour détecter la présence d'éventuels obstacles et empêcher ainsi la manœuvre de descente. D'autres détails sur les connexions se trouvent dans le manuel d'instructions de la photocellule F210 S.

ATTENTION ! - Les entrées pas à pas, TTBUS et F120S utilisent physiquement les mêmes conducteurs blanc + noir/blanc : on ne peut donc utiliser qu'un type d'entrée à la fois.

2.1.5 - Capteurs climatiques

(noir/blanc + orange/blanc)

Il est possible de connecter à l'entrée « capteurs climatiques » (entre le commun et l'entrée « capteurs climatiques ») connecter un simple capteur de vent (anémomètre) ou un capteur « vent - soleil - pluie » spécial. Si l'on utilise les capteurs de vent, il est possible de connecter à un même capteur jusqu'à 5 moteurs ou logiques de commande, en utilisant une connexion en parallèle (respecter la polarité des signaux).

Attention ! - Bien que cela soit possible, la connexion d'un unique capteur à plusieurs moteurs n'est pas conseillée. En effet, même si les seuils des différents moteurs sont réglés sur la même valeur, chaque moteur effectue sa propre mesure et les mouvements automatiques des stores ne sont pas simultanés.

Pour actionner plusieurs moteurs simultanément, il faut utiliser des capteurs avec leur propre réglage de seuil, comme par exemple les modèles Volo ST, Volo S Radio et Nemo.

2.2 - Direction de la sortie du câble (fig. C)

(Uniquement pour le modèle NEOMAT-LT) – Si l'on souhaite modifier la direction de sortie du câble, il suffit de : **01.** Retirer la protection en la tirant vers l'extérieur. **02.** Plier le câble dans la direction souhaitée. **03.** Insérer la protection en la pressant avec force dans son logement.

2.3 - Connecteur et câble d'alimentation

(Uniquement pour le modèle NEOMAT-MT) – Les informations de ce chapitre s'adressent exclusivement au personnel technique du service après-vente.

ATTENTION ! - Si le câble d'alimentation est abîmé, il faut le remplacer par un câble identique disponible chez le constructeur ou au centre de service après-vente !

S'il est nécessaire de déconnecter le moteur du câble d'alimentation, procéder de la façon suivante (**fig. D**) : **a)** - Tourner la bague jusqu'à ce que l'encoche coïncide avec

l'une des dents d'accrochage, puis décrocher. **b)** - Répéter l'opération pour l'autre dent. **c)** - Plier le câble vers l'intérieur et enlever la protection en la tournant délicatement vers l'extérieur. **d)** - Débrancher le connecteur en le tirant.

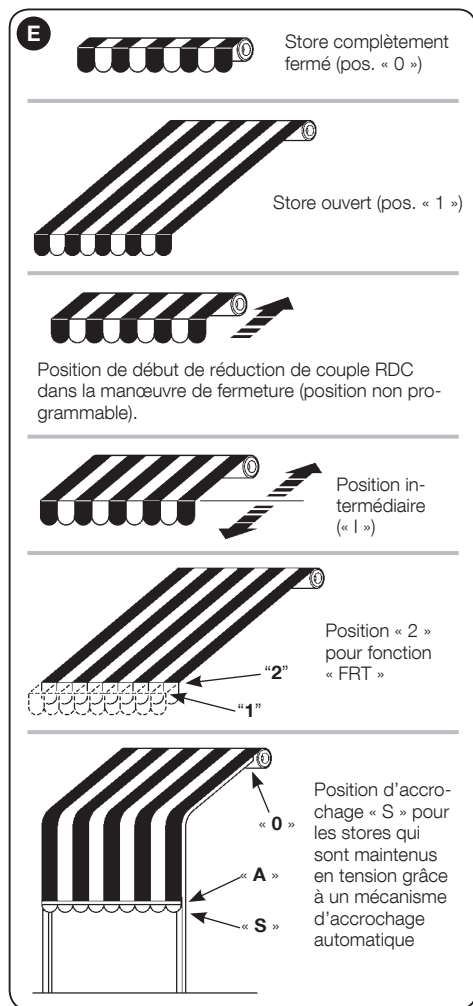
3 Réglages

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.

(fig. E) 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 possible de programmer également les positions suivantes :

- La position intermédiaire « 1 » pour l'ouverture partielle du store. Cette position peut être programmée également dans un second temps.
- 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**

Pour qu'un émetteur puisse commander un moteur série NEOMAT-T, il faut procéder à la mémorisation suivant les indications du 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 :

- **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)

- | | |
|--|---|
|   | 01. Connecter le moteur à l'alimentation de secteur, on entendra immédiatement 2 longs bips. |
|  3s... | 02. Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur à mémoriser (pendant 3 secondes environ). |
|  | 03. 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 (en mode I)

- | | |
|---|---|
| nouveau  5s...  | 01. Presser et maintenir enfoncée la touche ■ du nouvel émetteur (pendant environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche ■. |
| existant  x 3 | 02. Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur existant déjà mémorisé. |
| nouveau     | 03. Presser encore la touche ■ du nouvel émetteur. Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation. |


















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

4.2 - Programmation des positions « 0 » et « 1 »

Pour programmer les positions, il faut utiliser un émetteur déjà mémorisé 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 »

- | | |
|---|---|
|    | 01. 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. |
|   | 02. Presser et maintenir enfoncée la touche ▼ qui fait descendre le store. |
|   | 03. Relâcher la commande ▼ quand le store atteint la position voulue ("1"). Si nécessaire, ajuster la position avec les touches ▼ et ▲. |
|  5s...  | 04. Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ). |
|   5s...   | 05. Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides. |
|     | 06. 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. |

4.3 - Programmations optionnelles


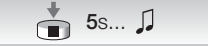
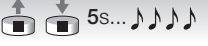

Les programmations optionnelles ne sont possibles qu'après la programmation des positions « 0 » et « 1 ».

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 »

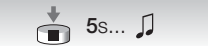

	01. À l'aide des touches ▲ ▼ d'un émetteur, actionner le store jusqu'à la position I à mémoriser.
	02. Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).
	03. Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on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


4.3.2 - Désactivation ou réactivation de la réduction de couple en fermeture (RDC)

La réduction de couple est une fonction qui réduit le couple de traction un peu avant la fermeture complète du store contre le caisson de manière à éviter la tension excessive de la toile. Cette fonction s'active automatiquement après la programmation des positions 0 et 1 (la programmation a toujours lieu à la force maximum) mais peut être désactivée (ou réactivée).

Note - l'activation automatique de la fonction RDC n'a pas lieu si la programmation des positions est faite avec les programmeurs TTP, TTI et O-ViewTT ; dans ces cas-là, si on le souhaite, la fonction peut être activée manuellement.

Tableau « A5 » - Désactivation ou réactivation de la réduction de couple (RDC)

	01. Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).
	02. Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.

	03. Presser la touche ■ jusqu'au début des bips de signalisation : 3 bips indiquent que la RDC est active (fermeture à un couple réduit) ; 5 bips indiquent que la RDC est inactive (fermeture au couple maximum).
---	---


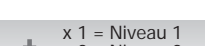
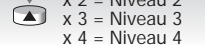
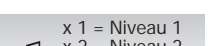
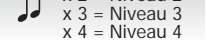
4.3.3 - Programmations niveau RDC par le biais de la télécommande

La procédure permet d'établir la force d'impact que le moteur appliquera dans la phase de fermeture du caisson (4 seuils réglables).

Niveau 1 → Led TTP allumage fixe

Niveau 2 →

Tableau « A6 » - Programmations niveau RDC par le biais de la télécommande

	01. Appuyer en même temps sur la touche ▲ et ■ du TLC mémorisé en « Mode I » jusqu'à ce que le moteur effectue 1 bip.
	02. Appuyer toutes les 5 secondes avec une cadence de 2 secondes la touche ▲ du TLC pour sélectionner le niveau souhaité (1 pression = niveau 1 ; 2 pressions = niveau 2.....4 pressions = niveau 4).
	03. Attendre que le moteur confirme avec un nombre de bips le niveau qui vient d'être sélectionné (Par ex. : 3 bips = niveau sélectionné 3).
	04. 5 secondes avant la fin du dernier bip, confirmer le niveau en appuyant brièvement sur le bouton ■.
	05. Si la procédure a été effectuée correctement le moteur effectuera trois bips.

4.3.4 - Effacement des positions

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

Tableau « A7 » - Effacement de la position intermédiaire « I »

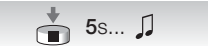


	01. Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).
	02. Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.
	03. Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à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

Tableau « A8 » - Effacement des positions «0» et «1»



01. Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).



02. Relâcher puis appuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.



03. 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 à action maintenue et il sera nécessaire de mémoriser les nouvelles positions.

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 « A14 ».

4.3.5 - Gestion climatique

Réponse au soleil :

- A la commande de sur-seuil soleil par une partie d'un capteur climatique, le moteur effectuera l'ouverture du volet.
- A la commande de sous-seuil soleil par une partie d'un capteur, le moteur effectuera la fermeture du volet.

Cas particuliers :

- Le soleil n'est pas un évènement bloquant, au mieux l'utilisateur peut en quelques instants décider de fermer, d'ouvrir ou de régler l'ouverture du volet à volonté.
- Quand le capteur climatique envoie la commande de sous-seuil soleil, le moteur effectue dans chaque cas la fermeture du volet.

Réponse à la pluie :

- A la commande de pluie activée par une partie d'un capteur climatique, le moteur effectue une descente ou une montée suivant le versant précédemment sélectionné en bloquant la logique de commande relative au soleil.
- A la commande de pluie terminée, le moteur rétablit la logique de fonctionnement du soleil.

Cas particuliers :

- La pluie n'est pas un évènement bloquant, au mieux l'utilisateur peut en quelques instants décider de fermer, d'ouvrir ou de régler l'ouverture du volet à volonté.
- En interagissant avec le volet, en ouvrant ou le fermant pendant la phase de pluie, toutes

les 15 minutes le moteur rétablit la condition initiale de l'évènement (volet ouvert ou fermé selon la direction).

- L'évènement pluie prévaut sur le soleil.

Réponse au vent :

- A la commande de sur-seuil vent, le moteur effectue la fermeture du volet en bloquant les commandes moteur et la logique de fonctionnement soleil/pluie.
- A la commande de sous-seuil vent, le moteur rétablit la logique de fonctionnement du soleil/pluie en bloquant l'automatisme.

Cas particuliers :

- Le vent est un évènement bloquant, ou mieux bloque les commandes de l'utilisateur et les logiques soleil/pluie pour protéger le volet d'une rupture hypothétique.

Fonction pousoir TLC SOLEIL ON :

A la capacité par le biais de la télécommande du SOLEIL ON, le moteur répondra immédiatement à la logique climatique relative au SOLEIL. Si le soleil était activé, le volet descendra immédiatement, même si le soleil n'est pas actif, il ne se passera rien.

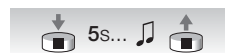
4.3.6 - Programmation du seuil du capteur climatique « vent »

Si on connecte à l'entrée « capteurs » un capteur de vent de la série « VOLO » ou « VOLO S », la protection « vent » est activée, c'est-à-dire que le store remonte automatiquement si le vent dépasse le seuil programmé. Si le seuil est dépassé pendant plus de 3 secondes, une commande correspondant à la touche ▲ s'active et tout autre mouvement est bloqué jusqu'à ce que le vent redescende en dessous du seuil programmé pendant au moins 1 minute. On peut choisir 5 seuils d'intervention différents : 1 = 5 km/h, 2 = 10 km/h, 3 = 15 km/h, 4 = 30 km/h et 5 = 45 km/h. (le seuil programmé en usine est le n° 3).

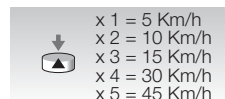
Si l'on utilise le capteur « VOLO ST » ou les capteurs radio Volo S Radio et Nemo, les seuils d'intervention du vent sont directement programmés sur le capteur (voir les instructions correspondantes).

Pour modifier le seuil programmé :


Tableau « A9 » - Changer le seuil d'intervention de la protection « vent »



01. Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur mémorisé (pendant 5 secondes environ) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche ■.



02. Presser lentement la touche ▲, un nombre de fois (1, 2, 3, 4 ou 5) égal au seuil voulu.


 x 1 = 5 Km/h
 x 2 = 10 Km/h
 x 3 = 15 Km/h
 x 4 = 30 Km/h
 x 5 = 45 Km/h

03. Au bout de quelques instants, on entendra un nombre de bips égal au seuil voulu.



04. Presser et relâcher la touche  pour confirmer.

Si au point 3, on n'entend pas un nombre de bips égal au seuil voulu, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer l'opération sans changer le seuil.

4.3.7 - Programmation du seuil du capteur climatique « soleil »



Si on connecte à l'entrée « capteurs » un capteur de soleil de la série « VOLO », l'automatisme « soleil » s'active, c'est-à-dire que le store descend automatiquement si le soleil dépasse le seuil programmé. Si le seuil est dépassé pendant plus de 2 minutes, une commande correspondant à la touche ▼ s'active ; ensuite, si le « soleil » descend au-dessous du seuil programmé pendant 15 minutes, une commande correspondant à la touche ▲ s'active.


On peut choisir 5 seuils d'intervention « soleil » différents : 1 = 5 klx, 2 = 10 klx, 3 = 15 klx, 4 = 30 klx et 5 = 45 klx (le seuil programmé en usine est le n° 3).

Tableau « A10 » - Changer le seuil d'intervention de l'automatisme « soleil »


Si on utilise le capteur « VOLO ST » ou les capteurs radio Volo S Radio et Nemo, les seuils d'intervention du soleil sont directement programmés sur le capteur (voir les instructions correspondantes).



01. Maintenir enfoncée la touche  d'un émetteur mémorisé (pendant 5 secondes environ) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche .


 x 1 = 5 Klux
 x 2 = 10 Klux
 x 3 = 15 Klux
 x 4 = 30 Klux
 x 5 = 45 Klux

02. Presser lentement la touche ▼ un nombre de fois (1, 2, 3, 4 ou 5) égal au seuil voulu


 x 1 = 5 Klux
 x 2 = 10 Klux
 x 3 = 15 Klux
 x 4 = 30 Klux
 x 5 = 45 Klux

03. Au bout de quelques instants, on entendra un nombre de bips égal au seuil voulu.




04. Presser et relâcher la touche  pour confirmer.

Si au point 3, on n'entend pas un nombre de bips égal au seuil voulu, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer l'opération sans changer le seuil.

4.3.8 - Changer le sens d'intervention en cas de pluie

Si l'on utilise un capteur de pluie Nemo WSRT, quand le capteur détecte la présence de pluie, il envoie l'information aux moteurs et un mouvement est commandé dans le sens programmé (par défaut, le sens programmé est la « montée »).

Pour modifier le sens d'intervention pluie :

01. Maintenir enfoncée la touche  d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ), puis relâcher la touche.

02. Presser lentement la même touche  encore 3 fois.

03. Presser la touche indiquant le sens désiré (montée ou descente) ; le moteur émet alors 3 bips = *nouvelle direction mémorisée*.

Les mouvements automatiques provoqués par le capteur « soleil » peuvent être désactivés avec une commande de « Soleil OFF » envoyée à l'aide d'un émetteur qui dispose de cette fonction (Ergo 4, Plano 4, WM004G) et peut être réactivée avec une commande de « Soleil ON ».

Aux mouvements automatiques provoqués par le capteur « soleil » peuvent être associées à tout moment également les commandes manuelles envoyées par l'utilisateur avec un émetteur normal ; celles-ci **prévalent sur les commandes du capteur « soleil »**, avec la modalité décrite dans l'exemple qui suit : si le store est en position « 1 » (atteinte automatiquement par effet du dépassement du seuil « soleil ») et peu après l'utilisateur commande la remontée du store à la position « 0 », dans les moments successifs, même si le système continue à détecter le dépassement du seuil « soleil », **le store ne bouge pas** (il reste dans la position commandée par l'utilisateur).

Le « cycle automatique » interrompu par la commande manuelle est rétabli quand le niveau de l'intensité lumineuse redescend sous le seuil (typiquement au coucher du soleil).


4.3.9 - Programmation de la fonction « FRT »

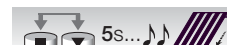
Après avoir programmé les positions « 0 » et « 1 », si on le souhaite, il est possible de programmer la position 2 qui active la fonction de retrait de la toile FRT.


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

Tableau « A11 » - Programmation de la position 2



01. Maintenir enfoncée la touche  d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).



02. 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 »).



03. Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour positionner le store dans la position de retrait voulue.



04. 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.

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 ».

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.

4.3.10 - Programmation de la fonction « FTC »

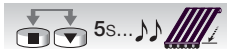
Après avoir programmé les positions « 0 » et « 1 », si on le souhaite, il est possible de programmer la position « S », qui active la fonction « FTC » pour l'automatisation de stores équipés d'un mécanisme d'accrochage automatique. Pour que le mécanisme fonctionne correctement, il faut que la position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

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

Tableau « A12 » - Programmation de la position de décrochage « S »



01. Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).



02. 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 ».



03. Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour positionner le store dans la position de décrochage « S » (inférieure à la position « 1 »).



04. 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 ».

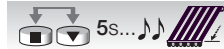
4.3.11 - Modification de la position « 1 »

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

Tableau « A13 » - Modification de la position « 1 »



01. Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).



02. 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 ».



03. Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour repositionner le store dans la nouvelle position à programmer.



04. 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.

4.4 - Effacement de la mémoire

S'il se révèle nécessaire d'effacer tous les émetteurs et toutes les programmations, on peut effectuer la séquence d'opérations décrite dans le tableau « A14 ».






























L'effacement est possible :

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

On peut effacer :

- **uniquement les émetteurs** mémorisés, en s'arrêtant au point 4 ;
- **tout** (émetteurs, seuil des capteurs, adresse TTBUS, etc.) en poursuivant la procédure jusqu'au point 6.

Tableau « A14 » - Effacement de la mémoire

- OFF P.P.**
- ON** 
-  5s... 
-   
-   
-   
-  
-   
- A.** Avec le moteur non alimenté, activer l'entrée pas à pas (connecter le fil blanc avec le blanc/noir) et la maintenir active jusqu'à la fin de la procédure.
- B.** Connecter le moteur à l'alimentation de secteur et attendre les bips initiaux.
- 01.** Presser et maintenir enfoncée la touche  d'un émetteur (environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip puis relâcher la touche .
- 02.** Maintenir enfoncée la touche  de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Relâcher la touche  exactement durant le troisième bip.
- 03.** Maintenir enfoncée la touche  de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Relâcher la touche  exactement durant le troisième bip.
- 04.** Maintenir enfoncée la touche  de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Relâcher la touche  exactement durant le troisième bip.
- 05.** Pour tout effacer : dans les 2 secondes, presser simultanément les touches  et .
- 06.** Relâcher les touches  et  quand on entend le premier des 5 bips qui confirment l'effacement.

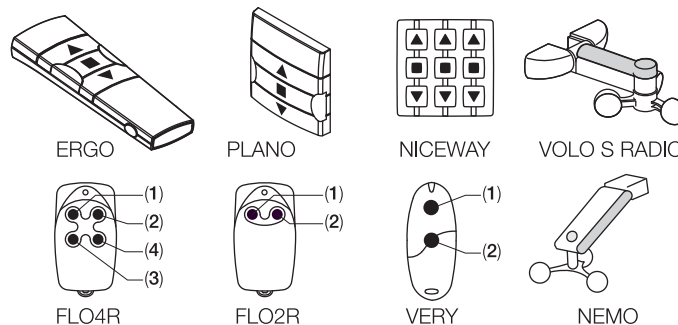
5 Approfondissements

Les moteurs série NEOMAT-T reconnaissent les émetteurs de la série ERGO, PLANO, NICEWAY, VOLO S RADIO et NEMO (voir chapitre 5.1 « Émetteurs utilisables »).

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.

Tableau « A15 »






5.1 - 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 •

5.2 - 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 possible de mémoriser les émetteurs aussi en « mode II », qui permet une plus grande flexibilité de l'utilisation des touches des émetteurs. Sur le même moteur NEOMAT-T, Il est possible de mémoriser les émetteurs aussi bien en mode I qu'en mode II.

5.2.1 - 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.

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

5.2.2 - 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.

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.

5.2.3 - 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 fig. F.







- 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, temps de travail, 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






nouveau		01. 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.
existant		02. 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.
nouveau		03. 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 ».
		04. Au bout d'environ 3 secondes, on entendra un nombre de bips égal à la commande sélectionnée.
nouveau		05. Dans les 2 secondes qui suivent, presser la même touche du nouvel émetteur.
		06. 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

nouveau		01. Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.
existant		02. Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.
nouveau		03. Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.
existant		04. Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.
		05. 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.

6 Mise au rebut du produit

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

Comme pour l'installation, à la fin de la durée de 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. Informez-vous sur les systèmes de recyclage ou de mise au rebut prévus par les normes en vigueur dans votre région 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 n'étaient pas adéquatement éliminés.

Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Procéder à la « collecte différenciée » des composants pour leur traitement conformément aux méthodes prescrites par les normes locales en vigueur ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.



Attention ! – les règlements locaux en vigueur peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination prohibée de ce produit.

7 Que faire si... petit guide en cas de problème !

❑ Après l'alimentation, le moteur n'émet pas aucun bip et l'entrée pas à pas ne commande aucun mouvement.

Contrôler que le moteur est alimenté à la tension de secteur prévue, si l'alimentation est correcte, il y a probablement une panne 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 si l'entrée « pas à pas » fonctionne en unissant pendant un instant les conducteurs blanc et noir/blanc.

• 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, l'adresse TTBUS, le seuil du vent 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. « 1 »), 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 ».

❑ **Le moteur s'actionne correctement en montée, mais seulement avec une commande à action maintenue en descente.**

L'autodiagnostic des paramètres mémorisés a détecté une anomalie dans la position du moteur. Commander le store jusqu'à la conclusion de toute la manœuvre de montée.

Caractéristiques techniques des moteurs tubulaires NEOMAT-MT et NEOMAT-LT

- **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-MT = 45 mm ; NEOMAT-LT = 58 mm
- **Précision (résolution) du fin de course électronique** : supérieure à 0,55 ° (selon la version de NEOMAT-T).
- **Précision des positions des arrêts de fin de course** : classe 2 ($\pm 5\%$).
- **Résistance mécanique** : conforme à EN 14202.
- **Temps de fonctionnement continu** : maximum 4 minutes.
- **Indice de protection** : IP 44.
- **Température de fonctionnement** : -20 °C
- **Longueur câble de connexion** : 3 m
- **Tension signaux (pas à pas, TTBUS, etc.)** : Environ 24 V ===
- **Seuils capteur vent (anémomètre)** : 5 équivalents à environ 5, 10, 15, 30 ou 45 km/h (avec anémomètres VOLO ou VOLOS)
- **Seuils capteur soleil** : 5 équivalents à environ 5, 10, 15, 30 ou 45 klx (avec VOLO-S)
- **Longueur câbles signaux (pas à pas, TTBUS, etc.)** : maximum 30 m en cas de proximité avec d'autres câbles, sinon 100 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
- **Portée des émetteurs** : estimée à 150 m en espace libre et à 20 m à l'intérieur des bâtiments (*)

Notes :

- (*) La portée des émetteurs peut être influencée par d'autres dispositifs fonctionnant à proximité à la même fréquence que l'émetteur (par exemple écouteurs radio, systèmes d'alarme, etc.), provoquant des interférences avec le récepteur. En cas de

fortes interférences, Nice ne peut offrir aucune garantie sur la portée réelle de ses dispositifs radio.

- Toutes les caractéristiques techniques indiquées se réfèrent à une température ambiante de 20 °C (± 5 °C).
- NICE s.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications au produit à tout moment si elle le jugera nécessaire, en garantissant dans tous les cas le même bon fonctionnement et le type d'utilisation prévus.

Déclaration CE de conformité

Avec la présente, Nice S.p.A. déclare que les produits : **Neomat MT, Neomat LT** sont conformes aux exigences essentielles et à d'autres dispositions pertinentes, établies par les directives **1999/5/CE, 2006/95/CE, 2004/108/CE**. La déclaration de conformité CE peut être consultée et imprimée depuis le site www.nice-service.com ou peut être demandée à Nice S.p.A.

Ing. **Luigi Paro**
(Administrateur délégué)



Advertencias y precauciones de seguridad

¡ATENCIÓN! - El presente manual contiene instrucciones importantes de seguridad para la **INSTALACIÓN** y el **USO** del producto; conserve estas instrucciones.

¡ATENCIÓN! - 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.

¡ATENCIÓN! - Es importante respetar estas instrucciones para garantizar la seguridad de las personas.

- Los motores de la serie NEOMAT-T, en las versiones NEOMAT-MT de Ø 45 mm y NEOMAT-LT de Ø 58 mm, están destinados para la automatización del movimiento de toldos con cofre; **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 tubo de enrollamiento en que puede instalarse es 52 mm para NEOMAT-MT, con pares de hasta 35 Nm, 60 mm para NEOMAT-MT con pares mayores que 35 Nm y 70 mm para NEOMAT-LT.
- 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 2,5 m.

- La distancia en horizontal entre el toldo completamente abierto y cualquier objeto fijo debe ser de 0,4 m como mínimo.
- El cable de alimentación de PVC, suministrado junto con los motores de la serie NEOMAT-T, 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 perforo ni aplique tornillos en el motor tubular; véase la **fig. 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 a 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.

¡ATENCIÓN! - Los sensores climáticos de las series Volo y Nemo no deben considerarse dispositivos de seguridad que eliminen las averías del toldo por efecto de la lluvia o del viento fuerte (en efecto, un banal corte de energía eléctrica haría imposible el movimiento automático del toldo). Los sensores climáticos deben considerarse parte de un automatismo útil para la protección del toldo y para que su uso sea más cómodo. Nice no se asume ninguna responsabilidad por daños materiales provocados por eventos atmosféricos no detectados por los sensores.

¡ATENCIÓN! - 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.

¡ATENCIÓN! - Si se forma hielo, el funcionamiento podría averiar la persiana o el toldo.

¡ATENCIÓN! - Algunas etapas de la programación aprovechan los topes mecánicos del toldo para bloquear la carrera del motor; por dicho motivo, es indispensable elegir el motor con el par más adecuado para las características del toldo, teniendo en cuenta el esfuerzo efectivo y evitando montar motores muy potentes.

1 Descripción del producto

Los motores de la serie NEOMAT-T, en las versiones NEOMAT-MT Ø 45 mm y NEOMAT-LT 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 **fig. 2**). El motor se instala introduciéndolo en el interior del tubo del toldo; el motor mueve el toldo en subida o en bajada.

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 NEOMAT-T incorporan la función de reducción de par (función "RDC") que disminuye el 50% aproximadamente el par del motor poco antes de que el toldo se cierre para no tensar excesivamente la lona. Esta función se puede desactivar con un transmisor (véase 4.3.2.) o con las unidades de programación TTP y OTT-View, que también permiten seleccionar la reducción en 3 niveles: al 50, al 40 o al 30% aproximadamente de par. Las funciones CAT y RDC han sido estudiadas para simular el comportamiento atento y diligente de una persona que mueve el toldo manualmente.

Los motores serie NEOMAT-T incorporan un radiorecep-

tor que trabaja a una frecuencia de 433.92 MHz con tecnología rolling code, para garantizar niveles de seguridad elevados. Para cada motor es posible memorizar hasta 14 radiomandos de la serie ERGO, PLANO y NICEWAY, véase la **fig. 3**, que permite el mando a distancia del motor, o bien hasta 3 radiosensores de viento y sol "VOLO S RADIO" o "NEMO" 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. Hay disponible una entrada para accionar los motores también con un botón exterior (con función Paso a Paso), o bien por medio de Bus "TTBUS". Como alternativa al botón Paso a Paso, en TTBUS es posible conectar la fotocélula específica F210S para detectar la presencia de posibles obstáculos e impedir así la maniobra de bajada. Para más informaciones sobre las conexiones, consulte el manual de instrucciones de la fotocélula F210S.

En la entrada de los sensores climáticos se pueden conectar los sensores opcionales de viento, sol y lluvia que activan automáticamente el motor cuando las condiciones climáticas así lo requieren.

En los motores NEOMAT-T pueden programarse funciones particulares que resuelven problemas específicos (**fig. A**):

– **FRT**: esta función permite tensar la lona, una cantidad programable, después de que el toldo se ha abierto completamente. Permite evitar que la lona quede floja cuando el toldo está abierto. Para más detalles, véase la **tabla A10**.

– **FTC**: permite motorizar toldos que se mantienen tensos mediante un mecanismo de enganche automático, por ejemplo los toldos verandas. Para más detalles, véase la **tabla A11**.

2 Instalación

¡ATENCIÓN! - La instalación incorrecta puede provocar heridas graves.

Prepare el motor con la siguiente secuencia de operaciones (véase la **fig. 4 - 5 - 6**):

01. Introduzca la corona del fin de carrera (E) en el motor (A) hasta que entre en el casquillo del fin de carrera (F)

2 – Español

correspondiente, haciendo coincidir las dos ranuras; empuje hasta que haga tope, tal como indicado en la **fig. 5-1**).

- 02.** Introduzca la rueda de arrastre (D) en el eje del motor.
- 03.** En NEOMAT-MT, fije la rueda de arrastre con la arandela seeger a presión. En NEOMAT-LT, fije la rueda de arrastre con la arandela y la tuerca M12.
- 04.** 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**).
- 05.** Por último, bloquee la cabeza del motor al soporte respectivo (C), con el distanciador por medio de los clips o del pasador hendido (B).

2.1 - Conexiones eléctricas

¡ATENCIÓN! - 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.).

¡ATENCIÓN! - 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 de los motores NEOMAT-MT y NEOMAT-LT dispone de 6 conductores; 3 conductores (etiqueta amarilla) sirven para la alimentación de red y los otros 3 conductores (etiqueta violeta) sirven para las señales de mando.

Para hacer las conexiones eléctricas ver la **fig. B**. Los dispositivos de conexión no se entregan con el producto.

2.1.1 - Alimentación de red (Marrón + Azul + Amarillo/Verde)

La alimentación eléctrica a la tensión de red debe conectarse a los conductores: Marrón (Fase); Azul (Neutro) y Amarillo/Verde (Tierra). **¡ATENCIÓN!** - No conecte por ningún motivo la alimentación de red (230V o 120V) a los otros conductores.

2.1.2 - Entrada "Paso a Paso" (Blanco + Negro/Blanco)

Para accionar la automatización manualmente, es posible conectar un simple contacto de un botón entre los conductores Blanco (entrada Paso a Paso) y Negro/Blanco (Común); el modo de funcionamiento sigue la secuencia: subida-stop-bajada-stop.

Si se mantiene pulsado el botón durante más de 3 segundos (pero menos de 10 seg.) siempre se activa una maniobra de subida (la que corresponde al botón ▲ de los transmisores). Si se mantiene pulsado el botón durante más de 10 segundos, siempre se activa una maniobra de bajada (correspondiente al botón ▼). Esta solución puede ser útil para "sincronizar" varios motores hacia la misma maniobra, independientemente del estado en que se encuentren.

2.1.3 - Entrada "TTBUS" (Blanco + Negro/Blanco)

El "TTBUS" es un Bus desarrollado para poder controlar, individualmente, motores o centrales de mando, hasta 100 dispositivos, sencillamente conectándolos en paralelo utilizando solamente 2 conductores. Más informaciones se encuentran en las instrucciones en los productos compatibles con "TTBUS".

En la entrada TTBUS es posible conectar los programadores TTP, TTI u O-ViewTT que permiten simplificar las operaciones de programación y de gestión de las instalaciones; para más informaciones, consulte los manuales correspondientes.

2.1.4 - Entrada "Fotocélula F210S" (Blanco + Negro/Blanco)

En la entrada "Fotocélula F120S" es posible conectar la fotocélula específica F210S para detectar la presencia de posibles obstáculos e impedir la maniobra de bajada. Más informaciones sobre las conexiones pueden consultarse en el manual de instrucciones de la fotocélula F210 S.

¡ATENCIÓN! - Las entradas Paso a Paso, TTBUS y F120S son alternativas entre sí, porque utilizan físicamente los mismos conductores Blanco + Negro/Blanco; por consiguiente, es posible utilizar un tipo de entrada por vez.

2.1.5 - Sensores climáticos (Negro/Blanco + Naranja/Blanco)

En la entrada "Sensores climáticos" (entre Común y la entrada Sensores climáticos) puede conectarse un sencillo

sensor de viento (anemómetro), o bien un sensor especial de viento-sol-lluvia.

Si se utilizan los sensores de viento es posible conectar a un mismo sensor hasta 5 motores o centrales, utilizando una conexión en paralelo (respetar la polaridad de las señales).

¡Atención! - No obstante sea posible, no se aconseja la conexión de un único sensor sol a varios motores. En efecto, aunque los umbrales de los distintos motores estén regulados en el mismo valor, cada motor ejecuta una medición propia y los movimientos automáticos de los toldos no son simultáneos.

Para mover varios motores simultáneamente es necesario utilizar sensores con una regulación de umbral propia, como por ejemplo los modelos Volo ST, Volo S Radio y Nemo.

2.2 - Dirección de salida del cable (fig. C)

(Sólo para el modelo NEOMAT-LT) – Si se deseara modificar la dirección de salida del cable, es suficiente: **01.** Extraer la protección, tirándola hacia afuera. **02.** Plegar el cable hacia la dirección deseada. **03.** Introducir la protección presionándola con fuerza en su alojamiento.

2.3 - Conector y cable de alimentación

(Sólo para el modelo NEOMAT-MT) – Las informaciones de este capítulo están destinadas exclusivamente para el personal técnico del servicio de asistencia.

¡ATENCIÓN! - Si el cable de alimentación estuviera averiado deberá sustituirse por uno similar que puede pedirse al fabricante o a su servicio de asistencia.

Si fuera necesario desconectar el motor del cable de alimentación, proceda de la siguiente manera (**fig. D**): **a)** - Gire el casquillo hasta hacer coincidir el chafán con uno de los dientes de enganche, entonces desenganche. **b)** - Repita la operación para el otro diente. **c)** - Plegue el cable hacia adentro y quite la protección girándola con delicadeza hacia afuera. **d)** - Extraiga el conector tirando de él.

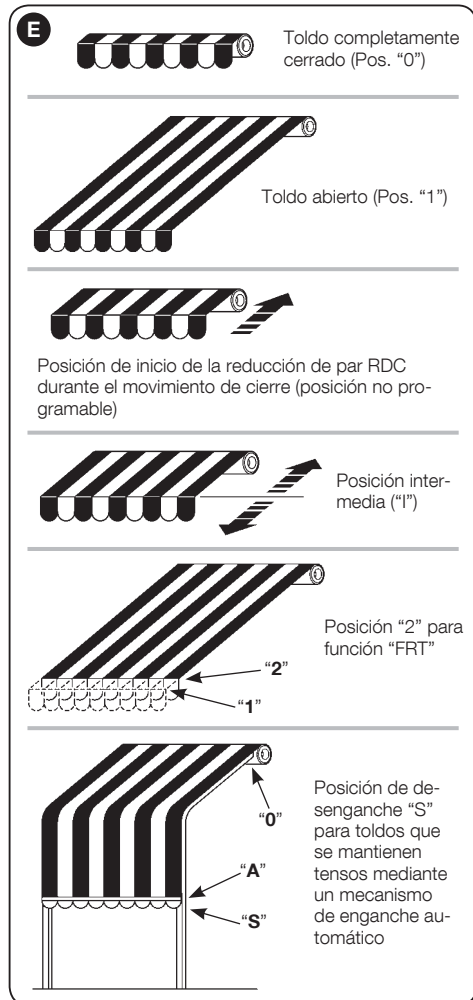
3 Regulaciones

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.

(fig. E) 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 las siguientes posiciones:

- La posición intermedia "1" para la apertura parcial del toldo. Esta posición se puede programar incluso en un segundo momento.
- 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 NEOMAT-T es necesario efectuar la memorización, tal como 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:

- **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)

- | | |
|--|---|
|  | 01. Conecte el motor a la alimentación de red, se oirán inmediatamente 2 tonos de aviso largos. |
|  | 02. Antes de transcurridos 5 segundos, pulse y mantenga pulsado el botón ■ del transmisor a memorizar (unos 3 segundos). |
|  | 03. 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 (en Modo I)

- | | |
|--|---|
|  | 01. Pulse y mantenga pulsado el botón ■ del nuevo transmisor (unos 5 segundos) hasta oír un tono de aviso; después suelte el botón ■. |
|  | 02. Pulse lentamente 3 veces el botón ■ de un transmisor viejo y memorizado. |
|  | 03. Pulse de nuevo el botón ■ del nuevo transmisor y suéltelo al oír el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización. |




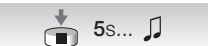


Nota: si la memoria está llena (14 transmisores) se oirán 6 tonos de aviso y el transmisor no podrá ser memorizado.

4.2 - Programación de las posiciones "0" y "1"

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"

- | | |
|---|--|
|  | 01. Pulse y mantenga pulsado el botón ▲ o el botón ▼ de un telemando memorizado hasta que el todo se cierre por completo y el motor se detenga automáticamente. |
|  | 02. Pulse y mantenga pulsado el botón ▼ que hace bajar el todo. |
|  | 03. Suelte el mando ▼ cuando el todo haya llegado a la posición deseada ("1"). Si fuera necesario, regule la posición con los botones ▼ y ▲. |
|  | 04. Mantenga pulsado el botón ■ del transmisor hasta oír un tono de aviso (transcurridos alrededor de 5 segundos). |
|  | 05. Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos. |
|  | 06. Pulse el botón ▼ hasta que 3 tonos de aviso y un breve movimiento de subida y bajada indiquen que la cota ha sido memorizada. |

4.3 - Programaciones opcionales





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"




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

4.3.2 - Desactivación o reactivación de la Reducción de par durante el cierre (RDC)

La reducción de par es una función que reduce el par de tracción un poco antes del cierre completo del toldo en el cofre, a fin de evitar una tensión excesiva de la lona. Esta función se activa automáticamente después de la programación de las cotas 0 y 1 (la programación siempre se ejecuta con la fuerza máxima) pero puede desactivarse (o reactivarse).

Nota - la función RDC no se activa automáticamente si la programación de las posiciones se hace con los programadores TTP, TTI y O-ViewTT; en estos casos, si se deseara, la función se puede activar manualmente.

Tabla "A5" - Desactivación o reactivación de la reducción de par (RDC)

	01. Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos).
	02. Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.
	03. Oprima el pulsador ■ hasta que suenen los tonos de aviso: 3 tonos de aviso (bip) indican que la RDC está activa (cierre con par reducido); 5 tonos de aviso (bip) indican que la RDC no está activa (cierre con par máximo).

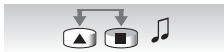
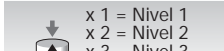
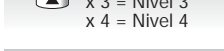
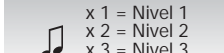
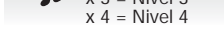
4.3.3 - Programación del nivel RDC a través del mando a distancia

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

Nivel 1 → Led TTP encendido de forma fija

Nivel 2 →

Tabla "A6" - Programación del nivel RDC a través del mando a distancia

	01. Pulse al mismo tiempo el botón ▲ y ■ en el mando a distancia memorizado en "Modo I" hasta que el motor emita 1 bip.
	02. En un plazo de 5 segundos y con una frecuencia de 2 segundos, pulse el botón ▲ del mando a distancia para seleccionar el nivel deseado (1 pulsación = nivel 1; 2 pulsaciones = nivel 2...4 pulsaciones = nivel 4).
	03. Espere a que el motor confirme el nivel que acaba de seleccionar, para lo que emitirá un número de bips igual al número de nivel seleccionado (por ejemplo: 3 bips = nivel 3 seleccionado).
	04. Confirme el nivel dentro de los 5 segundos siguientes al último bip; para ello, pulse brevemente el botón ■.
	05. Si el procedimiento se ha llevado a cabo correctamente, el motor emitirá 3 bips.

4.3.4 - Cancelación de las posiciones

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

Tabla "A7" Borrado de la posición intermedia "I"

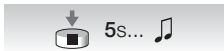















	01. Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos).
	02. Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón ■ hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.
	03. Pulse simultáneamente los botones ▼ ▲ hasta que 5 tonos de aviso indiquen que la posición intermedia ha sido cancelada.

Tabla "A8" - Borrado de las posiciones "0" y "1"

 5s... 	01. Mantenga pulsado el botón  de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos).
  5s... 	02. Suelte y pulse de nuevo durante otros 5 segundos el botón  hasta oír 4 tonos de aviso rápidos.
    	03. 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 modalidad hombre presente y habrá que memorizar las posiciones nuevas.

Nota: la posición intermedia "1" y la función RDC programadas no se cancelan. Si usted desea cancelar todo (incluidos los códigos de los transmisores) consulte la tabla "A14".

4.3.5 - Gestión climática

Respuesta ante el sol:

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

Casos particulares:

- El sol no es un fenómeno inhibitorio; es decir, el usuario puede decidir en cualquier momento si recoger, desplegar 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 a recoger el toldo.

Respuesta ante la lluvia:

- Cuando un sensor climático detecta la presencia de lluvia, el motor procede a subir o bajar el toldo, dependiendo de la dirección previamente seleccionada, bloqueando 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 inhibitorio; es decir, el usuario puede decidir en cualquier momento si recoger, desplegar o ajustar la apertura del toldo según sus preferencias.
- Al interactuar con el toldo, abriéndolo o cerrándolo durante la fase de lluvia, el motor restablece cada 15 minutos la condición inicial del fenómeno (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 a recoger el 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 inhibitorio; es decir, bloquea los comandos del usuario y las lógicas sol/lluvia para proteger el toldo de una posible rotura.

Función del botón SOL ACTIVADO del mando a distancia:

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










4.3.6 - Programación del nivel del sensor climático "viento"

Si a la entrada "sensores" se le conecta un sensor de viento "VOLO" o "VOLO S", se activa la protección "viento", es decir que el toldo se cierra automáticamente si el viento superara el nivel programado. Si el nivel es superado durante más de 3 segundos, se activa un mando equivalente al botón  y se bloquea cualquier otro movimiento hasta que el viento vuelva por debajo del nivel programado durante 1 minuto como mínimo. Es posible seleccionar el nivel de activación entre 5 niveles: 1=5Km/h, 2=10Km/h, 3=15Km/h, 4=30Km/h y 5=45Km/h. (el nivel de fábrica es el N°3).

Si se utilizara el sensor "VOLO ST" o los sensores radio Volo S Radio y Nemo, los umbrales de activación del sensor del viento estarán programados directamente en el sensor (véanse las instrucciones correspondientes).

Para modificar el nivel programado:

Tabla "A9" - Cambio del nivel de activación de la protección "viento"

 5s...  	01. Mantenga pulsado el botón  de un transmisor memorizado (alrededor de 5 segundos) hasta oír un tono de aviso; posteriormente, suelte el botón  .
 	02. Pulse lentamente el botón  la cantidad de veces (1, 2, 3, 4 ó 5) equivalente al nivel deseado. x 1 = 5 Km/h x 2 = 10 Km/h x 3 = 15 Km/h x 4 = 30 Km/h x 5 = 45 Km/h
	03. Después de un instante, se oír una cantidad de tonos de aviso equivalente al nivel requerido. x 1 = 5 Km/h x 2 = 10 Km/h x 3 = 15 Km/h x 4 = 30 Km/h x 5 = 45 Km/h



04. Pulse y suelte el botón ■ para confirmar.

Si en el punto 3 no se oyerá la cantidad de tonos de aviso equivalente al nivel deseado, no pulse ningún botón y espere algunos segundos para terminar sin cambiar el nivel.

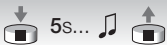
4.3.7 - Programación del nivel del sensor climático "sol"

Si a la entrada "sensores" se le conecta un sensor de sol "VOLO-S", se activa el automatismo "sol", es decir la bajada automática del toldo, si el "sol" supera el nivel programado. Si el nivel es superado durante más de 2 segundos, se activa un mando equivalente al botón ▼; si el "sol" descendiera por debajo del nivel programado durante 15 minutos, se activa un mando equivalente al botón ▲.

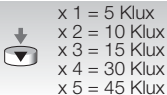
Es posible seleccionar el nivel de activación "sol" entre 5 niveles: 1=5Klux, 2=10Klux, 3=15Klux, 4=30Klux y 5=45Klux (de fábrica el nivel es el N°3).

Tabla "A10" - Cambio del nivel de accionamiento del automatismo "sol"

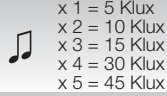
Si se utilizara el sensor "VOLO ST" o los sensores radio Volo S Radio y Nemo, los umbrales de activación del sensor del sol estarán programados directamente en el sensor (véanse las instrucciones correspondientes).



01. Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado (alrededor de 5 segundos) hasta oír un tono de aviso; posteriormente, suelte el botón ■.



02. Pulse lentamente el botón ▼ la cantidad de veces (1, 2, 3, 4 ó 5) equivalente al nivel deseado.



03. Después de un instante, se oirá una cantidad de tonos de aviso equivalente al nivel requerido.



04. Pulse y suelte el botón ■ para confirmar.

Si en el punto 3 no se oyerá la cantidad de tonos de aviso equivalente al nivel deseado, no pulse ningún botón y espere algunos segundos para terminar sin cambiar el nivel.

4.3.8 - Cambiar la dirección de activación en caso de lluvia

Si se utilizara un sensor de lluvia Nemo WSRT, cuando el sensor detecte la presencia de lluvia, enviará la información a los motores y se accionará un movimiento hacia la dirección programada (de fábrica está programada la dirección "subida").

Para modificar la dirección de activación del sensor lluvia:

01. Mantenga presionado el pulsador ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos); posteriormente, suelte el pulsador.
02. Pulse lentamente el mismo pulsador ■ otras 3 veces.
03. Pulse el pulsador con la dirección deseada (subida o bajada); entonces, el motor emitirá 3 tonos de aviso = nueva dirección memorizada.

Los movimientos automáticos provocados por el sensor "sol" pueden desactivarse con un mando de "Sol OFF" enviado desde un transmisor que incorpora dicha función (Ergo 4, Plano 4, WM004G) y pueden reactivarse con un mando de "Sol ON".

A los movimientos automáticos provocados por el sensor "sol" pueden unirse, en cualquier momento, los mandos enviados por el usuario con un transmisor normal; estos últimos **prevalecen sobre los mandos del sensor "sol"**, en el modo descrito en el siguiente ejemplo: si el toldo está en posición "1" (que se alcanzó automáticamente al superarse el umbral "sol") y poco después el usuario acciona la recogida del toldo a la posición "0", posteriormente, aunque el sistema continúe detectando la superación del umbral "sol" **el toldo no se mueve** (éste queda en la posición accionada por el usuario). El "ciclo automático" interrumpido por el mando manual se reactiva cuando el nivel de intensidad luminosa se coloca por debajo del umbral (por lo general al atardecer).

4.3.9 - Programación de la función "FRT"

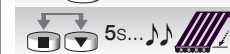
Después de haber programado las posiciones "0" y "1", si se desea, es posible programar la posición "2" que activa la función de levantamiento de la lona FRT.

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

Tabla "A11" - Programación de la posición "2"



01. Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos).



02. 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").



03. Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el toldo en la posición de recogida deseada.



04. 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".

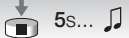



Cuando se programa la posición "2", la central electrónica calcula automáticamente la diferencia entre la posición "2" y la posición "1", para que, en cada mando de bajada, el toldo baje hasta la posición mayor y después recuperar la lona hasta la posición menor de las 2.

4.3.10 - Programación de la función "FTC"

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

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

Tabla "A12" - Programación de la Posición de Desenganche "S"

- | | |
|---|---|
|  | 01. Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos). |
|  | 02. Pulse y mantenga pulsados los botones ■ ▼ durante otros 5 segundos hasta oír 2 tonos de aviso rápidos. Entonces, el toldo se coloca automáticamente en la posición "1". |
|  | 03. Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el toldo en la posición de desenganche "S" (inferior a la posición "1"). |
|  | 04. Confirme antes de 5 segundos la posición, pulsando simultáneamente los botones ▼ y ▲ del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso. Entonces, el toldo se coloca automáticamente en la posición "0". |

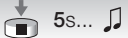
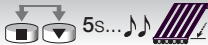


Nota: si no se confirma la programación como descrito en el punto 4, las modificaciones no serán memorizadas y se mantendrán las programaciones anteriores.

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

4.3.11 - Modificación de la posición "1"

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

Tabla "A13" - Modificación de la posición "1"

- | | |
|--|--|
|  | 01. Mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de unos 5 segundos). |
|  | 02. Pulse y mantenga pulsados los botones ■ ▼ durante otros 5 segundos hasta oír 2 tonos de aviso rápidos. Entonces, el toldo se coloca automáticamente en la posición "1". |
|  | 03. Antes de 5 segundos utilice los botones ▼ y ▲ para colocar el toldo en la nueva posición a programar. |
|  | 04. 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. |

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

Si fuera necesario borrar los transmisores y las programaciones, se puede ejecutar la secuencia indicada en la tabla A14.



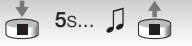
La cancelación es posible:

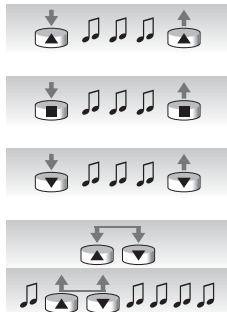
- con un transmisor **no memorizado**, empezando el procedimiento desde el punto A.
- con un transmisor **memorizado**, empezando el procedimiento desde el punto 1.

Se pueden borrar:

- **sólo los transmisores** memorizados, terminando en el punto 4.
- **todos** (transmisores, nivel sensores, dirección TTBUS, etc.), completando el procedimiento hasta el punto 6.

Tabla "A14" - Borrado de la memoria

- | | |
|---|---|
|  | A. Con el motor no alimentado, active la entrada paso a paso (conecte el hilo Blanco al hilo Blanco/Negro) y manténgala activa hasta el final del procedimiento. |
|  | B. Conecte el motor a la alimentación de red y espere los tonos de aviso iniciales. |
|  | 01. Pulse y mantenga pulsado el botón ■ de un transmisor (unos 5 segundos) hasta oír un tono de aviso; después suelte el botón ■. |



02. Mantenga pulsado el botón ▲ de un transmisor hasta oír 3 tonos de aviso; suelte el botón ▲ exactamente durante el tercer tono de aviso.
03. Mantenga pulsado el botón ■ del transmisor hasta oír 3 tonos de aviso; suelte el botón ■ exactamente durante el tercer tono de aviso.
04. Mantenga pulsado el botón ▼, de un transmisor hasta oír 3 tonos de aviso; suelte el botón ▼, exactamente durante el tercer tono de aviso.
05. Para borrar todo: antes de 2 segundos, pulse ambos botones ▲ y ▼.
06. Suelte los botones ▲ y ▼, cuando oiga el primero de los 5 tonos de aviso que confirman la cancelación.

5 Otras informaciones

Los motores de la serie NEOMAT-T reconocen los transmisores de la serie ERGO, PLANO, NICEWAY, VOLO S RADIO y NEMO (véase el capítulo 5.1 "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.

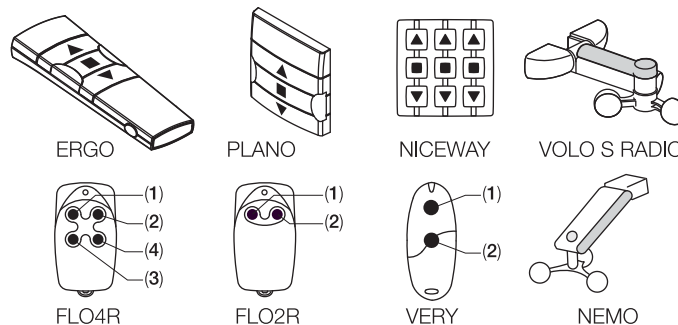
5.1 - Transmisores que pueden utilizarse

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 • VOLO S RADIO • NEMO • NICEWAY (toda la línea) • FLO1R - FLO2R - FLO4R • VERY VR •

Tabla "A15"



5.2 - 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"; dicho modo permite mayor flexibilidad de uso de los botones de los transmisores. En el mismo motor NEOMAT-T se pueden memorizar tanto transmisores en Modo I como en Modo II.

5.2.1 - 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.

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

5.2.2 - 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.

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

5.2.3 - 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 **fig. F**.







- 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, niveles, 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




nuevo		01. Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor (unos 5 segundos) hasta oír un tono de aviso; después suelte el botón.
viejo		02. 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.
nuevo		03. 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”.
		04. Después de alrededor de 3 segundos se oír una cantidad de tonos de aviso equivalente al mando seleccionado.
nuevo		05. Antes de 2 segundos, pulse el mismo botón del nuevo transmisor.
		06. Suelte el botón cuando oiga el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización.

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

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

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

nuevo		01. Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón.
viejo		02. Pulse y mantenga pulsado el botón memorizado del viejo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón.
nuevo		03. Pulse y mantenga pulsado el botón a memorizar del nuevo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón.



04. Pulse y mantenga pulsado el botón memorizado del viejo transmisor durante 3 segundos como mínimo, después suelte el botón.



05. 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.

6 Eliminación del producto

Este producto forma parte integrante de la automatización y, por consiguiente, debe eliminarse junto con ésta.

Al igual que para las operaciones de instalación, también al final de la vida útil de este producto, las operaciones de desguace deben ser efectuadas por personal experto. Este producto está formado de varios tipos de materiales: algunos pueden reciclarse y otros deben eliminarse. Infórmese sobre los sistemas de reciclaje o de eliminación previstos por las normativas vigentes locales para esta categoría de producto.

¡Atención! – algunas piezas del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, si se las abandona en el medio ambiente, podrían provocar efectos perjudiciales para el mismo medio ambiente y para la salud humana.



Tal como indicado por el símbolo de aquí al lado, está prohibido arrojar este producto a los residuos urbanos. Realice la "recogida selectiva" para la eliminación, según los métodos previstos por las normativas vigentes locales, o bien entregue el producto al vendedor cuando compre un nuevo producto equivalente.

¡Atención! – las reglas locales pueden prever sanciones importantes en el caso de eliminación abusiva de este producto.

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

❑ Después de la alimentación, el motor no emite ningún tono de aviso y la entrada Paso a Paso no acciona ningún movimiento.

Controle que el motor esté alimentado con la tensión de red prevista; si la alimentación es correcta, es probable que haya una avería grave y entonces habrá que 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 si la entrada "paso a paso" funciona, uniendo por un instante los conductores Blanco y Negro/Blanco.
- Controle que haya un transmisor memorizado como mínimo, controlando que al encenderse el motor emita tonos de aviso cortos.
- Controle que haya "comunicación" entre el transmisor y el motor, manteniendo pulsado el botón ■ (2) de un transmisor (memorizado o no) durante 5 segundos como mínimo; si se oyera un tono de aviso, significa que el motor recibe la señal del transmisor y pase al último control; en caso contrario, efectúe el próximo control.
- Controle que la emisión de la señal radio del transmisor sea correcta con este ensayo: pulse un botón y apoye el led sobre la antena de un aparato radio común (es mejor si es económico) encendido y sintonizado en la banda FM en la frecuencia de 108,5Mhz o lo más cerca posible de dicha frecuencia; se tendría que escuchar un ligero graznido.
- Controle todos los botones del transmisor, pulsándolos lentamente uno a la vez; si ninguno acciona un movimiento del motor, significa que dicho transmisor no está memorizado.

❑ Después de un mando por radio se oyen 6 tonos de aviso y la maniobra no arranca.

El radiomando está desincronizado; hay que repetir la memorización del transmisor.

❑ Después de un mando se oyen 10 tonos de aviso y después la maniobra arranca.

El autodiagnóstico de los parámetros en la memoria ha detectado alguna irregularidad (posiciones, dirección TTBUS, nivel de viento son incorrectos); borre la memoria y pruebe a repetir las programaciones.

❑ Durante la subida, antes de llegar a la posición prevista (pos. "0", pos. "I"), 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".

❑ El motor se mueve correctamente en subida, pero en modo "hombre presente" en bajada.

El autodiagnóstico de los parámetros en la memoria ha detectado un desperfecto en la posición del motor. Accione el todo hasta completar todo el movimiento de subida.

Características técnicas de los motores tubulares NEOMAT-MT y NEO-MAT-LT

- **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-MT = 45mm; NEOMAT-LT = 58mm
- **Precisión (resolución) del fin de carrera electrónico:** mayor que 0,55° (depende de la versión de NEOMAT-T)
- **Precisión de las posiciones de los topes de fin de carrera:** Clase 2 ($\pm 5\%$)
- **Resistencia mecánica:** según EN 14202
- **Tiempo de funcionamiento continuo:** Máximo 4 minutos
- **Clase de protección:** IP 44
- **Temperatura de funcionamiento:** -20 °C
- **Longitud del cable de conexión:** 3 m
- **Tensión de las señales (paso a paso, TTBUS ...):** 24 V \approx aprox.
- **Niveles sensor viento (anemómetro):** 5, equivalentes a 5, 10, 15, 30 ó 45 Km/h (con anemómetros VOLO o VOLOS)
- **Niveles sensor sol:** 5, equivalentes a 5, 10, 15, 30 ó 45 Klux (con VOLOS)
- **Longitud de los cables de las señales (paso a paso, TTBUS...):** máximo 30 m si está cerca de otros cables, por el contrario 100 m.
- **Frecuencia radioreceptor:** 433.92 MHz
- **Codificación radioreceptor:** 52 Bit rolling code FLOR y FLOR+INFO
- **Nº transmisores memorizables:** 14 con un máximo de 3 sensores climáticos VOLO-S-Radio
- **Alcance de los transmisores:** estimado en 150 m al aire abierto y en 20m en el interior de edificios (*)

Notas:

- (*) *El alcance de los transmisores puede verse influenciado por otros dispositivos que funcionan en las cercanías con la misma frecuencia del transmisor (por ejemplo auriculares con radio, sistemas de alarma, etc.), provocando interferencias con el receptor. En casos de interferencias fuertes, Nice no puede ofrecer ninguna garantía sobre el alcance real de sus dispositivos radio.*
- *Todas las características técnicas indicadas se refieren a una temperatura ambiental de 20°C ($\pm 5^\circ\text{C}$).*
- *Nice S.p.a. se reserva el derecho de modificar el producto en cualquier momento, manteniendo las mismas funcionalidades y el mismo uso previsto.*

Declaración de conformidad CE

Con la presente, Nice S.p.A. declara que los productos: **Neomat MT, Neomat LT** responden a los requisitos esenciales y a las disposiciones pertinentes, establecidas por las directivas **1999/5/CE, 2006/95/CE, 2004/108/CE**. La declaración de conformidad CE puede consultarse e imprimirse en el sitio www.nice-service.it o puede solicitarse a Nice S.p.A.

Ing. **Luigi Paro**
(Administrador Delegado)



DEUTSCH

Originalanleitungen

Sicherheitshinweise und maßnahmen

ACHTUNG! - Das vorliegende Handbuch enthält Anweisungen, die für die Sicherheit bei **INSTALLATION** und **BEDIENUNG** des Produktes sehr wichtig sind. Anweisungen aufbewahren.

ACHTUNG! - Eine unkorrekte Installation kann schwere Verletzungen verursachen. Aus diesem Grund sind bei den verschiedenen Arbeitsschritten alle im vorliegenden Handbuch enthaltenen Installationsanweisungen genauestens zu befolgen.

ACHTUNG! - Für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, sich an diese Anweisungen zu halten.

- Die Motoren der Serie NEOMAT-T, in den Versionen NEOMAT-MT mit Ø 45 mm und NEOMAT-LT mit Ø 58 mm sind für die Automatisierung der Sonnenmarkisenbewegung mit Markisenkasten bestimmt; **jeder andere Einsatz ist unsachgemäß und daher untersagt!**
- Die Motoren sind für den Gebrauch an Wohnbauten konstruiert mit maximalem Dauerbetrieb von 4 Minuten.
- Bei der Wahl des Motortyps je nach Anwendung sind das Drehmoment und die Betriebszeit zu berücksichtigen, die auf dem Datenschild angegeben sind.
- Der Mindestdurchmesser der Rolle, in die der Motor installiert werden kann, beträgt 52 mm für NEOMAT-MT mit Drehmomenten bis 35Nm, 60 mm für NEOMAT-MT mit Drehmomenten über 35Nm und 70 mm für NEOMAT-LT.
- Die Installation muss unter voller Einhaltung der Sicherheitsvorschriften durch technisches Personal ausgeführt werden.
- Vor der Installation müssen alle nicht notwendigen Elektrokabel entfernt werden; alle für den motorisierten Betrieb nicht notwendigen Mechanismen müssen deaktiviert sein.
- Die sich bewegenden Motorteile müssen geschützt sein, falls der Motor in einer Höhe unter 2,5 m installiert wird.

- Für die Markisen muss der horizontale Abstand zwischen ganz öffnender Markise und einem beliebigen, immer vorhandenen Gegenstand mindestens 0,4 m betragen.
- Das mit den Motoren der Serie NEOMAT-T gelieferte PVC-Versorgungskabel macht diese für Innenanwendungen geeignet, für Außenanwendungen muss das ganze Kabel mit einem Isoliermantel geschützt werden oder es kann das spezielle Kabel des Typs S05RN-F bestellt werden.
- Den Rohrmotor keinen Quetschungen, Stößen, Stürzen oder Kontakt mit Flüssigkeiten beliebiger Art unterziehen, nicht lochen und keine Schrauben in der Gesamtlänge des Rohrs anbringen, siehe **Abb. 1**.
- Der Schalter muss sichtbar, aber fern von den Bewegungsstellen und in einer Höhe von mindestens 1,5 m angebracht sein.
- Keine Änderungen an keinem Teil ausführen, falls nicht im vorliegenden Handbuch vorgesehen. Vorgänge dieser Art können nur Betriebsstörungen verursachen. NICE lehnt jegliche Haftung für Schäden aufgrund geänderter Produkte ab.
- Für Wartung und Reparaturen 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 außer der Reichweite von Kindern halten.
- Falls vorhanden, die Ausgleichsfedern und die Abnutzung der Seile häufig kontrollieren.

ACHTUNG! - Die Klimawächter der Serie Volo und Nemo sind nicht als Sicherheitsvorrichtungen zu betrachten, die Störungen der Markise aufgrund Regen oder starkem Wind beseitigen (ein banaler Stromausfall würde die automatische Markisenbewegung unmöglich machen). Die Klimawächter werden als Teil einer Automatisierung betrachtet, um die Markise zu schützen und die Anwendung komfortabler zu gestalten.
Nice lehnt jede Haftung für Sachschäden ab, die aufgrund von Wettereinflüssen verursacht werden, die nicht von den Wächtern erfasst wurden.

ACHTUNG! - Um die Bildung von Wassersäcken bei Regen zu vermeiden, muss die Gelenkarmmarkise aufgerollt werden, wenn die Neigung weniger als 25% oder als den vom Hersteller empfohlenen Wert beträgt.

ACHTUNG! - Falls sich Eis gebildet hat, könnte der Rollladen durch den Betrieb geschädigt werden.

ACHTUNG! - Einige Phasen der Programmierung nutzen die mechanischen Endanschläge des Rollladens zur Sperre des Motorenhubs; aus diesem Grund ist es unumgänglich, den Motor mit dem für die Eigenschaften des Rollladens geeigneten Drehmoment zu wählen, wobei auch der effektive Kraftaufwand in Betracht gezogen und zu starke Motoren vermieden werden müssen.

1 Beschreibung des Produktes

Die Motoren der Serie NEOMAT-T in den Ausführungen NEOMAT-MT Ø45 mm und NEOMAT-LT Ø58 mm sind E-Motoren mit Drehzahlreduzierung, die an einem Ende mit einer speziellen Welle enden, in welche die Mitnehmeräder eingebaut werden können (siehe **Abb. 2**). Der Motor wird durch Einsetzen in das Rohr der Markise installiert; er ist in der Lage, den Rollladen anzuheben und zu senken. Die im Motor integrierte Steuerung verfügt auch über ein elektronisches Endschalersystem, das die Stellung des Rollladens ständig und präzise wahrnimmt. Die Bewegungsgrenzen (Markise geschlossen/geöffnet und eventuelle Zwischenpositionen) speichert man über einen Programmierungsvorgang; die Bewegung wird nach jedem Befehl automatisch bei Erreichung dieser Positionen stoppen. Dank dem elektronischen Endschalter kann ein eventuelles Durchhängen des Markisentuchs ausgeglichen werden (CAT-Funktion), wodurch der einwandfreie Verschluss des Kastens und eine immer gut gespannte, geöffnete Markise gesichert sind.

Um ein zu starkes Ziehen der Stoffbahn zu vermeiden, wenn die Markise ganz geschlossen ist, verfügen die Motoren der Serie NEOMAT-T auch über die „RDC“-Drehmomentreduzierungsfunktion, die das Drehmoment des Motors kurz vor der vollständigen Schließung der Markise um 50% verringert. Diese Funktion kann durch einen Sender (siehe 4.3.2) oder mit den diesbezüglichen Programmierungseinheiten TTP und OTT-View deaktiviert werden,

2 Installation

mit denen auch die 3-Stufen-Reduzierung gewählt werden kann: 50, 40 oder 30% des Drehmoments.

Mit den Funktionen CAT und RDC soll das aufmerksame und vorsichtige Verhalten einer Person vorgetäuscht werden, die die Markise von Hand betätigt.

Die Motoren der Serie NEOMAT-T enthalten auch einen Funkempfänger, der auf einer Frequenz von 433.92 MHz mit Rolling-Code-Technologie arbeitet, um ein hohes Niveau an Sicherheit zu gewährleisten. Für jeden Motor können für die Fernsteuerung des Motors bis zu 14 Sender der Serien ERGO, PLANO und NICEWAY gespeichert werden; siehe **Abb. 3**; oder 3 Wind- und Sondefunksensoren „VOLO S RADIO“ oder „NEMO“, die den Motor je nach Witterung automatisch steuern.

Die Programmierung der Endschalter und einiger zusätzlicher Funktionen kann direkt über Sender durchgeführt werden; ein „Biepton“ wird die verschiedenen Phasen anleiten. Weiterhin steht ein Eingang zur Verfügung, um die Motoren über eine externe Taste (in Schrittbetrieb) oder über „TTBUS“ zu steuern. Als Alternative zur Taste Schrittbetrieb kann an TTBUS eine Photozelle F210S angeschlossen werden, die eventuelle Hindernisse wahrnimmt und die Abstiegsbewegung verhindert. Für Einzelheiten wird auf die Anweisungen der Photozelle F210S verwiesen. Am Eingang der Wetterwächter können zusätzliche Wind-, Sonne und Regenwächter (Optionals) angeschlossen werden, die den Motor bei Bedarf automatisch aktivieren. In den NEOMAT-T können auch Sonderfunktionen für spezielle Probleme programmiert werden (**Abb. A**):

– **FRT**: mit dieser Funktion kann das Tuch um ein programmierbares Maß aufgerollt werden, nachdem die Markise ganz geöffnet ist. Ermöglicht es, ein unschönes Durchhängen des Tuchs zu vermeiden, wenn die Markise geöffnet ist. Siehe die **Tabelle A10** für weitere Einzelheiten.

– **FTC**: dient zur Motorisierung von Markisen, die durch eine automatische Einspannung gespannt gehalten bleiben, wie zum Beispiel Beschattungs- mit Senkrechtmarkisen. Siehe die **Tabelle A11** für weitere Einzelheiten.

ACHTUNG! - Eine unkorrekte Installation kann schwere Verletzungen verursachen.

Den Motor mit folgender Arbeitssequenz vorbereiten (siehe **Abb. 4 - 5 - 6**):

- 01.** Den Endschalterkranz (E) auf den Motor (A) stecken, bis er in der entsprechenden Endschalernutmutter (F) steckt und die beiden Nuten zusammen treffen; bis zum Anschlag schieben, wie auf **Abb. 5-(1)** gezeigt.
- 02.** Das Mitnehmräd (D) auf die Motorwelle stecken.
- 03.** Am NEOMAT-MT muss das Mitnehmräd mit dem Seegerring durch Druck befestigt werden. Am NEOMAT-LT muss das Mitnehmräd mit der Unterlegscheibe und der Mutter M12 befestigt werden.
- 04.** Den so zusammengebauten Motor in die Aufrollrolle geben, bis auch das Ende des Kranzes (E) darin steckt. Das Mitnehmräd (D) mit einer Schraube M4x10 so an der Aufrollrolle befestigen, dass mögliche Schlupfungen oder Längsverschiebungen des Motors nicht möglich sind, wie in **Abb. 6** angegeben.
- 05.** Abschließend den Motorkopf mit den Klammern oder dem Stift (B) und dem eventuellen Distanzstück an seiner Halterung (C) befestigen.

2.1 - Elektrische Anschlüsse

ACHTUNG! - 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.).

ACHTUNG! - Die vorgesehenen Anschlüsse genauestens ausführen; im Zweifelsfall keine unnützen Versuche machen, sondern die technischen Blätter zu Rate ziehen, die auch im Internet unter www.nicefor.you.com zur Verfügung stehen. Ein falscher Anschluss kann Defekte oder Gefahren verursachen.

Ein falscher Anschluss kann Defekte oder Gefahren verursachen.

Das Kabel für die elektrischen Anschlüsse der Motoren NEOMAT-MT und NEOMAT-LT hat 6 Leiter; 3 Leiter (gel-

bes Etikett) dienen für die Netzstromversorgung und 3 Leiter (violett Etikett) für die Steuersignale.

Um die elektrischen Anschlüsse siehe **Abb. B**. Die Verbindungsvorrichtungen sind mit dem Produkt nicht mitgeliefert.

2.1.1 - Netzstromversorgung (braun + blau + gelb/grün)

Die elektrische Netzspannungsversorgung muss an folgenden Leitern angeschlossen sein: braun (Phase); blau (Nullleiter) und gelb-grün (Erde). **ACHTUNG!** - Die Netzstromversorgung (230V oder 120V) keinesfalls an den anderen Leitern anschließen.

2.1.2 - Eingang „Schrittbetrieb“ (weiß + schwarz-weiß)

Um die Automatisierung manuell zu steuern, kann ein einfacher Kontakt für eine Taste zwischen den Leitern weiß (Eingang Schrittbetrieb) und schwarz-weiß (gemeinsamer Leiter) angeschlossen werden. Der Betrieb erfolgt nach der Sequenz: Anstieg-Stopp-Abstieg-Stopp. Wird die Taste länger als 3 Sekunden (aber weniger als 10) gedrückt gehalten, aktiviert sich immer eine Anstiegsbewegung (entspricht Taste ▲ der Sender). Wird die Taste länger als 10 Sekunden gedrückt gehalten, aktiviert sich immer eine Abstiegsbewegung (entspricht Taste ▼). Diese Besonderheit kann nützlich sein, um mehrere Motoren bei derselben Bewegung unabhängig vom Status, in dem sie sich befinden, zu „synchronisieren“.

2.1.3 - Eingang „TTBUS“ (weiß + schwarz-weiß)

Der „TTBUS“ wurde entwickelt, um Motoren bzw. Steuerungen einzeln zu kontrollieren; es können bis zu 100 Vorrichtungen kontrolliert werden, indem diese einfach und mit nur 2 Leitern parallel geschaltet werden. Weitere Auskünfte sind in den Anweisungen der TTBUS kompatiblen Produkte enthalten. Am Eingang TTBUS können die Programmierer TTP, TT1 und O-ViewTT angeschlossen werden, die eine Vereinfachung der Programmiervorgänge und des Anlagenbetriebs ermöglichen; für weitere Auskünfte wird auf die jeweiligen Anleitungen verwiesen.

2.1.4 - Eingang „Photozelle F210S“ (weiß + schwarz-weiß)

Am Eingang „Photozelle F210S“ kann die spezielle Photozelle F210S angeschlossen werden, die eventuelle Hindernisse wahrnimmt und die Abstiegsbewegung verhindert. Weitere Auskünfte über die Anschlüsse sind in den Anleitungen der Photozelle F210 S enthalten.

ACHTUNG! - Die Eingänge Schrittbetrieb, TTBUS und F210S sind zueinander alternativ, da sie dieselben Leiter weiß + schwarz-weiß benutzen; daher kann jeweils nur ein Eingangstyp benutzt werden.

2.1.5 - Wetterwächter

(schwarz-weiß + orangefarben-weiß)

Am Eingang „Wetterwächter“ (zwischen dem Gemeinsamen und dem Eingang Wetterwächter) kann ein einfacher Windwächter oder ein spezieller Wind-, Sonne- und Regenwächter angeschlossen werden.

Wenn die Windwächter verwendet werden, ist es möglich, an einen Wächter bis zu 5 Motoren oder Steuerungen anzuschließen, wofür ein Parallelanschluss verwendet wird (die Polarität der Signale einhalten).

Achtung! - Obwohl dies möglich ist, empfehlen wir, einen Sonnenwächter nicht an mehrere Motoren anzuschließen. Wenn die Grenzwerte der einzelnen Motoren auch auf denselben Wert eingestellt wurden, führt jeder Motor eine eigene Messung aus, wodurch die automatischen Bewegungen der Markisen nicht gleich sind.

Um mehrere Motoren gleichzeitig zu bewegen, müssen Wächter mit einer eigenen Grenzwertregelung verwendet werden, wie zum Beispiel die Modelle Volo ST, Volo S Radio und Nemo.

2.2 - Kabelaustrittsrichtung (Abb. C)

(Nur für Modell NEOMAT-LT) – Wenn man die Kabelaustrittsrichtung ändern will, genügt es: **01.** Den Schutz nach außen herauszuziehen. **02.** Das Kabel in die gewünschte Richtung zu biegen. **03.** Den Schutz wieder durch kräftiges Drücken wieder in seinen Sitz einzufügen.

2.3 - Verbinder und Versorgungskabel

(Nur für das Modell NEOMAT-MT) – Die in diesem Kapitel enthaltenen Informationen sind ausschließlich für das technische Personal des Kundenservice bestimmt.

ACHTUNG! - Ein beschädigtes Versorgungskabel muss mit einem gleichen ersetzt werden, das beim Hersteller oder dem Kundendienst erhältlich ist.

Falls der Motor vom Versorgungskabel abgetrennt werden muss, ist wie folgt vorzugehen (Abb. D): **a)** - Die Nutmutter drehen, bis die Abkantung mit einem der Einspannzähne zusammentrifft, dann ausspannen. **b)** - Den Vorgang für

den anderen Zahn wiederholen. **c)** - Das Kabel nach innen biegen und den Schutz entfernen, indem er behutsam nach außen gedreht wird. **d)** - Den Verbinder herausziehen.

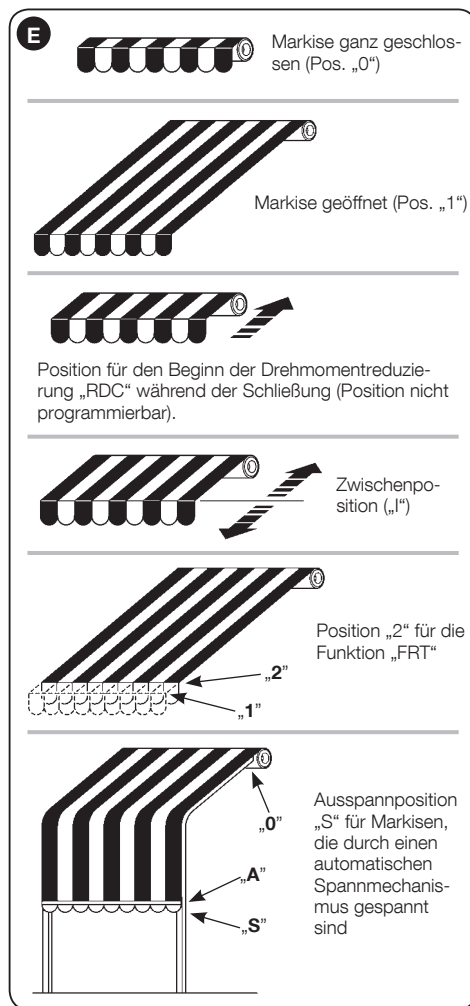
3 Einstellungen

Die Rohrmotoren der Serie NEOMAT verfügen über ein elektronisches Endschaltersystem; die elektronische Steuerung unterbricht die Versorgung, wenn die Markise die programmierten Öffnungs- und Schließpositionen erreicht. Diese Positionen werden über Programmierung gespeichert; die Programmierung muss direkt mit installiertem Motor und ganz montierter Markise gemacht werden.

(Abb. E) Der Motor kann auch gesteuert werden, wenn die Positionen „0“ (Markise geschlossen) und „1“ (Markise geöffnet) noch nicht programmiert sind, die Bewegung wird dann aber nur erfolgen, solange der Steuerbefehl gegeben wird.

Es ist möglich, auch die folgenden Positionen zu programmieren:

- Die Zwischenposition „1“ für die Teilöffnung der Markise. Diese Position kann auch später programmiert werden.
- Die Position „2“. Sie ist notwendig, um die Funktion „FRT“ zu aktivieren, mit der das Tuch bei ganz geöffneter Markise gespannt wird.
- Die Funktion „FTC“ für die Automatisierung von Markisen mit Haken.



4 Programmierungen

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 NEOMAT-T steuern kann, muss eine 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 Bieptönen zu überprüfen, die beim Einschalten des Motors abgegeben werden:

- **2 lange Bieptöne** = kein Sender gespeichert.
- **2 kurze Bieptöne** = gespeicherte Sender vorhanden.

4.1 - Programmierung der Sender




Tabelle „A1“ - Speicherung des ersten Senders (in Modus I)

- | | |
|--|---|
|  | 01. Den Motor an der Netzstromversorgung anschließen; gleich danach wird man 2 lange Bieptöne hören. |
|  | 02. Innerhalb von 5 Sekunden auf Taste ■ des zu speichernden Senders drücken und gedrückt halten (ca. 3 Sekunden). |
|  | 03. Taste ■ beim ersten der 3 Bieptöne 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 in Modus I

- | | |
|--|--|
|  | 01. Auf die Taste ■ des neuen Senders drücken und gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man einen Biepton hört, dann Taste ■ loslassen. |
|  | 02. 3-Mal langsam auf Taste ■ eines alten, bereits gespeicherten Senders drücken. |
|  | 03. Erneut auf Taste ■ des neuen Senders drücken. Taste ■ beim ersten der 3 Bieptöne loslassen, welche die Speicherung bestätigen. |




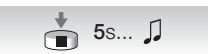
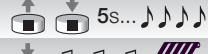

Anmerkung: falls der Speicher voll ist (14 Sender), werden 6 Bieptöne melden, dass der Sender nicht gespeichert werden kann.

4.2 - Programmierung der Positionen „0“ und „1“

Zur Programmierung der Positionen muss eine bereits 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 der Beendigung von Punkt 1 in Tabelle „A3“ wird der Motordrehsinn den Fernbedienungstasten automatisch zugeteilt.

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

Tabelle „A3“ - Programmierung der Positionen „0“ und „1“

- | | |
|--|--|
|  | 01. Auf Taste ▲ oder ▼ einer gespeicherten Fernbedienung drücken und gedrückt halten, bis das Schließen der Markise beendet ist und der Motor automatisch anhält. |
|  | 02. Auf Taste ▼ drücken und gedrückt halten: die Markise geht nach unten. |
|  | 03. Die Taste ▼ loslassen, wenn die Markise die gewünschte Position („1“) erreicht hat. Falls nötig, die Position mit den Tasten ▼ und ▲ justieren. |
|  | 04. Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden). |
|  | 05. Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste ■ drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört. |
|  | 06. Auf Taste ▼ drücken, bis 3 Bieptöne und eine kurze Auf- und Abwärtsbewegung die Speicherung des Maßes bestätigen werden. |

4.3 - Programmierung von Zusatzfunktionen


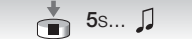


Zusatzfunktionen können erst programmiert werden, nachdem die Programmierung der Positionen „0“ und „1“ beendet ist.

4.3.1 - Programmierung der Zwischenposition „I“

Nachdem eine Zwischenposition „I“ programmiert ist, kann die Markise durch gleichzeitigen Druck auf die 2 Sendertasten ▲ ▼ 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“

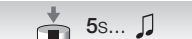

- | | |
|--|--|
|  | 01. Die Markise mit den Tasten ▲ ■ ▼ einer Fernbedienung dorthin verschieben, wo die Position „I“ sein soll. |
|  | 02. Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden). |
|  | 03. Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste ■ drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört. |
|  | 04. Gleichzeitig auf die Tasten ▼ ▲ drücken, bis die Speicherung des Maßes durch 3 Bieptöne bestätigt wird. |

4.3.2 - Deaktivierung oder erneute Aktivierung der Drehmomentreduzierung während der Schließung (RDC)

Die Drehmomentreduzierung ist eine Funktion, die das Zugmoment kurz vor dem vollständigen Schließen der Markise gegen den Kasten so verringert, dass ein zu starker Zug der Markisenstoffbahn vermieden wird. Diese Funktion wird automatisch nach der Programmierung der Werte 0 und 1 aktiviert (die Programmierung erfolgt immer bei Höchstkraftaufwand), kann aber auch deaktiviert (oder erneut aktiviert) werden.

Bemerkung - Die automatische Aktivierung der Funktion RDC erfolgt nicht, wenn die Programmierung der Positionen mit den Programmiergeräten TTP, TTI und O-ViewTT vorgenommen wird; in diesem Fall kann die Funktion auf Wunsch von Hand aktiviert werden.

Tabelle „A5“ - Deaktivierung oder erneute Aktivierung der Drehmomentreduzierung (RDC)

- | | |
|---|---|
|  | 01. Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden). |
|  | 02. Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste ■ drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört. |



- 03.** Die Taste ■ drücken, bis die Hinweis-Pieptöne beginnen. 3 mal Piepen bedeutet aktive RDC (Schließen bei reduziertem Drehmoment); 5 mal Piepen bedeutet nicht aktive RDC (Schließen bei Höchst Drehmoment).


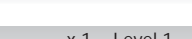
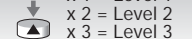
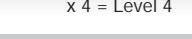
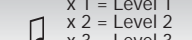
4.3.3 - Programmierungen RDC-Level mit der Fernbedienung

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

Level 1 → LED TTP leuchtet ständig

Level 2 →

Tabelle „A6“ - Programmierungen RDC-Level mit der Fernbedienung

- | | |
|--|--|
|  | 01. Gleichzeitig die Tasten ▲ und ■ des gespeicherten TLC, der im Modus I gespeichert ist, drücken, bis der Motor 1 Piepton abgibt. |
|  | 02. Innerhalb von 5 Sekunden im Abstand von 2 Sekunden, die Taste ▲ des TLC drücken, um das gewünschte Level auszuwählen (1 Mal drücken = Level 1; 2 Mal drücken = Level 2..... 4 Mal drücken = Level 4). |
|  | 03. Warten, bis der Motor mit einer Anzahl von Pieptönen bestätigt, die dem eingestellten Level entsprechen (Bsp.: 3 Pieptöne = Level 3 ausgewählt). |
|  | 04. Innerhalb von 5 Sekunden nach dem letzten Piepton bestätigen, indem man die Taste ■ kurz drückt. |
|  | 05. Wenn das Verfahren korrekt ausgeführt wurde, gibt der Motor drei Pieptöne ab. |

4.3.4 - Löschen der Positionen

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

Tabelle „A7“ - Löschen der Zwischenposition „I“

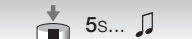

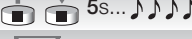
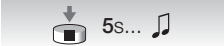





- | | |
|--|---|
|  | 01. Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden). |
|  | 02. Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste ■ drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört. |
|  | 03. Gleichzeitig auf die Tasten ▼ ▲ drücken, bis das Löschen der Zwischenposition durch 5 Bieptöne bestätigt wird. |

Tabelle „A8“ - Löschen der Positionen „0“ und „1“

	01. Die Taste  eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).
	02. Loslassen und noch mal 5 Sekunden lang auf die Taste  drücken, bis man 4 Bieptöne kurz aufeinander hört.
	03. Auf Taste  drücken, bis das Löschen der Positionen „0“ und „1“ durch 5 Bieptöne bestätigt wird.

ACHTUNG: Nach dem Löschen der Positionen „0“ und „1“ wird sich die Markise nur im Todmannbetrieb bewegen und neue Positionen müssen gespeichert werden.

Anmerkung: die eventuell programmierte Zwischenposition „1“ und die RDC-Funktion werden mit diesem Vorgang nicht gelöscht. Wenn man alles löschen will (auch die Sender-codes), ist auf Tabelle „A14“ Bezug zu nehmen.

4.3.5 - Klimaverwaltung

Reaktion auf Sonne:

- Bei der Ansteuerung Sonne über Grenzwert von Seiten des Klimasensors, öffnet der Motor die Markise.
- Bei der Ansteuerung Sonne unter Grenzwert von Seiten des Klimasensors, schließt der Motor die Markise.

Spezielle Fälle:

- Die Sonne ist kein blockierender Vorfall, d.h. der Benutzer kann jederzeit die Markise schließen, öffnen oder wie gewünscht in Position bringen.
- Wenn der Klimasensor die Ansteuerung Sonne unter Grenzwert sendet, schließt der Motor auf jeden Fall die Markise.

Reaktion auf Regen:

- Bei der Ansteuerung Regen aktiv von Seiten eines Klimasensors, schließt oder öffnet der Motor die Markise, je nachdem, was vorher ausgewählt wurde und blockiert die Ansteuerungslogik in Bezug auf die Sonne.
- Bei der Ansteuerung kein Regen mehr, stellt der Motor die Funktionslogik für die Sonne wieder her.

Spezielle Fälle:

- Der Regen ist kein blockierender Vorfall, d.h. der Benutzer kann jederzeit die Markise schließen, öffnen oder wie gewünscht in Position bringen.
- Indem man die Markise während der Regenphase öffnet oder schließt, stellt der Motor alle 15 Minuten die Anfangsbedingung des Vorfalles wieder her (Markise offen oder geschlossen, je nach Richtung).
- Der Vorfall Regen hat Vorrang vor dem der Sonne.

Reaktion auf Wind:

- Bei der Ansteuerung Wind über Grenzwert, schließt der Motor die Markise und blockiert die Motoransteuerungen und die Funktionslogik Sonne/Regen.
- Bei der Ansteuerung Wind unter Grenzwert, stellt der Motor die Funktionslogik für die Sonne/Regen wieder her, indem er die Automatisierung entriegelt.


Spezielle Fälle:

- Der Wind ist ein blockierender Vorfall, d.h. er blockiert die Ansteuerungen des Benutzers und die Logiken Sonne/Regen, um die Markise vor einem hypothetischen Riss zu schützen.

Funktion Taste TLC SONNE ON:




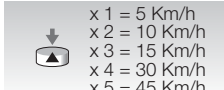

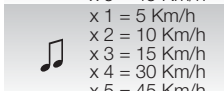
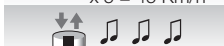

Bei der Freigabe mit der Fernbedienung von SONNE ON, antwortet der Motor sofort auf die Klimalogik in Bezug auf die **SONNE**. Wenn die Sonne aktiv war, wird die Markise sofort geöffnet, wenn die Sonne jedoch nicht aktiv ist, geschieht nichts.

4.3.6 - Programmierung der Ansprechstufe des Windwächters

Wenn am Eingang „Wetterwächter“ ein Windwächter der Serie „VOLO“ o. „VOLO S2“ angeschlossen wird, aktiviert sich der Schutz „Wind“ bzw. das automatische Aufrollen der Markise, wenn der Wind die programmierte Stufe überschreitet. Falls die Stufe länger als 3 Sekunden überschritten wird, aktiviert sich ein Befehl wie mit Taste  und jede andere Bewegung wird blockiert, bis die Windstärke mindestens 1 Minute lang die programmierte Stufe unterschreitet. Es besteht die Wahl zwischen 5 Stufen: 1=5Km/h, 2=10Km/h, 3=15Km/h, 4=30Km/h und 5=45Km/h. (die werkseitig eingestellte Stufe ist die Nr. 3). Falls der Wächter „VOLO ST“ oder Funkwächter Volo S Radio und Nemo verwendet wird, werden die Windeingriffsgrenzwerte direkt im Wächter programmiert (siehe diesbezügliche Anleitungen).

Zur Änderung der programmierten Stufe:

Tabelle „A9“ - Änderung der Ansprechstufe des Schutzes „Wind“

	01. Die Taste  eines gespeicherten Senders gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man einen Biepton hört, dann Taste  loslassen.
	02. Langsam sooft auf Taste  drücken, wie die gewünschte Stufe ist (1, 2, 3, 4 oder 5).
	03. Gleich danach wird man so viele Bieptöne hören, wie die gewünschte Stufe ist.
	04. Auf Taste  drücken und loslassen, um zu bestätigen.

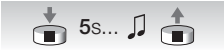
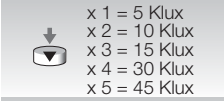
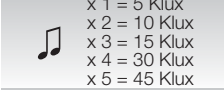

Wenn man an Punkt 3 nicht so viele Bieptöne hört, wie die gewünschte Stufe ist, auf keine Taste drücken und einige Sekunden warten, um ohne Änderung der Stufe zu beenden.

4.3.7 - Programmierung der Ansprechstufe des Wetterwächters „Sonne“

Wenn am Eingang „Wetterwächter“ ein Sonnenwächter der Serie „VOLO-S“ angeschlossen wird, aktiviert sich der Automatismus „Sonne“ bzw. das automatische Abrollen der Markise, wenn „Sonne“ die programmierte Stufe überschreitet. Falls die Stufe länger als 2 Minuten überschritten wird, aktiviert sich ein Befehl wie mit Taste ▼; wenn „Sonne“ dann 15 Minuten lang die programmierte Stufe unterschreitet, aktiviert sich ein Befehl wie mit Taste ▲. Für den Automatismus „Sonne“ besteht die Wahl zwischen 5 Stufen: 1=5Klux, 2=10Klux, 3=15Klux, 4=30Klux, 5=45Klux (werkseitig ist Stufe Nr. 3 eingestellt).

Tabelle „A10“ - Änderung der Ansprechstufe des Automatismus „Sonne“

Falls der Wächter „VOLO ST“ oder Funkwächter Volo S Radio und Nemo verwendet wird, werden die Sonneneingriffsgrenzwerte direkt im Wächter programmiert (siehe diesbezügliche Anleitungen).

	<p>01. Die Taste ■ eines gespeicherten Senders gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man einen Biepton hört, dann Taste ■ loslassen.</p>
	<p>02. Langsam sooft auf Taste ▼ drücken, wie die gewünschte Stufe ist (1, 2, 3, 4 oder 5).</p>
	<p>03. Gleich danach wird man so viele Bieptöne hören, wie die gewünschte Stufe ist.</p>
	<p>04. Auf Taste ■ drücken und loslassen, um zu bestätigen.</p>

Wenn man an Punkt 3 nicht so viele Bieptöne hört, wie die gewünschte Stufe ist, auf keine Taste drücken und einige Sekunden warten, um ohne Änderung der Stufe zu beenden.

4.3.8 - Die Eingriffsrichtung bei Regen ändern

Wenn ein Regenwächter Nemo WSRT verwendet wird und der Sensor Regen erfasst, wird den Motoren eine Informationen übertragen und eine Bewegung in der programmierten Richtung ausgelöst (werkseitig wird die Richtung „Anheben“ programmiert).

Um die Regeneingriffsrichtung zu ändern:

01. Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Piepton hört (nach ca. 5 Sekunden), dann die Taste freigeben.

02. Dieselbe Taste ■ weitere 3 Mal drücken.

03. Die Taste mit der gewünschten Richtung drücken (Anheben oder Senken); nun gibt der Motor 3 Pieptöne ab = *neu gespeicherte Richtung*.

Den durch den Sonnenwächter hervorgerufenen automatischen Bewegungen können in jedem Moment auch die durch den Nutzer übersendeten Steuerungen mithilfe eines normalen Senders zugefügt werden, **diese herrschen gegenüber den Steuerungen des Sonnenwächters** mit den im folgenden Beispiel genannten Vorgehensweisen vor. Wenn die Markise in Position „1“ ist (automatisch durch die Überschreitung des Sonnengrenzwerts erreicht) und nachdem der Nutzer das Anheben der Markise bis Position „0“ steuert, erfasst das System weiterhin die Überschreitung des Sonnengrenzwerts und **bewegt die Markise nicht** (diese bleibt in der durch den Nutzer bestimmten Position).


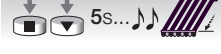


Der durch die Handsteuerung unterbrochene „automatische Zyklus“ wird wieder hergestellt, wenn die Lichtstärke unter den Grenzwert sinkt (normalerweise bei Sonnenuntergang).

4.3.9 - Programmierung der Funktionen „FRT“

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

Zur Programmierung der Position „2“ ist nach dem Verfahren in Tabelle „A11“ vorzugehen.

Tabelle „A11“ - Programmierung von Position „2“

	<p>01. Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).</p>
	<p>02. Die Tasten ■ und ▼ drücken und weitere 5 Sekunden lang gedrückt halten, bis man 2 Bieptöne kurz aufeinander hört. Nun begibt sich die Markise automatisch in die Endlaufposition unten (Position „1“).</p>
	<p>03. Die Markise innerhalb von 5 Sekunden mit den Tasten ▼ und ▲ in die gewünschte Tuchspannungslage.</p>
	<p>04. Die Position innerhalb von 5 Sekunden durch Drücken der Sendertaste ■ bestätigen, bis man drei Bieptöne hört. Danach begibt sich die Markise in die programmierte Endlaufposition unten (Position „1“).</p>

Anmerkung: wenn man die Programmierung nicht wie in Punkt 4 beschrieben bestätigt, werden die Änderungen abgebrochen und die früheren Programmierungen bleiben.

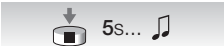
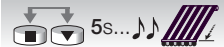


Wenn man diese Funktion nach ihrer Programmierung löschen will, muss das Verfahren in Tabelle A13 ohne Änderung der Position „1“ (Schritt Nr. 3 auslassen) ausgeführt werden.

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 Abstiegsbefehl bis zur größeren der beiden Positionen nach unten geht, dann wird das Markisentuch bis zur kleineren der beiden Positionen aufgerollt.

4.3.10 - Programmierung der Funktion „FTC“

Nachdem die Positionen „0“ und „1“ programmiert sind, 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 Position „1“ so programmiert sein, dass sie sich ein paar Zentimeter nach dem Einspannpunkt befindet, so dass das Einspannen in Anstieg ab Punkt „1“ erfolgt; die Position „S“ muss so programmiert sein, dass sie sich ein paar Zentimeter nach dem Ausspannpunkt befindet, so dass der Anstieg ab Punkt „S2“ frei erfolgen kann. Zur Programmierung der Position „S“ ist nach dem Verfahren in Tabelle „A12“ vorzugehen.

Tabelle „A12“ - Programmierung der Ausspannposition „S“

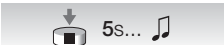
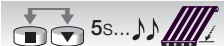

- | | |
|--|---|
|  | 01. Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden). |
|  | 02. Die Tasten ■ und ▼ drücken und weitere 5 Sekunden lang gedrückt halten, bis man 2 Bieptöne kurz aufeinander hört. Nun begibt sich die Markise automatisch in Position „1“. |
|  | 03. Die Markise innerhalb von 5 Sekunden mit den Tasten ▼ und ▲ in die Ausspannposition „S“ (unter Position „1“) bringen. |
|  | 04. Die Position innerhalb von 5 Sekunden durch gleichzeitiges Drücken der Sendertasten ▼ und ▲ bestätigen, bis man drei Bieptöne hört. Nun begibt sich die Markise automatisch in Position „0“. |

Anmerkung: wenn man die Programmierung nicht wie in Punkt 4 beschrieben bestätigt, werden die Änderungen abgebrochen und die früheren Programmierungen bleiben. 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.

4.3.11 - Änderung der Position „1“

Um die Position „1“ zu verschieben, ist nach dem Verfahren in Tabelle „A13“ vorzugehen.

Tabelle „A13“ - Änderung der Position „1“

- | | |
|---|---|
|  | 01. Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden). |
|  | 02. Die Tasten ■ und ▼ drücken und weitere 5 Sekunden lang gedrückt halten, bis man 2 Bieptöne kurz aufeinander hört. Nun begibt sich die Markise automatisch in Position „1“. |
|  | 03. Die Markise innerhalb von 5 Sekunden mit den Tasten ▼ und ▲ in die neue Position verschieben. |



- 04.** Die Position innerhalb von 5 Sekunden durch gleichzeitiges Drücken der Sendertasten ■ und ▼ bestätigen, bis man drei Bieptöne hört und eine kurze Auf- und Abbewegung erfolgt.

Anmerkung: wenn man die Programmierung nicht wie in Punkt 4 beschrieben bestätigt, werden die Änderungen abgebrochen und die früheren Programmierungen bleiben. Durch die Änderung der Position „1“ werden auch die Funktionen „FRT“ und „FTC“ gelöscht.

4.4 - Löschen des Speichers

Sollte das Löschen der Sender und der Programmierungen notwendig sein, kann die in Tabelle A13 angegebene Sequenz ausgeführt werden.




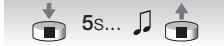

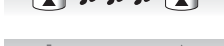
Das Löschen ist möglich:

- mit einem **nicht gespeicherten** Sender, mit Beginn des Verfahrens ab Punkt A
- mit einem **bereits gespeicherten** Sender, mit Beginn des Verfahrens ab Punkt Nr. 1.

Gelöscht werden können:

- **nur die gespeicherten Sender**, mit Beendigung an Punkt 4
- **alles** (Sender, Stufe der Wetterwächter, TTBUS-Adresse...), mit Vervollständigung des Verfahrens bis Punkt 6.

Tabelle „A14“ - Löschen des Speichers

- | | |
|--|---|
|  | A. Den Eingang Schrittbetrieb mit nicht gespeistem Motor aktivieren (den weißen Draht am schwarz-weißen Draht anschließen) und bis zum Ende des Verfahrens aktiviert halten. |
|  | B. Den Motor an der Netzstromversorgung anschließen und warten, bis man die anfänglichen Bieptöne hört. |
|  | 01. Auf die Taste ■ eines Senders drücken und gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man einen Biepton hört, dann Taste 4 loslassen. |
|  | 02. Die Taste ▲ des Senders gedrückt halten, bis man drei Bieptöne hört; die Taste ▲ genau während dem dritten Biepton loslassen. |
|  | 03. Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man drei Bieptöne hört; die Taste ■ genau während dem dritten Biepton loslassen. |
|  | 04. Die Taste ▼ des Senders gedrückt halten, bis man drei Bieptöne hört; die Taste ▼ genau während dem dritten Biepton loslassen. |



05. Um alles zu löschen, innerhalb von 2 Sekunden auf beide Tasten ▲ und ▼ drücken.
06. Die Tasten ▲ und ▼ beim ersten der 5 Bieptöne loslassen, die das Löschen bestätigen.

5 Weitere Auskünfte

Die Motoren der Serie NEOMAT-T erkennen die Funksender der Serien ERGO, PLANO, NICEWAY, VOLO S RADIO und NEMO (siehe das Kapitel 5.1 "Verwendbare Sender").


Weiterhin kann jeder Sendertaste über spezielle Speicherverfahren der Sender ein besonderer Befehl zugeordnet werden (siehe Kapitel 5.2 „Programmierung der Sender im Modus I und Modus II“).

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


5.1 - Verwendbare Sender

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

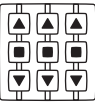
Tabelle „A15“



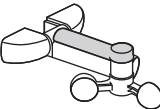
ERGO



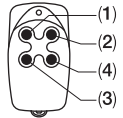
PLANO



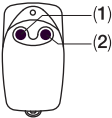
NICEWAY



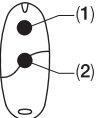
VOLO S RADIO



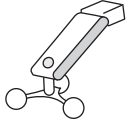
FLO4R



FLO2R



VERY



NEMO

Tabelle „A15“ - Sender

• ERGO1 - ERGO4 - ERGO6 • PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME • VOLO S RADIO • NEMO • NICEWAY (die gesamte Linie) • FLO1R - FLO2R - FLO4R • VERY VR •

5.2 - Speicherung der Sender in Modus I und Modus II

In den Tabellen „A1“ und „A2“ ist die Speicherung der Sender im „Modus I“ beschrieben; in diesem Modus ist jeder Taste ein präziser Steuerbefehl zugeteilt: Taste ▲ (1) = „Anstieg“; Taste ■ (2) = „Stopp“; Taste ▼ (3) = „Abstieg“.

Die Sender können auch im „Modus II“ gespeichert werden; dieser Modus ermöglicht größte Flexibilität bei der Benutzung der Sendertasten. An demselben Motor NEOMAT-T können Sender sowohl im Modus I als auch im Modus II gespeichert werden.

5.2.1 - Modus I

Im Modus I ist der den Sendertasten zugeordnete Steuerbefehl fest: mit Taste ▲ (1) wird der Befehl für „Anstieg“ erteilt, mit Taste ■ (2) der Befehl für „Stopp“ und mit Taste ▼ (3) der Befehl für „Abstieg“; die eventuelle Taste 4 gibt den Befehl für „Stopp“.

Im Modus I führt man nur eine Speicherphase aus und es wird nur ein Speicherplatz belegt. Bei der Speicherung im Modus I ist es nicht wichtig, auf welche Taste gedrückt wird. Siehe die Tabellen A1 und A2 für die Speicherung oder das Löschen der Sender in Modus I.

Taste Steuerbefehl

Taste ▲ oder 1	Anstieg
Taste ■ oder 2	Stopp
Taste ▼ oder 3	Abstieg
Taste 4	Stopp

5.2.2 - Modus II

Im Modus II kann jeder Sendertaste einer der 4 folgenden Steuerbefehle zugeteilt werden: 1 = Schrittbetrieb; 2 = Anstieg-Stopp; 3 = Abstieg-Stopp; 4 = Stopp.

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

Nr. Steuerbefehl

1	Schrittbetrieb (Anstieg-Stopp-Abstieg-Stopp...)
2	Anstieg-Stopp (Anstieg-Stopp-Anstieg-Stopp...)
3	Abstieg-Stopp (Abstieg-Stopp-Abstieg-Stopp...)
4	Stopp

5.2.3 - Beispiel für eine gemischte Speicherung in Modus I und II

Über entsprechende Speicherung in Modus I und Modus II können auch Gruppenbefehle erstellt werden, wie im Beispiel in der **Abb. F**.


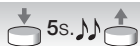


- Der in Modus I an A1 und A2 gespeicherte Sender T1 (Ergo1) gibt den Befehl für Anstieg, Stopp und Abstieg gleichzeitig sowohl an A1 als auch an A2.
- Der im Modus I nur an A3 gespeicherte Sender T2 (Plano1) gibt den Befehl für Anstieg, Stopp und Abstieg nur an A3.
- Der im Modus I nur an A4 gespeicherte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



ACHTUNG:

- Mit einem in Modus II gespeicherten Sender **können keine** Funktionen programmiert werden (Positionen, Stufen...), da bei dieser Sequenz der Druck auf verschiedene Tasten wie zum Beispiel auf Taste **■** und 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 wie in Tabelle A16 angegeben gespeichert werden:

Tabelle „A16“ - Speicherung weiterer Sender in Modus II

neu		01. Auf die zu speichernde Taste des neuen Senders drücken und gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man einen Biepton hört, dann die Taste loslassen.
alt		02. Innerhalb von 5 Sekunden auf die Taste eines alten, bereits gespeicherten Senders drücken und gedrückt halten (ca. 5 Sekunden), bis man zwei Bieptöne, dann die Taste loslassen.
neu		03. Innerhalb von 5 Sekunden sofort auf dieselbe Taste am alten Sender drücken, wie die Zahl des gewünschten Steuerbefehls ist: 1 = Schrittbetrieb; 2 = Anstieg; 3 = Abstieg; 4 = Stopp.
		04. Nach ca. 3 Sekunden wird man so viele Bieptöne hören, wie die Zahl des gewählten Steuerbefehls ist.

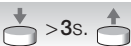
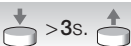
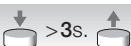


neu		05. Innerhalb von 2 Sekunden auf dieselbe Taste des neuen Senders drücken.
		06. Die Taste beim ersten der 3 Bieptöne loslassen, welche die Speicherung bestätigen.

Wenn man an Punkt 5 nicht so viele Bieptöne 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 Bieptöne 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 im Modus I funktionieren wird, wenn der alte in diesem Modus gespeichert war; wenn der alte Sender im Modus II gespeichert war, wird auch der Taste des neuen Senders derselbe Steuerbefehl wie am alten Sender zugeteilt.

Tabelle „A17“ - Speicherung weiterer Sender

neu		01. Mindestens 3 Sekunden auf die zu speichernde Taste des neuen Senders drücken und gedrückt halten, dann die Taste loslassen.
alt		02. Mindestens 3 Sekunden auf die bereits gespeicherte Taste des alten Senders drücken und gedrückt halten, dann die Taste loslassen.
neu		03. Mindestens 3 Sekunden auf die zu speichernde Taste des neuen Senders drücken und gedrückt halten, dann die Taste loslassen.
alt		04. Mindestens 3 Sekunden auf die bereits gespeicherte Taste des alten Senders drücken und gedrückt halten, dann die Taste loslassen.
		05. Als Bestätigung der Speicherung des neuen Senders wird man 3 Bieptöne hören.

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

6 Entsorgung des Produktes

Das vorliegende Produkt ist Teil der Automatisierung und muss daher zusammen mit derselben entsorgt werden.

Wie die Installationsarbeiten muss auch die Abrüstung am Ende der Lebensdauer dieses Produktes von Fachpersonal ausgeführt werden.

Dieses Produkt besteht aus verschiedenen Stoffen, von denen einige recycled werden können, andere müssen hingegen entsorgt werden. Informieren Sie sich über die Recycling- oder Entsorgungssysteme für dieses Produkt, die von den auf Ihrem Gebiet gültigen Verordnungen vorgesehen sind.

Achtung! – bestimmte Teile des Produktes können Schadstoffe oder gefährliche Substanzen enthalten, die, falls in die Umwelt gegeben, schädliche Wirkungen auf die Umwelt und die menschliche Gesundheit haben könnten.

Wie durch das Symbol seitlich angegeben, ist es verboten, dieses Produkt zum Haushaltsmüll zu geben. Daher differenziert nach den Methoden entsorgen, die von den auf Ihrem Gebiet gültigen Verordnungen vorgesehen sind, oder das Produkt dem Verkäufer beim Kauf eines neuen, gleichwertigen Produktes zurückgeben.



Achtung! – die örtlichen Verordnungen können schwere Strafen im Fall einer widerrechtlichen Entsorgung dieses Produktes vorsehen.

7 Was tun, wenn... kurzer Leitfaden, wenn etwas nicht funktioniert!

❑ Nachdem der Motor gespeist ist, wird kein Biepton abgeben und der Eingang Schrittbetrieb verursacht keine Bewegung.

Prüfen, ob der Motor mit der vorgesehenen Netzspannung gespeist ist; falls die Versorgung korrekt 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, ob der Eingang "Schrittbetrieb" funktioniert, indem die Leiter weiß und schwarz-weiß kurz miteinander vereint werden.
- Prüfen, dass mindestens ein Sender gespeichert ist und kontrollieren, dass der Motor beim Einschalten kurze Bieptöne abgibt.
- Prüfen, ob Sender und Motor in Verbindung stehen, indem mindestens 5 Sekunden auf Taste ■ (2) eines Senders (gespeichert oder nicht) gedrückt wird; wenn man einen Biepton hört, empfängt der Motor das Sendersignal und man kann daher auf die letzte Überprüfung übergehen; andernfalls die nächste Überprüfung ausführen.

- Mit diesem erfahrungsgemäßen Test prüfen, ob der Sender das Funksignal korrekt abgibt: auf eine Taste drücken und die LED der Antenne eines handelsüblichen Funkgeräts (besser nicht teuer) nähern, das eingeschaltet und auf FM Frequenz 108,5 MHz gestellt sein muss: man müsste ein leichtes, pulsierendes und krächzendes Geräusch hören.
- 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 Bieptöne, aber es erfolgt keine Bewegung.**
Die Funksteuerung ist nicht synchronisiert: die Speicherung des Senders muss wiederholt werden.

❑ **Nach einem Befehl hört man 10 Bieptöne, dann startet die Bewegung.**
Die Selbstdiagnose der gespeicherten Parameter hat einen Fehler wahrgenommen (Positionen, TTBUS-Adresse, Windstufe sind falsch); die Programmierungen wiederholen.

❑ **Beim Abstieg, bevor die vorgesehene Position (Pos.“0”, Pos.“1”) erreicht wird, hält der Motor an und versucht dann 3 Mal, wieder zu starten.**

Kann normal sein: wenn beim Anstieg ein zu großer Kraftaufwand bemerkt wird, wird der Motor ca. 1 Sekunde lang abgeschaltet, dann wird versucht, die Bewegung zu beenden; prüfen, ob die Bewegung durch etwas behindert ist.

❑ **Beim Abstieg, bevor die vorgesehene Position (Pos.“1”, Pos “1”) erreicht wird, hält der Motor an.**

Kann normal sein: wenn beim Abstieg ein zu großer Kraftaufwand bemerkt 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 gespeichert sind, kann die Motorbewegung in An- und Abstieg nur mit der Todmannfunktion erfolgen (infolge eines Steuerbefehls). Die Positionen "0" und "1" programmieren.

❑ **Der Motor bewegt sich während des Anhebens korrekt, aber während des Senkens im Todmannbetrieb.**

Die Selbstdiagnose der gespeicherten Parameter hat eine Störung in der Position des Motors festgestellt. Die Markise steuern, bis der ganze Anstiegsvorgang abgeschlossen ist.

Technische Merkmale der Rohrmotoren NEOMAT-MT und NEOMAT-LT

- **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:** NEOMAT-MT = 45 mm; NEOMAT-LT = 58 mm
- **Präzision (Auflösung) des elektronischen Endschalters:** größer als 0,55° (hängt von der NEOMAT-TT Version ab)
- **Präzision der Endschalterpositionen:** Klasse 2 ($\pm 5\%$)
- **Mechanische Beständigkeit:** gemäß EN 14202
- **Dauerbetriebszeit:** max. 4 Minuten
- **Schutzart:** IP 44
- **Betriebstemperatur:** -20 °C
- **Länge des Anschlusskabels:** 3 m
- **Spannung der Signale (Schrittbetrieb, TTBUS...):** ca. 24 V $\overline{\text{---}}$
- **Stufen des Windwächters:** 5 gleich ca. 5, 10, 15, 30 oder 45 Km/h (mit den Windwächtern VOLO oder VOLOS)
- **Stufen des Sonnewächters:** 5 gleich ca. 5, 10, 15, 30 oder 45 Km/h (mit VOLOS)
- **Länge der Signalkabel (Schrittbetrieb, TTBUS...):** max. 30 m, falls in der Nähe anderer Kabel, andernfalls 100 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 Wetterwächter VOLO-S-Radio
- **Reichweite der Sender:** ca. 150 m auf freiem Feld und 20 m in Gebäuden (*)

Anmerkungen:

- (*) Die Reichweite der Sender kann von anderen Vorrichtungen beeinträchtigt werden, die mit derselben Frequenz in der Nähe in Betrieb sind (zum Beispiel Kopfhörer, Alarmsysteme usw.), wodurch Störungen mit dem Empfänger hervorgerufen werden. Im Falle starker Störungen kann Nice keine Garantie über die reelle Reichweite ihrer Funkgeräte bieten.
- Alle angegebenen technischen Merkmale beziehen sich auf eine Temperatur von 20°C ($\pm 5^\circ\text{C}$).
- Nice S.p.a. behält sich das Recht vor, jederzeit als nötig betrachtete Änderungen am Produkt vorzunehmen, wobei Funktionalitäten und Einsatzzweck beibehalten werden.

EG-Konformitätserklärung

Hiermit erklärt Nice S.p.A., dass die Produkte: **Neomat MT**, **Neomat LT** den grundlegenden Anforderungen sowie den übrigen einschlägigen, von den Richtlinien **1999/5/EG**, **2006/95/EG**, **2004/108/EG** festgelegten Bestimmungen entsprechen. Die EG-Konformitätserklärung kann auf der Webseite www.nice-service.com eingesehen und ausgedruckt, oder direkt bei der Firma Nice S.p.A angefordert werden.

Ing. **Luigi Paro**
(Geschäftsführer)



Środki ostrożności i uwagi w zakresie bezpieczeństwa

UWAGA! - Niniejsza instrukcja zawiera ważne zalecenia dla bezpieczeństwa związane z **INSTALOWANIEM i UŻYTKOWANIEM** produktu; instrukcje należy przechowywać do przyszłej konsultacji.

UWAGA! - Niewłaściwa instalacja może skutkować ciężkimi obrażeniami. Z tego też powodu podczas pracy należy przestrzegać wszystkie instrukcje instalowania znajdujące się w niniejszej instrukcji.

UWAGA! - Mając na uwadze bezpieczeństwo pracowników należy przestrzegać niniejsze instrukcje.

- Silniki z serii NEOMAT-T, w wersjach NEOMAT-MT Ø45mm i NEOMAT-LT Ø58mm są przeznaczone do zautomatyzowania markiz wyposażonych w skrzynkę nadkrośną; **każde inne ich zastosowanie jest nieprawidłowe i zabronione!**
- Siłowniki zaprojektowane są do użytku w zespołach mieszkaniowych; czas pracy ciągłej przewidziany jest na 4 minuty.
- Przy wyborze typu silnika, w zależności od jego zastosowania, należy mieć na uwadze moment nominalny i czas funkcjonowania wskazany na tabliczce znamionowej.
- Minimalna średnica rury w jakiej może być zamontowany silnik wynosi 52 mm dla NEOMAT-MT z momentem do 35Nm, 60 mm dla NEOMAT-MT z momentem wyższym od 35Nm i 70 mm dla NEOMAT-LT.
- Instalacja musi być wykonana przez personel techniczny z zgodnie z normami bezpieczeństwa.
- Przed przystąpieniem do instalowania należy odsunąć wszystkie niepotrzebne przewody elektryczne, a wszystkie mechanizmy zbędne dla funkcjonowania napędu powinny zostać unieruchomione.
- Części ruchome siłownika powinny być 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 od 0,4 m.
- Przewód PCV znajdujący się na wyposażeniu siłowników serii NEOMAT-T sprawia, że są one odpowiednie do instalowania we wnętrzach; do użytku zewnętrznego należy osłonić cały przewód przy pomocy pancerza izolacyjnego, lub zamówić odpowiedni przewód typu S05 RN-F.
- Chronić siłownik przed zgnieciem, uderzeniem, spadnięciem lub kontaktem z płynami jakiegokolwiek rodzaju; nie dziurawić i nie wkręcać śrub na całej długości rury; patrz **rys. 1**.
- Przycisk sterujący powinien być widoczny podczas użytkowania, ale powinny być odległy od części ruchomych i znajdować się na wysokości przynajmniej 1,5 m.
- Nie wykonywać żadnych zmian i modyfikacji, jeśli nie są one przewidziane w niniejszej instrukcji; operacje tego rodzaju mogą jedynie spowodować niewłaściwe działanie; NICE nie bierze odpowiedzialności za szkody spowodowane przez zmodyfikowany produkt.
- W celu konserwacji oraz naprawy prosimy o zwrócenie się do kompetentnego personelu technicznego.
- Powstrzymać od zbliżania się do rolety ludzi, kiedy jest w ruchu.
- Nie uruchamiać rolety, jeśli w pobliżu są wykonywane prace, na przykład: mycie szyb; w przypadku napędu automatycznego należy także odłączyć zasilane elektryczne.
- Nie pozwalać dzieciom bawić się sterownikami i trzymać nadajniki poza ich zasięgiem.
- Jeśli występują; często sprawdzać sprężyny wyważające lub stopień zużycia linek.

UWAGA! - Czujniki klimatyczne z serii Volo i Nemo nie mogą być uwzględniane jako urządzenia zabezpieczające, które zapobiegają uszkodzeniu markizy w wyniku padającego deszczu lub silnego wiatru (w rzeczywistości zwykła awaria zasilania elektrycznego uniemożliwiłaby automatyczne zwinięcie markizy). Czujniki klimatyczne są uwzględniane jako część automatyki, użyteczna dla zabezpieczenia markizy oraz dla zapewnienia komfortu podczas jej używania. Firma Nice zrzeka się wszelkiej odpowiedzialności za szkody materialne, poniesione w wyniku wystąpienia zjawisk atmosferycznych niestwierdzonych przez czujniki urządzenia.

UWAGA! - W przypadku deszczu i gdy spad markizy jest mniejszy od 25% lub innej wartości wskazanej przez producenta należy ją nawinąć, aby zapobiec tworzenia się zbieraniu się wody w zagłębieniach materiału.

UWAGA! - W przypadku mrozu: poruszając markizą można uszkodzić mechanizm.

UWAGA! - W niektórych fazach programowania są wykorzystywane ograniczniki mechaniczne rolety do zablokowania ruchu silnika; dlatego należy wybrać silnik z momentem obrotowym najbardziej odpowiednim dla parametrów rolety, uwzględniając rzeczywiste obciążenie i unikając silników o zbyt dużej mocy.

1 Opis produktu

Siłowniki serii NEOMAT-T w wersjach NEOMAT-MT o śr. 45 mm oraz NEOMAT-LT o śr. 58 mm są siłownikami elektrycznymi wyposażonymi w ogranicznik obrotów i po jednej stronie zakończonych są odpowiednim wałkiem, na którym można zamocować koła napędowe (patrz **rys. 2**). Instalacja silnika następuje poprzez włożenie go do rury markizy; jest on w stanie wprowadzić w ruch roletę podczas podnoszenia i opuszczania.

Wbudowana w siłowniku centrala posiada elektroniczny system wyłącznika krańcowego o dużej precyzji, który w sposób ciągły odczytuje pozycję markizy.

W fazie programowania wpisuje się położenia graniczne: zasłony zamkniętej i zasłony otwartej (i ewentualne pozycje pośrednie); ruch zatrzyma się automatycznie po dojściu do tych dwóch pozycji. Elektroniczny wyłącznik krańcowy jest w stanie skompensować ewentualne wydłużenia płótna (funkcja „CAT”) gwarantując perfekcyjne zamykanie skrzyni i zapobiegając rozluźnieniu się płótna, kiedy jest otwarta.

Aby zapobiec nadmieremu naciąganiu płótna w przypadku, kiedy markiza jest całkowicie zamknięta, silniki z serii NEOMAT-T dysponują funkcją redukcji momentu obrotowego (funkcja „RDC”), która redukuje do około 50% moment obrotowy silnika krótko przed zamknięciem markizy. Ta funkcja może być dezaktywowana z pomocą nadajnika (patrz 4.3.2) lub specjalnych urządzeń do programowania TTP i OTT-View, które umożliwiają również wybór redukcji na 3 poziomach: przy około 50, 40 lub 30% momentu obrotowego.

Funkcje CAT i RDC zostały opracowane do symulacji zachowania osoby, która ręcznie, ostrożnie i starannie odwija i zawija markizę.

Siłowniki serii NEOMAT posiadają kartę elektroniczną z odbiornikiem radiowym pracującym na częstotliwości 433.92 MHz z technologią rolling code, w celu zagwarantowania wysokiego poziomu bezpieczeństwa. W każdym siłowniku możliwe jest wyczytanie do 14 nadajników serii ERGO, PLANO oraz NICEWAY; patrz **rys. 3**, co umożliwi sterowanie siłownikiem na odległość, lub do 3 radiowych czujników wiatru i słońca „VOLO S RADIO” lub „NEMO”, które automatycznie sterują siłownikiem w zależności od sytuacji pogodowej. Programowanie pozycji krańcowych i niektórych funkcji dodatkowych możliwe jest bezpośrednio z nadajników, a sygnał akustyczny „Bip” kierował będzie każdą fazą. Dostępne jest wejście do sterowania siłownikami także przyciskiem zewnętrznym (z funkcją Krok po kroku) lub za pomocą linii „TTBUS”. Alternatywnie wobec przycisku Krok po kroku w TTBUS możliwe jest podłączenie specjalnej fotokomórki F210S, która wykrywa obecność ewentualnych przeszkód uniemożliwiających wykonanie manewru opadania. Szczegóły znajdują się w instrukcjach fotokomórki F210S.

Do wejścia czujników klimatycznych można podłączyć opcjonalne czujniki wiatru, słońca i deszczu, które automatycznie włączają siłownik, kiedy sytuacja pogodowa będzie tego wymagała.

W siłownikach NEOMAT-T można zaprogramować pewne funkcje, które rozwiązują specyficzne problemy (**rys. A**):

– **FRT**: funkcja ta służy do nawijania płótna w ilości zaprogramowanej po jej całkowitym odwinięciu. Służy do usunięcia nieestetycznych zwolnień płótna, kiedy markiza jest otwarta. Dodatkowe informacje znajdują się w **tabeli A10**.

– **FTC**: służy do napędu markiz, których naciąg utrzymywany jest specjalnym mechanizmem automatycznego zaczepu, jak na przykład w przypadku markizy w formie daszku. Dodatkowe informacje znajdują się w **tabeli A11**.

2 Instalowanie

UWAGA! - Niewłaściwa instalacja może skutkować ciężkimi obrażeniami.

Przygotować siłownik według następującej sekwencji czynności (patrz **rys. 4 - 5 - 6**):

01. Wsunąć koronę wyłącznika krańcowego (E) na siłownik (A) do momentu zasilenia jej na odpowiednią tulejkę zderzaka (F) dopasowując dwa wycięcia; docisnąć aż do zetknięcia się obu, jak to wskazano na **rys. 5-(1)**.
02. Założyć Kolo napędowe (D) na wale siłownika.
03. W NEOMAT-MT zamocować kolo napędowe przy pomocy sprężystego pierścienia dociskowego. W NEOMAT-LT zamocować kolo napędowe przy pomocy podkładki i nakrętki M12.
04. Wsunąć tak złożony siłownik do rury nawijania aż do jej nasunięcia na wieniec tulei (E). Zamocować kolo napędowe (D) do rury nawojowej przy pomocy śruby M4x10 tak, aby uniknąć możliwych poślizgów i przesunięć osiowych siłownika (**rys. 6**).
05. Na koniec zablokować głowicę siłownika w stosownym wsporniku (C), z użyciem ewentualnej części dystansowej, haczyków lub zawleczek (B).

2.1 - Połączenia elektryczne

UWAGA! - Przy podłączeniu siłownika należy zastosować **przełącznik wielobiegunowy do odłączenia od sieci elektrycznej, w którym odległość pomiędzy stykami wynosi co najmniej 3 mm (przełącznik lub gniazdo i wtyczka, itp.)**

UWAGA! - Skrupulatnie przestrzegać przewidzianych połączeń; w wypadku wątpliwości nie próbować niepotrzebnie, ale zapoznać się z odpowiednimi szczegółowymi instrukcjami technicznymi, które dostępne są także na stronie internetowej: www.niceforyou.com. Błędne połączenie może doprowadzić do uszkodzenia lub stworzenia zagrożenia.

Przewód do połączeń elektrycznych siłownika NEOMAT-MT oraz NEOMAT-LT składa się z 6 żył, 3 żyły (etykieta żółta) służą do zasilania z sieci, a 3 żyły (etykieta fioletowa) służą do sygnałów sterujących.

Aby dokonać połączenia elektryczne patrz **rys. B**. Urządzenia zasilaniowe nie są dostarczone z produktem.

2.1.1 - Zasilanie sieciowe (brązowy + niebieski + żółto/zielony)

Zasilanie elektryczne napięciem sieciowym powinno być podłączone do przewodów: brązowy (faza); niebieski (neutralny) i żółto/zielony (ziemięcie).

UWAGA! - Pod żadnym pozorem nie podłączać zasilania sieciowego (230V lub 120V) do innych przewodów.

2.1.2 - Wejście „Krok po kroku” (biały + czarno/biały)

W celu sterowania napędem w trybie ręcznym możliwe jest podłączenie styków zwykłego przycisku pomiędzy przewodem białym (wejście krok po kroku) i czarno/białym (wspólny). Tryb pracy odbywa się według następującej sekwencji: podnoszenie-stop-opuszczanie-stop.

Jeśli przycisk zostanie wciśnięty przez więcej niż 3 sekundy (ale mniej niż 10 sekund), to zawsze uruchamia się manewr podnoszenia (odpowiadający przyciskowi ▲ nadajników). Jeśli przycisk będzie wciśnięty przez więcej niż 10 sekund to uruchamiany zostanie manewr opuszczania (odpowiadający przyciskowi ▼). Ta charakterystyka może być przydatna dla „synchronizacji” większej liczby siłowników do wykonania tej samej czynności niezależnie od stanu, w jakim się znajdują.

2.1.3 - Wejście „TTBUS” (biały + czarno/biały)

„TTBUS” jest to system opracowany do kontrolowania pojedynczych siłowników lub centralek sterowniczych, do maksymalnie 100 urządzeń, poprzez zwykle równoległe ich podłączenie jedynie 2 przewodami. Dodatkowe informacje zawarte są w instrukcjach wyrobów kompatybilnych z wyrobami TTBUS. Do wejścia TTBUS można podłączyć programatory TTP, TTI i O-View TT, które umożliwiają uproszczenie czynności programowania i zarządzania urządzeniami; dodatkowe informacje zawarte są w odpowiednich podręcznikach.

2.1.4 - Wejście „Fotokomórka F210S” (biały + czarno/biały)

Do wejścia „Fotokomórka F210S” można podłączyć specjalną fotokomórkę F210S do wykrywania obecności ewentualnych przeszkód i ewentualnego uniemożliwienia manewru opuszczania. Dodatkowe informacje na temat połączeń znajdują się w podręczniku instrukcji obsługi fotokomórki F210S.

UWAGA! - Wejścia Krok po kroku, TTBUS oraz F120S są alternatywne w stosunku do siebie bowiem wykorzystują fizycznie te same przewody biały + biało/czarny, zatem może być stosowany tylko jeden rodzaj wejścia na raz.

2.1.5 - Czujniki pogodowe

(czarno/biały + pomarańczowo/biały)

Do wejścia „Czujniki pogodowe” (pomiędzy Wspólnym i wejściem Czujników pogodowych) podłączyć można prosty czujnik wiatrowy (anemometr) lub specjalny czujnik wiatr-słońce-deszcz.

W przypadku używania czujników wiatru jest możliwe podłączenie do tego samego czujnika do 5 silników lub central, wykorzystując połączenie równoległe (przestrzegaj biegunowości sygnałów).

Uwaga! - Pomimo, że jest to możliwe nie zaleca się podłączania jednego czujnika słońca do kilku silników. Istotnie, nawet jeśli progi różnych silników są wyregulowane na tę samą wartość, każdy silnik wykonuje własny pomiar i automatyczne operacje markiz nie byłyby wykonywane jednocześnie.

Aby wprawić w ruch kilka silników jednocześnie należy wykorzystać czujniki z własną regulacją progu, jak na przykład modele Volo ST, Volo S Radio i Nemo.

2.2 - Kierunek wyjścia przewodu (rys. C)

(Tylko dla modelu NEOMAT-LT) – W celu dokonania zmiany kierunku wyjścia przewodu wystarczy: **01.** Wysunąć osłonę w kierunku do góry. **02.** Wygiąć przewód w żądanym kierunku. **03.** Założyć osłonę dociskając ją na siłę do jej gniazda.

2.3 - Złącze i przewód zasilający

(Tylko dla modelu NEOMAT-MT) – Informacje zawarte w tym rozdziale są przeznaczone wyłącznie dla personelu technicznego serwisu.

UWAGA! - Gdy przewód zasilający jest uszkodzony należy go wymienić na identyczny dostępny u producenta lub w serwisie technicznym.

Jeżeli stanie się konieczne odłączenie silnika od przewodu zasilającego postępuj w następujący sposób **(rys. D)**:
a) - Przekręcić tuleję do momentu dopasowania nacięcia do jednego z ząbków zaczepu, po czym odcepić.
b) - Powtórzyć czynność dostosowania do następnego ząbka.
c) - Zgiąć przewód w kierunku do wnętrza i ściągnąć zabezpieczenie odkręcając delikatnie w kierunku na zewnątrz.
d) - Pociągnąć i wyciągnąć łącze.

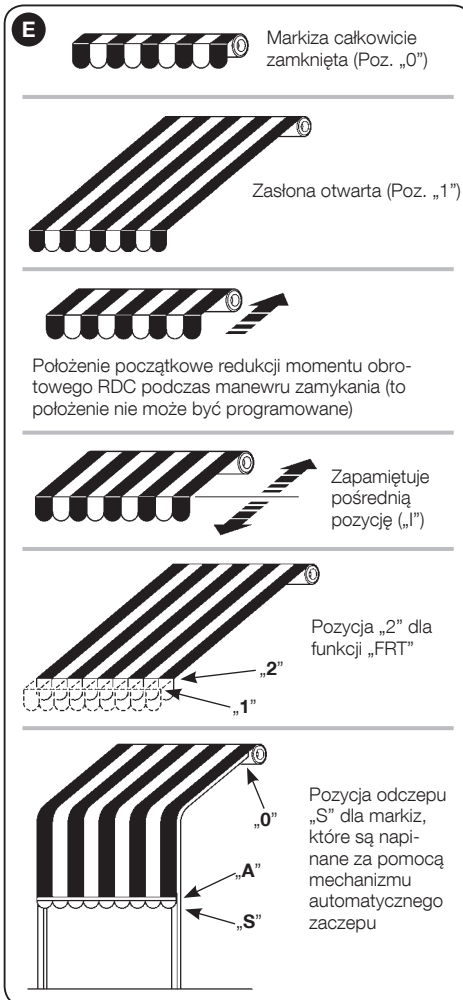
3 Regulacje

Siłowniki rurowe serii NEOMAT przewidują zastosowanie systemu wyłączników krańcowych elektromechanicznych, które przerywają ruch, gdy markiza lub roleta osiąga pozycje końcowe otwarcia lub zamknięcia. Te pozycje mają być czytane odpowiednią fazą programowania, która ma być wykonana w siłowniku zamontowanym i z całkowicie zainstalowaną markizą.

(rys. E) Jeśli pozycje „0” (markiza zamknięta) i „1” (markiza otwarta) nie zostały jeszcze wczytane można również sterować siłownikiem, ale ruch ma być wykonany ręcznie.

Jest również możliwe zaprogramowanie następujących położeń:

- Położenie pośrednie „1” umożliwiające częściowe otwarcie markizy. To położenie może być programowane również w innym czasie.
- Pozycja „2” niezbędna do uaktywnienia funkcji „FRT” służy do naciągania płótna, kiedy markiza jest całkowicie otwarta.
- Funkcja „FTC” do automatyzacji markiz z mechanizmem do automatycznego zaczepiania.



4 Programowanie

Faza programowania podzielona jest na 3 części:

1. Wczytywanie nadajników
2. Automatyczne programowanie pozycji „0” i „1”
3. Programowanie opcjonalne

Aby nadajnik mógł sterować siłownikiem serii NEOMAT-T koniecznym jest przeprowadzenie fazy programowania w sposób wskazany w tabeli A1.

UWAGA:










- **Wszystkie sekwencje zapisywania odbywają się na czas, co oznacza, że należy je wykonać w granicach przewidzianego czasu.**
- W przypadku nadajników obsługujących więcej „grup”, przed przystąpieniem do programowania należy dokonać wyboru grupy nadajnika, do której siłownik zostanie dostosowany.
- Wczytywanie poprzez fale radiowe odbędzie się we wszystkich odbiornikach, jakie znajdują się w promieniu zasięgu nadajnika; wskazane jest więc, aby był zasilany tylko ten, którego czynność ma dotyczyć.

Można sprawdzić, czy w siłowniku są już wczytane nadajniki; w tym celu wystarczy sprawdzić ilość sygnałów akustycznych „Bip”, wydanych w chwili włączania siłownika:

- **2 długie Bip** = Brak wczytanego nadajnika.
- **2 krótkie Bip** = Już istnieją wczytane nadajniki.

4.1 - Programowanie nadajników














Tabela „A1” - Wczytywanie pierwszego nadajnika (w Trybie I)

- | | |
|---|--|
|   | 01. Podłączyć siłownik do zasilania sieciowego, natychmiast usłyszymy 2 długie Bip. |
|  3s... | 02. W ciągu do 5 sekund przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  nadajnika, który chcemy wczytać (przez około 3 sekundy). |
|     | 03. Zwolnić przycisk  przy pierwszym z trzech Bip, które potwierdzają wczytanie. |

Aby wczytać pozostałe nadajniki patrz tabela A2.

Gdy jeden lub więcej nadajników został już wczytany, możliwe jest wczytanie innych w sposób podany w tabeli A2.

Tabela „A2” - Wczytywanie pozostałych nadajników (w Trybie I)



























- | | |
|--|---|
| nowy  5s...  | 01. Wcisnąć i przytrzymać przycisk  nowego nadajnika (około 5 sekund), aż do usłyszenia Bip; następnie zwolnić przycisk  . |
| stary   x 3 | 02. Powoli 3 krotnie przycisnąć przycisk  starego nadajnika już wczytanego. |
| nowy     | 03. Wcisnąć ponownie przycisk  nowego nadajnika. Zwolnić przycisk  po pierwszym z 3 Bip, które potwierdzają wczytanie. |

Uwaga: jeśli pamięć urządzenia jest zapełniona (14 nadajników) usłyszy się 6 Bip i nadajnik nie będzie mógł zostać wczytany.

4.2 - Programowanie pozycji „0” i „1”

Aby zaprogramować pozycje należy zastosować pilot już wczytany w Trybie I. Dopóki do centrali nie zostaną wczytane prawidłowe pozycje „0” i „1” ruch może być wykonany tylko ręcznie. Na początku kierunek silnika nie jest określony, ale po skompletowaniu punktu 1 z tabeli „A3” kierunek silnika zostanie automatycznie dostosowany do przycisków nadajników. Aby zaprogramować pozycje 0 i 1 wykonać procedurę skazaną w tabeli „A3”.

Tabela „A3” - Automatyczne programowanie pozycji „0” i „1”

- | | |
|--|---|
|    | 01. Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  lub przycisk  pilota wczytanego aż do momentu całkowitego nawinięcia się markizy i automatycznego zatrzymania się siłownika. |
|  | 02. Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  , który opuszcza zasłonę. |
|   | 03. Zwolnić przycisk  kiedy markiza dojdzie do żądanej pozycji („1”). Jeśli jest to konieczne wyregulować pozycję przyciskiem  i  . |
|  5s...  | 04. Przytrzymać wciśnięty przycisk  nadajnika aż do usłyszenia Bip (po około 5 sekundach). |
|   5s...   | 05. Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk  do usłyszenia 4 szybkich Bip. |
|      | 06. Przcisnąć przycisk  do momentu usłyszenia 3 Bip, a krótki ruch nawijania lub obniżania zaszygnalizuje, że wartość została wczytana. |

4.3 - Programowanie opcjonalne


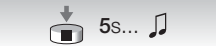


Wszystkie programowania opcjonalne są możliwe tylko po zaprogramowaniu pozycji „0” i „1”.

4.3.1 - Zapamiętuje pośrednią pozycję „I”

Kiedy już jest wczytana pozycja pośrednia „I” można będzie poruszyć markizę do pozycji „I” jednocześnie wciśnięciem 2 przycisków ▲ ▼ nadajnika.

Aby wczytać pozycję pośrednią należy wykonać procedurę wskazaną w tabeli „A4”:

Tabela „A4” - Programowanie pośrednią pozycję „I”

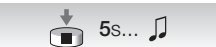


	01. Przciskając przyciski ▲ ■ ▼ nowego nadajnika ustawić markizę na pozycji jaka zamierza się wczytać jako pozycje „I”.
	02. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika aż do usłyszenia Bip (po około 5 sekundach).
	03. Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne ■ sekund przycisk 5 do usłyszenia 4 szybkich Bip.
	04. Przycisnąć jednocześnie przyciski ▼ ▲ do momentu, kiedy 3 Bip zaszygnalizują, że wartość została wczytana.

4.3.2 - Dezaktywacja lub ponowna aktywacja redukcji momentu obrotowego podczas zamykania (RDC)

Redukcja momentu obrotowego jest funkcją, która powoduje zredukowanie momentu rozciągającego krótko przed całkowitym zwinięciem markizy w skrzynce nadokiennej, aby w ten sposób zapobiec nadmiernemu wyciąganiu płótna. Ta funkcja jest uaktywniana automatycznie po zaprogramowaniu wartości 0 i 1 (programowanie następuje zawsze przy maksymalnej sile), ale może być dezaktywowana (lub ponownie uaktywniona).

Uwaga - automatyczne uaktywnienie funkcji RDC nie nastąpi, jeżeli programowanie poleżeń jest wykonywane z pomocą programatorów TTP, TTI i O-ViewTT; w tych przypadkach, jeżeli jest to wymagane, funkcja może być uaktywniana w trybie ręcznym.

Tabela „A5” - Dezaktywacja lub ponowna aktywacja redukcji momentu obrotowego (RDC)

	01. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika już wczytanego aż do usłyszenia Bip (około 5 sekund).
	02. Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ do usłyszenia 4 szybkich Bip.
	03. Wciśnij przycisk ■, aż do rozpoczęcia sygnałów dźwiękowych: 3 sygnały dźwiękowe wskazują RDC aktywny (zamykanie przy zredukowanym momencie obrotowym); 5 sygnałów wskazuje RDC nieaktywny (zamykanie przy maksymalnym momencie obrotowym).


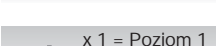
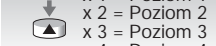
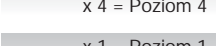
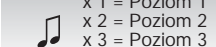
4.3.3 - Programowanie poziomu RDC za pomocą nadajnika

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

Poziom 1 → Dioda TTP zapalona, niemigająca

Poziom 2 →

Tabela „A6” - Programowanie poziomu RDC za pomocą nadajnika

	01. Wcisnąć równocześnie przyciski ▲ oraz ■ na nadajniku wczytanym w „Trybie 1”, do momentu, aż silnik wyda jeden sygnał „bip”.
	02. W ciągu 5 sekund w odstępie 2 sekund wcisnąć przycisk ▲ na nadajniku, aby wybrać żądany poziom (1 naciśnięcie = poziom 1; 2 naciśnięcia = poziom 2.....4 naciśnięcia = poziom 4).
	03. Zaczekać, aż silnik potwierdzi za pomocą sygnału „bip” właśnie wybrany poziom (np.: 3 sygnały „bip” = wybrany poziom: 3).
	04. W ciągu 5 sekund od ostatniego sygnału „bip” zatwierdzić poziom, wciskając na krótko przycisk ■.
	05. Jeżeli procedura została wykonana prawidłowo, silnik wyda 3 sygnały „bip”.

4.3.4 - Kasowanie poleżeń

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

Tabela „A7” - Kasowanie Pośredniej pozycji „I”

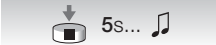


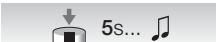
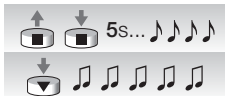
	01. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika wczytanego, aż do usłyszenia Bip (około 5 sekund).
	02. Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne ■ sekund przycisk 5 do usłyszenia 4 szybkich Bip.
	03. Przycisnąć jednocześnie przyciski ▼ ▲ do momentu, kiedy 5 Bip zaszygnalizują, że pozycja pośrednia już została skasowana.

Tabela „A8” - Kasowanie pozycji „0” i „1”

	01. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika wczytanego aż do usłyszenia Bip (około 5 sekund).
---	---



02. Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne ■ sekund przycisk 5 do usłyszenia 4 szybkich Bip.

03. Przycisnąć przycisk ▼ do momentu, kiedy 5 Bip zasygnalizują, że pozycje „0” i „1” zostały skasowane.

UWAGA: Po skasowaniu położeń „0” i „1” markiza będzie się przesuwać w trybie ręcznym i stanie się konieczne wczytanie nowych położeń.

Uwaga: Nie zostaną skasowane pozycje pośrednie „l” i ewentualnie zaprogramowana funkcja RDC. Jeśli zamierza się skasować wszystko (wraz z kodami nadajników) kierować się wskazówkami z tabeli „A14”.

4.3.5 - Sterowanie pogodowe

Reakcja na nasłonecznienie:

- Po przekazaniu przez czujnik klimatyczny sygnału o przekroczeniu progu nasłonecznienia, silnik wykona otwarcie markizy.
- Po przekazaniu przez czujnik klimatyczny sygnału o zbyt niskim progu nasłonecznienia, silnik wykona zamknięcie markizy.

Szczególne przypadki:

- Słońce nie jest zjawiskiem blokującym, to użytkownik może w dowolnym momencie zdecydować o zamknięciu, otwarciu lub regulacji otwarcia markizy zgodnie z upodobaniem.
- Kiedy czujnik pogodowy wyśle sygnał o zbyt niskim poziomie nasłonecznienia, silnik za każdym razem zwinie markizę.

Reakcja na deszcz:

- Po wydaniu przez czujnik pogodowy sygnału o wystąpieniu opadów deszczu, silnik opuści lub podniesie markizę, w zależności od wybranego wcześniej kierunku ruchu, blokując układ sterowania dotyczący słońca.
- Kiedy opady deszczu zakończą się, silnik przywróci układ sterowania dotyczący słońca.

Szczególne przypadki:

- Deszcz nie jest zjawiskiem blokującym, to użytkownik może w dowolnym momencie zdecydować o zamknięciu, otwarciu lub regulacji otwarcia markizy zgodnie z upodobaniem.
- Oddziałując na markizę, otwierając ją lub zamykając podczas deszczu, silnik co 15 minut usiłuje przywrócić warunki występujące na początku zdarzenia (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 nadmiernego 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 automatykę.

Szczególne przypadki:

- Wiatr jest elementem blokującym, powoduje zablokowanie poleceń wysyłanych przez użytkownika oraz układy sterowania słońce/deszcz, w celu zabezpieczenia markizy przed potencjalnym uszkodzeniem.

Funkcja przycisku nadajnika SUN ON:

Po uruchomieniu za pomocą nadajnika funkcji SUN ON silnik natychmiast odpowie na układ klimatyczny dotyczący SŁONCA. Jeżeli występuje nasłonecznienie, markiza zostanie natychmiast opuszczona. Natomiast jeśli nasłonecznienia nie występuje, nic się nie wydarzy.

4.3.6 - Programowanie poziomu interwencji czujnika pogodowego „wiatr”

Jeśli do wejścia „czujniki” podłączony zostanie czujnik wiatru z serii „VOLO” lub „VOLO S”, uruchamia się zabezpieczenie „wiatru”, to znaczy automatyczne wycofanie markizy w przypadku, gdy siła wiatru przekracza zaprogramowany poziom. Jeśli poziom zostanie przekroczony przez ponad 3 sekundy, uruchamia się polecenie odpowiadające przyciskowi ▲ i zablokowany zostaje każdy inny ruch do chwili, gdy wiatr nie powróci poniżej zaprogramowanego poziomu na przynajmniej 1 minutę. Możliwe jest wybranie poziomu zadziałania spośród 5 poziomów: 1=5km/godz, 2=10km/godz, 3=15km/godz, 4=30km/godz e 5=45km/godz. (poziom fabryczny to nr 3). W przypadku zastosowania czujnika „VOLO ST” lub czujników radiowych Volo S Radio i Nemo, progi zadziałania wiatru są programowane bezpośrednio w czujniku (przeczytaj odpowiednie instrukcje obsługi).

Aby zmienić zaprogramowany poziom:

Tabela „A9” - Zmienić poziom interwencji zabezpieczenia „wiatr”

	<p>01. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika wczytanego (około 5 sekund) aż do usłyszenia Bip; następnie zwolnić przycisk ■.</p>
	<p>02. Wcisnąć powoli przycisk ▲ tyle razy (1, 2, 3, 4 lub 5) ile wynosi numer wybranego poziomu.</p>
	<p>03. Po kilku chwilach da się słyszeć ilość Bip równa wybranemu numerowi poziomowi.</p>
	<p>04. Wcisnąć i zwolnić przycisk ■ dla zatwierdzenia.</p>

Jeśli w punkcie 3 nie słycał ilości Bip równej numerowi wybranego poziomu, wystarczy nie wciskać żadnego przycisku i odczekać kilka sekund w celu zakończenia bez zmiany poziomu.

4.3.7 - Programowanie poziomu interwencji czujnika „słońce”

Jeśli do wejścia „czujniki” podłączony zostanie czujnik słońca „VOLO-S” uruchamia się automatyka „słońce”, to znaczy automatyczne opuszczanie markizy w przypadku, gdy „słońce” przekroczy zaprogramowany poziom. Jeśli poziom zostanie przekroczony przez ponad 2 minuty, uruchamia się polecenie odpowiadające przyciskowi ▼; następnie, jeśli „słońce” opada poniżej zaprogramowanego poziomu na 15 minut, uruchamia się polecenie odpowiadające przyciskowi ▲.

Możliwe jest wybranie poziomu zadziałania „słońce” spośród 5 poziomów: 1=5Klux, 2=10Klux, 3=15Klux, 4=30Klux e 5=45Klux (fabrycznie ustawiony jest poziom 3).

Tabela „A10” - Zmiana poziomu zadziałania automatyki „słońce”

W przypadku zastosowania czujnika „VOLO ST” lub czujników radiowych Volo S Radio i Nemo, progi zadziałania słońca są programowane bezpośrednio w czujniku (przeczytaj odpowiednio instrukcję obsługi).

	01. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika wczytanego (około 5 sekund) aż do usłyszenia Bip; następnie zwolnić przycisk ■ .
	02. Wcisnąć powoli przycisk ▼ tyle razy (1, 2, 3, 4 lub 5) ile wynosi numer wybranego poziomu.
	03. Po kilku chwilach usłyszysz się ilość Bip równa wybranemu numerowi poziomu.
	04. Wcisnąć i zwolnić przycisk ■ dla zatwierdzenia.

Jeśli w punkcie 3 nie słychać ilości Bip równej numerowi wybranego poziomu, wystarczy nie wciskać żadnego przycisku i odczekać kilka sekund w celu zakończenia fazy ale bez zmiany poziomu.

4.3.8 - Zmiana kierunku zadziałania w przypadku deszczu

Jeżeli będzie używany czujnik deszczu Nemo WSRT, w przypadku odczytania obecności deszczu wysyła on informację do silników i steruje ruchem w zaprogramowanym kierunku (fabrycznie został zaprogramowany kierunek „podnoszenie”).

Aby zmienić kierunek zadziałania w przypadku deszczu:

- 01.** Przytrzymaj wciśnięty przycisk ■ nadajnika już wczytanego, dopóki nie zostanie usłyszany sygnał dźwiękowy (po około 5 sekundach); wówczas zwolnij przycisk.
- 02.** Powoli wciśnij ten sam przycisk ■ jeszcze 3 razy.

- 03.** Wciśnij przycisk z wybranym kierunkiem (podnoszenie lub opuszczanie), teraz silnik wykona 3 sygnały dźwiękowe = nowy kierunek wczytany.

Operacje automatyczne powodowane przez czujnik „słońca” mogą być dezaktywowane z pomocą polecenia „Słońce OFF” wysyланego z nadajnika, który dysponuje tą funkcją (Ergo 4, Plano 4, WM004G), jest możliwe ponowne jego uaktywnienie z pomocą polecenia „Słońce ON”.

Do operacji automatycznych powodowanych przez czujnik „słońca” mogą być dodawane w każdej chwili również polecenia w trybie ręcznym, wysyłane przez użytkownika z zastosowaniem zwykłego nadajnika; **przeważają one nad poleceniami wysyłanymi przez czujnik „słońca”**. w trybie opisanym w poniższym przykładzie: jeżeli markiza znajduje się w położeniu „1” (uzyskanym automatycznie w wyniku przekroczenia progu „słońca”) i w niedługim czasie użytkownik występuje jej podnoszenie do położenia „0”, w późniejszym czasie, również, jeśli system nadal odczytuje przekroczenie progu „słońca”, **nie powoduje ruchów markizy** (pozostaje ona w położeniu wysterowanym przez użytkownika).

„Cykl automatyczny” przerwany przez polecenie wysłane w trybie ręcznym jest resetowany w przypadku, kiedy poziom natężenia światła znajdzie się poniżej progu (zwykle po zachodzie słońca).

4.3.9 - Programowanie funkcji „FRT”

Po zaprogramowaniu pozycji „0” i „1”, na życzenie można zaprogramować pozycję „2”, która uaktywnia funkcję cofania się płótna FRT.

Aby zaprogramować pozycję „2” wykonać procedurę wskazaną w tabeli „A11”.

Tabela „A11” - Programowanie pozycji „2”

	01. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika już wczytanego aż do usłyszenia Bip (około 5 sekund).
	02. Wcisnąć i przytrzymać przyciski ■ ▼ na następne 5 sekund nadajnika aż do usłyszenia 2 szybkich Bip. W tym momencie markiza ustawi się automatycznie na dolne pozycje krańcowej (pozycja „1”).
	03. W ciągu do 5 sekund przycisnąć przycisk ▼ i ▲ aby ustawić markizę żądanej pozycji.
	04. Potwierdzić w ciągu do 5 sekund pozycje przyciskając przycisk ■ nadajnika aż do usłyszenia 3 Bip. Następnie markiza ustawi się na zaprogramowanej dolnej pozycji krańcowej (pozycja „1”).

Uwaga: Jeśli programowanie nie zostanie potwierdzone tak, jak opisano w punkcie 4 to zmiany zostaną skasowane i potwierdzone zostanie programowanie poprzednie.

Gdy zaraz po zaprogramowaniu tej funkcji zamierza się ją skasować należy wykonać procedurę wskazaną w tabeli A13, omijając nr 3 czyli bez modyfikacji pozycji „1”.





Kiedy zostanie zaprogramowana pozycja „2”, centrala elektroniczna automatycznie oblicza różnicę pomiędzy pozycją „2” i pozycją „1” w taki sposób, że po każdym poleceniu na obniżanie markiza obniży się do dalszej pozycji i później „odczytuje” płótno do pozycji bliższej.

4.3.10 - Programowanie funkcji „FTC”

Po zaprogramowaniu pozycji „0” i „1”, na życzenie można zaprogramować pozycję „S”, która uaktywnia funkcję „FTC” do automatyzacji markiz posiadających mechanizm do zaczepu automatycznego. Aby mechanizm działał prawidłowo należy, aby pozycja „1” była zaprogramowana na odległości o kilka centymetrów po pozycji zaczepu w taki sposób, aby przy podnoszeniu się od punktu „1” nastąpiło zahaczenie; aby pozycja „S” była zaprogramowana na kilka centymetrów po pozycji odczepu, w taki sposób, aby wznoszenie się od „S” odbywało się w sposób swobodny.

Aby zaprogramować pozycję „S” wykonać procedurę wskazaną w tabeli „A12”.

Tabela „A12” - Programowanie Pozycji odczepu „S”

	01. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika już wczytanego aż do usłyszenia Bip (około 5 sekund).
	02. Wcisnąć i przytrzymać przycisk ■ ▼ na następne 5 sekund aż do usłyszenia 2 szybkich Bip. W tym miejscu markiza automatycznie ustawi się na pozycji „1”.
	03. W ciągu do 5 sekund przycisnąć przycisk ▼ i ▲ aby ustawić markizę żądanej pozycji do odczepu „S” (poniżej pozycji „1”).
	04. Potwierdzić w ciągu do 5 sekund pozycję przyciskając jednocześnie przyciski ▼ i ▲ aż do usłyszenia 3 Bip. W tym miejscu markiza automatycznie ustawi się na pozycji „0”.


Uwaga: Jeśli programowanie nie zostanie potwierdzone tak, jak opisano w punkcie 4 to zmiany zostaną skasowane i potwierdzone zostanie programowanie poprzednie.

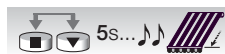


Jeśli jednak po zaprogramowaniu tej funkcji chcemy ją usunąć wykonać należy procedurę wskazaną w tabeli A13, ignorując punkt nr 3, czyli bez zmiany pozycji „1”.

4.3.11 - Zmiana pozycji „1”

Aby zaprogramować pozycję „1” wykonać procedurę wskazaną w tabeli „A13”:

Tabela „A13” - Zmiana pozycji „1”

	01. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika już wczytanego aż do usłyszenia Bip (około 5 sekund).
--	--

	02. Wcisnąć i przytrzymać przycisk ■ i ▼ na następne 5 sekund aż do usłyszenia 2 szybkich Bip. W tym miejscu markiza automatycznie ustawi się na pozycji „1”.
	03. W ciągu do 5 sekund przycisnąć przycisk ▼ i ▲ aby ustawić markizę nowej do zaprogramowania pozycji.
	04. Potwierdzić w ciągu do 5 sekund pozycję przyciskając jednocześnie przyciski ■ i ▼ nadajnika aż do usłyszenia 3 Bip i krótkiego ruchu obniżania.

Uwaga: jeśli programowanie nie zostanie potwierdzone tak, jak opisano w punkcie 4, to zmiany zostaną skasowane i potwierdzone zostanie programowanie poprzednie.

Modyfikując pozycję „1” kasuje się również funkcje „FRT” i „FTC”.

4.4 - Kasowanie pamięci

Jeśli okazało się konieczne skasowanie nadajników i programowania, można przeprowadzić sekwencję wskazaną w tabeli A14.








Kasowanie jest możliwe:

- przy pomocy nadajnika **nie wczytanego** przez rozpoczęcie procedury od punktu A.
- przy pomocy nadajnika **już wczytanego** przez rozpoczęcie procedury od punktu 1.

Można skasować:

- **tylko nadajniki** wczytane, kończąc na punkcie A.
- **wszystko** (nadajniki, poziom czujników, adres, TTBUS...), kończąc procedurę na punkcie 6.

Tabela „A14” - Kasowanie pamięci

	A. W nie zasilanym siłowniku uruchomić wejście Krok po kroku (połączyć przewód biały z biało/czarnym) i przytrzymać złączone do samego końca procedury.
	B. Podłączyć siłownik do zasilania sieciowego i odczekać na początkowe Bip.
	01. Wcisnąć i przytrzymać przycisk ■ nadajnika (około 5 sekund) aż do usłyszenia Bip, następnie zwolnić przycisk ■.
	02. Przytrzymać wciśnięty przycisk ▲ nadajnika aż do usłyszenia 3 Bip. Zwolnić przycisk ▲ dokładnie przy trzecim Bip.
	03. Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika aż do usłyszenia 3 Bip. Zwolnić przycisk ■ dokładnie przy trzecim Bip.
	04. Przytrzymać wciśnięty przycisk ▼ nadajnika aż do usłyszenia 3 Bip. Zwolnić przycisk ▼ dokładnie przy trzecim Bip.
	05. Aby skasować wszystko: w ciągu 2 sekund wcisnąć te same przyciski ▲ i ▼.



06. Zwolnić przycisk ▲ i ▼ przy pierwszym z 5 Bip, które potwierdzają kasowanie.

5 Rozszerzenie wiadomości

Siłowniki serii NEOMAT-T, rozpoznają nadajniki serii ERGO, PLANO, NICEWAY, VOLO S RADIO oraz NEMO, (patrz rozdział 5.1 „Stosowane nadajniki”).

Ponadto przy pomocy odpowiednich procedur wczytywania nadajników możliwe jest także przypisanie każdemu z przycisków nadajnika konkretnej funkcji (patrz rozdział 5.2 „Programowanie nadajników w trybie I i w trybie II”).

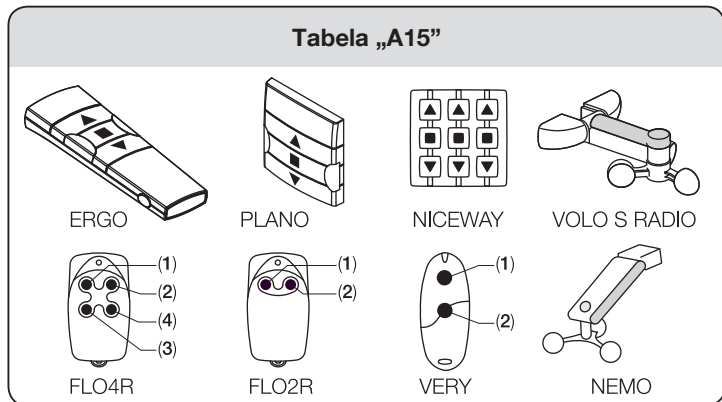
Uwaga: do programowania nadają się tylko nadajniki wczytane w trybie I.

5.1 - Stosowane nadajniki

W tabeli A15 podane są nadajniki, które mogą być stosowane wraz z odpowiednim rodzajem kodowania.

Tabela „A15” - Nadajniki

• ERGO1 - ERGO4 - ERGO6 • PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME • VOLO S RADIO • NEMO • NICEWAY (cała linia) • FLO1R - FLO2R - FLO4R • VERY VR •



5.2 - Wczytywanie nadajników w trybie I oraz w trybie II

W tabelach „A1” oraz „A2” opisane zostało wczytywanie nadajników w trybie I, w którym każdemu przyciskowi przypisane jest 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 siłownika serii NEOMAT-T można wczytać bądź nadajniki w trybie I jak i w trybie II.

5.2.1 - Tryb I

W trybie I polecenie powiązane z przyciskiem nadajnika jest stałe: przycisk ▲ (1) steruje „Podnoszeniem”; przycisk ■ (2) steruje „Stop”; przycisk ▼ (3) steruje „Opuszczaniem”, ewentualny przycisk 4 steruje „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 table A1 oraz A2.

Przycisk	Polecenie
Przycisk ▲ lub 1	Podnoszenie (nawijanie)
Przycisk ■ lub 2	Stop
Przycisk ▼ lub 3	Opuszczanie
Przycisk 4	Stop

5.2.2 - Tryb II

W trybie II możliwe jest przypisanie każdemu z przycisków nadajnika jednego z 4 możliwych poleceń: 1 = Krok po kroku; 2 = Podnoszenie - stop; 3 = Opuszczanie - stop, 4 = Stop. W trybie II wykonywana jest oddzielna faza wczytywania dla każdego z przycisków i każdy z nich zajmuje osobne miejsce w pamięci. Podczas wczytywania w trybie II wczytany zostanie dopiero co wciśnięty przycisk. Jeśli zamierza się przypisać innemu przyciskowi tego samego nadajnika inne polecenie konieczne jest ponowne wczytanie.

Nr Polecenie

1	Krok po kroku (podnoszenie - stop - opuszczanie - stop)
2	Podnoszenie - stop (podnoszenie - stop - podnoszenie - stop...)
3	Opuszczanie - stop (opuszczanie - stop - opuszczanie - stop..)
4	Stop

5.2.3 - Przykład wczytywania mieszanego trybu I oraz trybu II

Korzystając odpowiednio z wczytywania w trybie I oraz w trybie II możliwe jest utworzenie poleceń grupowych, jak to przykładowo podano na rys. F.

• Nadajnik T1 (Ergo1) wczytany w trybie I do A1 oraz A2 steruje podnoszeniem, stopem lub opuszczaniem jednocześnie tak dla A1 jak i A2.

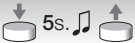
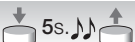




- Nadajnik T2 (Plano1) wczytany w trybie I do tylko do A3 steruje podnoszeniem, stopem lub opuszczaniem tylko dla A3.
- Nadajnik T3 (Planotime) wczytany w trybie I tylko do A4 steruje podnoszeniem, stopem, lub opuszczaniem tylko dla A4.
- Nadajnik T4 (WM001C) wczytany w trybie II (Krok po kroku) steruje tylko A4.
- Nadajnik T5 (WM003G) wczytany w trybie I dla sterowania, wraz grupą 1 dla A1 oraz A2, z grupą 2 dla A3 oraz z grupą 3 dla A4; steruje podnoszeniem, stopem, lub opuszczaniem dla A1 oraz A2, A3 lub też dla 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 lub też otwarciem ruchomej bramy automatycznej A6.

UWAGA:

- Przy pomocy nadajnika wczytanego w trybie II nie jest **możliwe dokonywanie** programowania niektórych funkcji (pozycji, poziomów,...) jeśli w danym programowaniu wymagane jest wciśnięcie innych przycisków, na przykład przycisku ■ oraz przycisku ▲.
- Przy pomocy nadajnika wczytanego w trybie II nie **można stosować** poleceń "grupy wieloelementowej".

Kiedy jeden lub więcej nadajników zostało już wczytanych, inne można umieścić w pamięci w trybie II, tak jak to pokazano w tabeli A16.

Tabela „A16” - Wczytywanie dodatkowych nadajników w trybie II

nowy		01. Wcisnąć i przytrzymać przycisk do wczytania nowego nadajnika (około 5 sekund) aż do usłyszenia Bip; następnie zwolnić przycisk.
stary		02. W ciągu 5 sekund wcisnąć i przytrzymać wczytany już przycisk starego nadajnika (około 5 sekund) aż do usłyszenia 2 krótkich „Bip”, następnie przycisk zwolnić.
nowy		03. W ciągu 5 sekund rozpocząć wciskanie tego przycisku starego nadajnika tyle razy ile wynosi numer żądanej funkcji: 1 = „krok po kroku” 2 = „podnoszenie” 3 = „opuszczanie” 4 = „stop”.
		04. Po około 3 sekundach usłyszymy ilość Bip równą numerowi wybranego polecenia.
nowy		05. W ciągu 2 sekund wcisnąć ten sam przycisk nowego nadajnika.
		06. Zwolnić przycisk przy pierwszym z trzech Bip, które potwierdzają wczytanie.

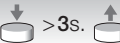
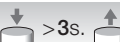



Jeśli w punkcie 5 nie słycać ilości Bip równej numerowi wybranego polecenia, wystarczy nie wcisnąć żadnego przycisku i odczekać kilka sekund w celu zakończenia programowa-

nia bez żadnego wczytywania.

Uwaga: jeśli pamięć urządzenia jest zapełniona (14 nadajników), to usłyszy się 6 Bip i nadajnik nie będzie mógł zostać wczytany.

Możliwe jest wczytanie w prosty sposób nowego nadajnika przy zachowaniu charakterystyk starego nadajnika postępując według procedury z tabeli A17. Nowy nadajnik wczytany w ten sposób odziedziczy charakterystyki starego, to znaczy, jeśli stary był wczytany w trybie I, także i nowy pracował będzie w trybie I, jeśli stary został wczytany w trybie II, także przycisk nowego nadajnika zostanie dostosowany do tego samego polecenia, co stary.

Tabela „A17” - Wczytywanie pozostałych nadajników

nowy		01. Przcisnąć i przytrzymać przycisk do wczytania nowego nadajnika przez przynajmniej 3 sekundy, następnie zwolnić przycisk.
stary		02. Przcisnąć i przytrzymać już wczytany przycisk starego nadajnika przez przynajmniej 3 sekundy, następnie przycisk zwolnić.
nowy		03. Przcisnąć i przytrzymać przycisk do wczytania nowego nadajnika przez przynajmniej 3 sekundy, następnie zwolnić przycisk.
stary		04. Przcisnąć i przytrzymać już wczytany przycisk starego nadajnika przez przynajmniej 3 sekundy, następnie przycisk zwolnić.
		05. Słycać będzie 3 Bip, które potwierdzają wczytanie nowego nadajnika.

Uwaga: jeśli pamięć jest zapełniona (14 nadajników), to usłyszy się 6 Bip i nadajnik nie będzie mógł zostać wczytany.

6 Utylizacja urządzenia

Produkt ten jest nierozłączną częścią automatyki, w związku z tym musi być podany utylizacji wraz nią.

Podobnie jak przy instalacji, także przy zakończeniu użytkowania niniejszego produktu czynności utylizacji powinny być wykonane przez personel wykwalifikowany.

Niniejszy produkt składa się z różnego rodzaju materiałów, niektóre z nich mogą być powtórnie użyte, inne muszą zostać poddane utylizacji. Należy zasięgnąć informacji o systemach wtórnego przerobu i utylizacji, przewidzianych przez lokalne przepisy dla tej kategorii produktu.

Uwaga! – niektóre elementy produktu mogą zawierać substancje szkodliwe lub niebezpieczne, które pozostawione w środowisku mogłyby zaszkodzić środowisku lub zdrowiu ludzkiemu.

Zgodnie ze wskazaniem symbolu na rysunku obok zabronione jest wyrzucanie tego produktu razem z odpadami domowymi. W celu utylizacji produktu należy przeprowadzić „segregację odpadów” na potrzeby utylizacji, według metod przewidzianych lokalnymi przepisami, lub zwrócić produkt sprzedawcy podczas zakupu nowego, równorzędnego produktu.



Uwaga! – lokalne przepisy mogą przewidywać poważne sankcje w przypadku samodzielnej likwidacji tego produktu.

7 Co robić gdy..., czyli pomoc w przypadku problemów!

Po podłączeniu zasilania siłownik nie wydaje żadnego Bip, a wejście Krok po kroku nie steruje żadnym ruchem.

Sprawdzić, czy siłownik jest podłączony do przewidywanego napięcia sieciowego, jeśli napięcie jest właściwe prawdopodobnie ma miejsce ciężkie uszkodzenie i siłownik musi być naprawiony w centrum obsługi.

Po wydaniu polecenia siłownik nie wykonuje ruchu.

- Jeśli tuż przedtem działał być może zadziałało zabezpieczenie termiczne, wystarczy odczekać kilka minut, aby siłownik ostygł.
- Sprawdzić, czy nie zostały źle wyregulowane wyłączniki krańcowe, spróbować poruszyć śrubami regulacyjnymi w kierunku ruchu wskazówek zegara (+) o kilka obrotów.
- Sprawdzić, czy działa wejście „Krok po kroku” łącząc na chwilę przewody biały i czarno/biały.

- Sprawdzić, czy jest wczytany przynajmniej jeden nadajnik sprawdzając, czy podczas uruchomienia siłownik wydaje krótkie Bip.
- Sprawdzić, czy istnieje „komunikacja” pomiędzy nadajnikiem a siłownikiem przytrzymując wciśnięty przycisk ■ (2) nadajnika (wczytanego lub nie) przez przynajmniej 5 sekund, jeśli słychać Bip, oznacza to, że siłownik otrzymuje sygnał z nadajnika, zatem należy przejść do ostatniej kontroli; w przeciwnym przypadku wykonać najbliższą kontrolę.
- Sprawdzić poprawność emisji sygnału radiowego nadajnika przy pomocy tej próby praktycznej: wcisnąć przycisk i zbliżyć diodę pilota do anteny aparatu radiowego (najlepiej jeśli jest to tani odbiornik), włączonego i ustawionego na zakres FM o częstotliwości 108,5MHz, lub najbardziej do niej zbliżonej; powinno być słychać lekki odgłos trzeszczenia.
- Sprawdzić wciskając kolejno powoli wszystkie przyciski nadajnika, jeśli żaden z nich nie steruje ruchem siłownika, oznacza to, że ten nadajnik nie został wczytany.

Po podaniu polecenia drogą radiową słychać 6 Bip i manewr nie zaczyna się.

Polecenie radiowe jest niezynchronizowane, należy powtórzyć wczytywanie nadajnika.

Po podaniu polecenia słychać 10 Bip, a następnie zaczyna się manewr.

Auto diagnoza parametrów w pamięci wykazała pewne anomalie (adres TTBUS, kierunek ruchu są niewłaściwe), spróbować ponownie wykonać programowanie.

W fazie opuszczania, przed osiągnięciem żądanej pozycji (poz. „0”, poz. „I”), siłownik zatrzyma się, później 3 razy próbuje startować.

Może to być faktem normalnym: w momencie wzniesienia, kiedy odczytane zostanie przeciążenie to silnik wyłączy się na 1 sekundę i później wykonuje próbę zakończenia ruchu; sprawdzić czy jakieś przeszkody blokują ruch.

W fazie opuszczania, przed osiągnięciem przewidzianej pozycji (poz. „1”, poz „I”), siłownik zatrzyma się.

Może to być faktem normalnym: w fazie opuszczania, kiedy odczytane zostanie przeciążenie silnika, silnik zatrzymuje się; sprawdzić czy jakieś przeszkody nie przeszkadzają w ruchu.

Siłownik można poruszać „ręcznie”.

Jeśli pozycje „0” i „1” nie zostały zaprogramowane ruch siłownika w fazie nawijania i opuszczania może być wykonany tylko ręcznie. Programowanie pozycji „0” i „1”.

Silnik przemieszcza się prawidłowo podczas podnoszenia, ale „w obecności użytkownika” podczas opuszczania.

Auto diagnoza parametrów w pamięci odczytuje anomalie w pozycji silnika. Steruj markizą do zakończenia całego manewru podnoszenia.

Dane techniczne siłowników rurowych NEOMAT-MT oraz NEOMAT-LT

- **Apięcie zasilenia 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
- **Srednica siłownika:** NEOMAT-MT = 45mm; NEOMAT-LT = 58mm
- **Dokładność (rozdzielczość) wyłącznika krańcowego:** Powyżej 0,55
- **Dokładność pozycji blokad wyłącznika krańcowego:** Klasa 2 ($\pm 5\%$)
- **Wytrzymałość mechaniczna:** Zgodnie z normą EN14202
- **Czas pracy ciągłej:** Maksymalnie 4 minuty
- **Stopień zabezpieczenia:** IP 44
- **Temperatura pracy:** -20 °C
- **Długość przewodu łączącego:** 3 m
- **Napięcie sygnałów (Krok po kroku, TTBUS):** Około 24 V $\overline{\text{---}}$
- **Poziomy czujnika wiatru (anemometru):** 5 równych około 5, 10, 15, 30 lub 45 km/ godz (z anemometrami VOLO lub VOLO-S)
- **Poziomy czujnika słońca:** 5 równych około 5, 10, 15, 30 lub 45 Klux (z VOLO-S)
- **Długość przewodów sygnałowych (Krok po kroku, TTBUS):** maksimum 30 m jeśli w pobliżu innych przewodów, w przeciwnym razie 100 m
- **Częstotliwość odbiornika radiowego:** 433.92 MHz
- **Kodowanie odbiornika radiowego:** 52 Bit rolling code FLOR e FLOR+INFO
- **Ilość nadajników możliwych do wczytania:** 14, w tym maksimum 3 czujniki pogodowe VOLO-S-Radio
- **Zasięg nadajników:** szacowany na 150 m w terenie otwartym i 20 m wewnątrz budynków (*)

Uwagi:

- (*) Zasięg nadajników może być uzależniony od innych urządzeń, które funkcjonują w jego pobliżu na tej samej częstotliwości (na przykład słuchawki radiowe, systemy alarmowe, itp.), powodując zakłócenia z nadajnikiem. W tym przypadku Nice nie może udzielić żadnej gwarancji na rzeczywisty zasięg własnych urządzeń radiowych.
- Wszystkie prytoczone dane techniczne dotyczą temperatury otoczenia 20°C ($\pm 5^\circ\text{C}$).
- Nice S.p.a. zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian w produkcji, kiedykolwiek to będzie konieczne, z zachowaniem tego samego przeznaczenia oraz funkcjonalności.

Deklaracja zgodności CE

Niniejszym firma Nice S.p.A. oświadcza, że następujące urządzenia: **Neomat MT, Neomat LT** są zgodne z podstawowymi wymogami oraz innymi odpowiednimi rozporządzeniami ustalonymi przez dyrektywy **1999/5/CE, 2006/95/CE, 2004/108/CE**. Deklarację zgodności CE można przejrzeć i wydrukować na stronie internetowej www.nice-service.it lub też można ją zamówić w firmie Nice S.p.A.

In. **Luigi Paro**
(Członek Zarządu Spółki)



NEDERLANDS

Originale instructies

Aanbevelingen en voorzorgsmaatregelen in verband met de veiligheid

LET OP! - Deze handleiding bevat belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid bij INSTALLATIE en GEBRUIK van dit product; bewaar deze aanwijzingen.

LET OP! - Een onjuist uitgevoerde installatie kan ernstige verwondingen veroorzaken. Hierom raden wij u aan bij de verschillende fasen in het werk nauwgezet alle aanwijzingen voor installatie uit deze handleiding op te volgen.

LET OP! - Voor de veiligheid van de personen is het van belang deze aanwijzingen op te volgen.

- De motoren van de serie NEOMAT-T, in de uitvoeringen NEOMAT-MT met Ø45mm en NEOMAT-LT met Ø58mm zijn bestemd voor het automatiseren van zonwering met kast; **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 NEOMAT-MT in de uitvoeringen met een koppel tot 35Nm; 60 mm voor NEOMAT-MT in de uitvoeringen met een koppel boven de 35Nm en 70 mm voor NEOMAT-LT.
- 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 zonne-

scherm 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 2,5m gemonteerd wordt.
- In het horizontale vlak moet de afstand tussen het geheel geopende zonnescherm en een willekeurig permanent aanwezig voorwerp tenminste 0,4m bedragen.
- De netkabel van PVC die bij NEOMAT-T 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 boogtangen en breng geen schroeven over de hele buislengthe aan; gebruik geen meerdere omkeerschakelaars voor dezelfde motor (zie **afb. 1**).
- De bedieningschakelaar 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 alleen maar storingen veroorzaken. NICE wijst elke aansprakelijkheid voor schade tengevolge van gewijzigde artikelen 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.

LET OP! - De klimaatsensoren van de serie Volo en Nemo moeten niet beschouwd worden als veiligheidsinrichtingen die schade aan de zonwering als gevolg van regen of sterke wind kan voorkomen (het is bijvoorbeeld al genoeg dat de stroom uitvalt om het automatisch optrekken van de zonwering onmogelijk te maken). De klimaatsensoren

moeten beschouwd worden als een deel van de automatisering dat bijdraagt aan het gebruikscomfort en dat nuttig is ter bescherming van de zonwering. Nice aanvaardt geen aansprakelijkheid voor materiële schade die optreedt als gevolg van niet door de sensoren gedetecteerde weersomstandigheden.

LET OP! - In geval van regen dient u om plasvorming op het doek te voorkomen, het uitvalscherp om te rollen indien het scherm minder dan 25% of de door de fabrikant aanbevolen waarde afhelt.

LET OP! - Wanneer u het automatisme bij ijsvorming zou laten werken, zou het zonnescherm beschadigd kunnen worden.

LET OP! - In bepaalde fasen van de programmering worden de mechanische stops van het product gebruikt om de slag van de motor te blokkeren; om deze reden is het nodig een motor te kiezen waarvan het koppel geschikt is voor de eigenschappen van het product, rekening houdend met de effectieve belasting en zonder een te krachtige motor te gebruiken.

1 Beschrijving van het product

De motoren uit de serie NEOMAT-T, in de uitvoeringen NEOMAT-MT met Ø45mm en NEOMAT-LT met Ø58mm zijn elektromotoren, voorzien van een vertragingswerk, die aan één kant eindigen in een speciale as waarop de meeneerwielen aangebracht kunnen worden (zie **afb. 2**). De motor wordt gemonteerd door hem in de buis van de zonwering te plaatsen, en kan de zonwering omhoog en omlaag laten bewegen. 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 - dat wil zeggen scherm dicht en scherm open - programmeren en in het geheugen opslaan; daarna zal het scherm automatisch stoppen wanneer het één van deze twee 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.

Om te voorkomen dat het doek te strak wordt gespannen wanneer de zonwering volledig gesloten is, zijn de motoren van de serie NEOMAT-T uitgerust met een functie voor koppeldreductie (functie "RDC") die het koppelen van de motor kort voordat de zonwering volledig gesloten is tot circa 50% reduceert. Deze functie kan gedeactiveerd worden met behulp van een zender (zie 4.3.2.) of met de speciale programmeereenheden TTP en OTT-View die het bovendien mogelijk maken te kiezen uit 3 reductieniveaus: circa 50, 40 of 30% van het koppelen.

De functies CAT en RDC 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 NEOMAT-T 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 **afb. 3**. Hiermee is het mogelijk de motor op afstand te bedienen of 3 draadloze wind- en zensensoren "VOLO S RADIO" of "NEMO" 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. Er is een ingang beschikbaar om de motoren ook via een externe schakelaar (met de functie Stap-voor-Stap) of via de bus "TTBUS" aan te sturen. Als alternatief kunt u op de toets Stap-voor-Stap de specifieke fotocel F210S op TTBUS aansluiten om eventuele obstakels te signaleren en de manoeuvre naar omlaag te onderbreken. Zie voor de details de aanzijningen voor de fotocel F210S.

Op de ingang "Klimasensoren" kunnen apart verkrijgbare wind-, zon- en regensensoren aangesloten worden om de motor automatisch in functie van de weersomstandigheden aan te sturen.

Op de motoren NEOMAT-T kunnen bijzondere functies geprogrammeerd worden die specifieke problemen oplossen (**afb. A**):

– **FRT**: met deze functie kunt u het doek wanneer het helemaal open is over een programmeerbare lengte intrekken. Hiermee wordt het lelijk lubberden van het doek bij open scherm voorkomen is. Zie voor verdere details **tabel A10**.

– **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 A11**.

2 Installatie

LET OP! - Een onjuist uitgevoerde installatie kan ernstige verwondingen veroorzaken.

Breng de motor in gereedheid door de volgende handelingen te verrichten (zie **afb. 4 - 5 - 6**):

01. 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 ze tot ze niet verder kunnen zoals dat op **afb. 5-(1)** is aangegeven.
02. Breng het meeneemwiel (D) op de motoras aan.
03. Bij NEOMAT-MT dient u het meeneemwiel met de druk seegerring vast te zetten. Bij NEOMAT-LT zet u het meeneemwiel met de borgring en de moer M12 vast.
04. Plaats de aldus geassembleerde motor in de wikkelpuis van de zonwering totdat ook het uiteinde van de kroonring (E) in de buis zit. Bevestig het meeneemwiel (D) met schroef M4x10 aan de wikkelpuis, zodat eventueel slippen en eventuele axiale verschuivingen van de motor voorkomen worden (**afb. 6**).
05. Zet tenslotte de motorkop op de speciale steun (C), eventueel met een afstandsstuk, vast en gebruik daarvoor de clips of splitpen (B).

2.1 - Elektrische aansluitingen

LET OP! - 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 enz.).

LET OP! - Houd u nauwgezet aan de aanzijningen 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.nicefor-you.com beschikbaar zijn. Een verkeerd uitgevoerde aansluiting kan ernstige schade of een gevaarlijke situatie veroorzaken.

De elektriciteitskabel van de motor NEOMAT-MT en NEOMAT-LT heeft 6 draden: 3 draden (geel etiket) zijn bestemd voor de stroomtoevoer via de elektriciteitsleiding en 3 draden (paars etiket) dienen voor de bedieningssignalen.

Zie voor de elektrische aansluitingen zie **afb. B**. De inrichtingen voor aansluiting worden niet bij dit product meegeleverd.

2.1.1 - Stroomvoorziening van het elektriciteitsnet (Bruin + Blauw + Geel-groen)

De stroomvoorziening van elektriciteitsnet moet aangesloten worden op de draden: Bruin (Fase); Blauw (Nulleider) en Geel-groen (Aarde). **LET OP! - Sluit om geen enkele reden de stroomvoorziening van het elektriciteitsnet (230V of 120V) op de andere draden aan.**

2.1.2 - Ingang "Stap-voor-stap" (Wit + Zwart-wit)

Om de automatisering met de hand te kunnen bedienen is het mogelijk een eenvoudig toetscontact tussen de draden Wit (ingang Stap-voor-Stap) en Zwart-wit (Gemeenschap-pelijk) aan te brengen. Het automatisme volgt de reeks: omhoog-stop-omlaag-stop.

Als u langer dan 3 seconden (maar korter dan 10 seconden) op de toets drukt, wordt er altijd een manoeuvre naar omhoog (overeenkomende met de toets ▲ van de zenders) geactiveerd. Als u langer dan 10 seconden op de toets drukt, wordt er altijd een manoeuvre naar omlaag geactiveerd (overeenkomende met de toets ▼). Dit kan nuttig zijn om meerdere motoren op dezelfde manoeuvre te "synchroniseren", onafhankelijk van de stand waarin ze zich bevonden.

2.1.3 - Ingang "TTBUS" (Wit + Zwart-wit)

De "TTBUS" is een bus die ontwikkeld is om motoren of besturingseenheden afzonderlijk aan te kunnen sturen. Met de Bus kunt u maximaal 100 inrichtingen afzonderlijk aansturen door deze eenvoudigweg met 2 enkele draden parallel aan te sluiten. Verdere informatie vindt u in de gebruiksaanwijzingen bij de producten die met de TTBUS gebruikt kunnen worden.

Op de ingang TTBUS kunt u de programmeerinrichting TTP, TTI en O-ViewTT aansluiten waardoor programmeer- en beheerwerkzaamheden van de installaties eenvoudiger kunnen worden; voor verdere informatie gelieve u de handleidingen in kwestie te raadplegen.

2.1.4 - Ingang "Fotocel F210S" (Wit + Zwart-wit)

Op de ingang "Fotocel F210S" kunt u de specifieke fotocel F210S aansluiten die dient om eventuele obstakels te sig-

naleren en de manoeuvre naar omlaag te beletten. Verdere informatie over de aansluitingen vindt u in de handleiding van de fotocel F210 S.

LET OP! - De ingangen Stap-voor-stap, TTBUS en F120S zijn alternatief aan elkaar omdat zij dezelfde draden Wit + Zwart-wit gebruiken; er kan dus maar een soort ingang per keer gebruikt worden.

2.1.5 - Klimatensoren (Zwart-wit + Oranje-wit)

Op de ingang "Klimatensoren" kunt u tussen de ingangen Gemeenschappelijk en de ingang Klimatensoren) een eenvoudige windsensor (anemometer) aansluiten of een speciale wind-/zon-/regensensor.

Als de windsensoren worden gebruikt, is het mogelijk maximaal 5 motoren of besturingseenheden met dezelfde sensor te verbinden, met behulp van een parallelaansluiting (volg de signaalpolariteit).

Let op! - Alhoewel het wel mogelijk is, wordt het toch afgeraden een enkele zonsensor met meerdere motoren te verbinden. Ook als de drempels van de verschillende motoren op dezelfde waarde zijn ingesteld, voert iedere motor toch zijn eigen meting uit en zullen de bewegingen van de zonweringen hierdoor niet simultaan zijn.

Om meerdere motoren tegelijk te laten bewegen, dienen sensoren met een eigen instelling van de drempel te worden gebruikt, zoals de modellen Volo ST, Volo S Radio en Nemo.

2.2 - Richting uitgang kabel (afb. C)

(Alleen voor het model NEOMAT-LT) - Indien u de richting van de uitgang van de kabel zou willen veranderen, dient u als volgt te werk te gaan: **01.** Trek de bescherming naar buiten weg. **02.** Buig de kabel in de gewenste richting. **03.** Breng de bescherming aan door ze krachtig op haar plaats te duwen.

2.3 - Stekker en netkabel

(Alleen voor het model NEOMAT-MT) - De informatie uit dit hoofdstuk is uitsluitend bestemd voor technisch servicepersoneel.

LET OP! - Een beschadigde voedingskabel mag alleen door precies eenzelfde kabel vervangen worden; deze is bij de fabrikant of het technisch servicecentrum verkrijgbaar.

Wanneer het nodig is de motor los te koppelen van de voedingskabel, dient u als volgt te werk te gaan **(afb. D)**: **a)** - Draai de ringmoer totdat de afgeronde hoek bij één van de tanden staat en haak hem vervolgens los. **b)** - Doe hetzelfde voor de andere tand. **c)** - Buig de kabel naar binnen en verwijder de beveiliging door hem voorzichtig naar buiten te draaien. **d)** - Trek de stekker naar buiten.

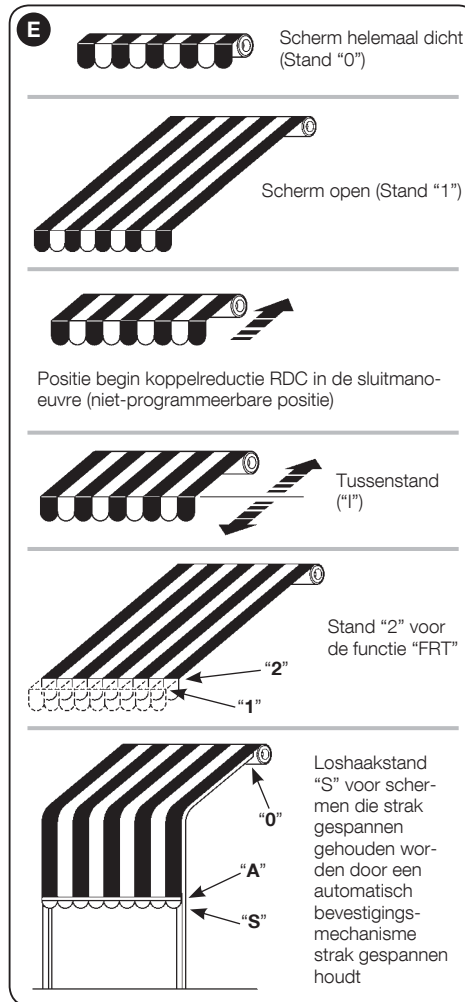
3 Afstellingen

De buismotoren uit de serie NEOMAT 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 ze te programmeren terwijl de motor geïnstalleerd en het scherm geheel gemonteerd is.

(afb. E) 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 om de volgende posities te programmeren:

- De middenpositie "1" voor gedeeltelijke opening van de zonwering. Deze positie kan ook op een later moment geprogrammeerd worden.
- 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 NEOMAT-T 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, dat wil zeggen dat zij 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 die ontvanger onder spanning staat, welke geprogrammeerd moet worden.

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:

- 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)

- | | |
|--|--|
|  | 01. Sluit de motor op de stroomvoorziening via het elektriciteitsnet aan, onmiddellijk daarna zult u 2 lange geluidssignalen horen. |
|  | 02. Druk binnen 5 seconden op toets ■ van de in het geheugen te bewaren zender en houd die ingedrukt (circa 3 seconden). |
|  | 03. 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)

- | | |
|--|--|
|  | 01. Druk op toets ■ van de nieuwe zender en houd die ingedrukt totdat u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort; laat daarna toets ■ los. |
|  | 02. Druk 3 maal langzaam op toets ■ van een oude en al in het geheugen opgeslagen zender. |
|  | 03. Druk nogmaals op toets ■ van de nieuwe zender en laat toets ■ bij het eerste van de 3 geluidssignalen die de geheugenopslag bevestigen, los. |

N.B.: Wanneer het geheugen vol is (14 zenders), zullen 6 geluidssignalen aangeven dat de zender niet in het geheugen kan worden opgeslagen.

4.2 - Programmeren van de standen "0" en "1"

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"

- | | |
|--|---|
|  | 01. Druk op de toets ▲ of de toets ▼ van een al in het geheugen opgeslagen afstandsbediening en houd die ingedrukt tot het zonnescherm helemaal opgerold is en de motor automatisch stopt. |
|  | 02. Druk op de toets ▼ die het zonnescherm laat zakken, en houd die ingedrukt. |
|  | 03. Laat de toets ▼ los wanneer het scherm de gewenste stand ("1") bereikt heeft. Stel zo nodig de stand met de toetsen ▼ en ▲ bij. |
|  | 04. Houd de toets ■ van de zender ingedrukt totdat u een geluidssignaal hoort (na ongeveer 5 seconden) |
|  | 05. Laat de toets 5 los en druk daar opnieuw 5 seconden lang op totdat u ■ snelle geluidssignalen hoort. |
|  | 06. 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. |

4.3 - Optionele programmeringen

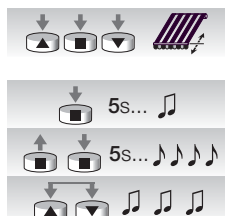
U kunt pas een optionele programmering uitvoeren wanneer u de standen "0" en "1" hebt geprogrammeerd.

4.3.1 - Opslaan van de tussenstand "I"

Wanneer er een tussenstand "I" geprogrammeerd is zal het mogelijk het scherm op stand "I" 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 "I"

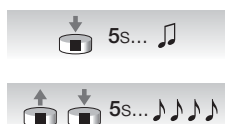
- 
01. Zet het scherm met behulp van de toetsen ▲ ■ ▼ van een afstandsbediening op de stand die u als stand "I" in het geheugen wilt opslaan.
02. Houd toets ■ ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort.
03. Laat de toets los en houd toets ■ nogmaals 5 seconden ingedrukt tot u 4 korte geluidssignalen hoort.
04. Druk tegelijkertijd op de toetsen ▼ ▲ tot 3 geluidssignalen aangeven dat de stand is opgeslagen.

4.3.2 - Deactivering of activering van de Koppelreductie in de sluitmanoeuvre (RDC)

De koppelreductie is een functie die het tractiekoppel reduceert, net voordat de zonwerking volledig gesloten is tegen de kast aan, om te grote trekkracht op het doek te vermijden. Deze functie wordt automatisch actief na programmering van de waarden 0 en 1 (de programmering gebeurt altijd bij maximale kracht) maar kan gedeactiveerd (of opnieuw geactiveerd) worden.

Opmerking - de automatische activering van de functie RDC vindt niet plaats als de programmering van de posities wordt uitgevoerd met de programmeereenheden TTP, TTI en O-ViewTT; in deze gevallen kan de functie, indien gewenst, met de hand geactiveerd worden.

Tabel "A5" - Deactivering of activering van de Koppelreductie (RDC)

- 
01. Houd toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort.
02. Laat de toets los en druk nogmaals 5 seconden op toets ■ tot u 4 korte geluidssignalen hoort.



03. Druk op de toets ■ totdat er signaleringspieptonen klinken: 3 pieptonen beteken RDC actief (sluiting met gereduceerd koppel); 5 pieptonen beteken RDC niet actief (sluiting met maximumkoppel).

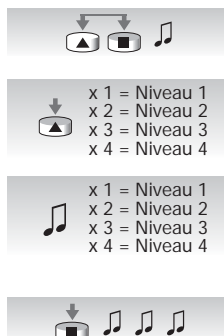
4.3.3 - Programmering van RDC-niveau via afstandsbediening

Via deze procedure kunt u de stootkracht instellen die door de motor wordt uitgeoefend bij het sluiten van de cassette (4 instelbare drempels).

Niveau 1 → TTP-led brandt ononderbroken

Niveau 2 →

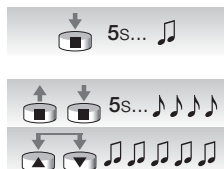
Tabel "A6" - Programmering van RDC-niveau via afstandsbediening

- 
01. Houd de toets ▲ en ■ van de afstandsbediening in "Modus I" ingedrukt tot de motor 1 pieptoon laat horen.
02. Druk binnen 5 seconden met een interval van 2 seconden op de toets ▲ van de afstandsbediening om het gewenste niveau te selecteren (1 maal drukken = niveau 1; 2 maal drukken = niveau 2.....4 maal drukken = niveau 4).
03. Wacht tot de motor via een aantal pieptonen het geselecteerde niveau bevestigt (bijvoorbeeld 3 pieptonen = niveau 3 geselecteerd).
04. Bevestig het niveau binnen 5 seconden na de laatste pieptoon door kort op de toets ■ te drukken.
05. Als de procedure correct is uitgevoerd, geeft de motor 3 pieptonen af.

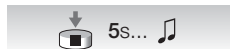
4.3.4 - Wissen van de posities

Om eerder geprogrammeerde standen te veranderen dient u ze eerst te wissen en vervolgens de nieuwe standen opnieuw te programmeren.

Tabel "A7" - Wissen van de tussenstand "I"

- 
01. Houd toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort.
02. Laat de toets los en druk nogmaals 5 seconden op toets ■ tot u 4 korte geluidssignalen hoort.
03. Druk tegelijkertijd op de toetsen ▼ ▲ tot 5 geluidssignalen aangeven dat de tussenstand gewist is.

Tabel "A8" - Wissen van de standen "0" en "1"



01. Houd toets van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort.



02. Laat de toets los en druk nogmaals 5 seconden op toets tot u 4 korte geluidssignalen hoort.



03. Druk op toets totdat 5 geluidssignalen aangeven dat de standen "0" en "1" gewist zijn.

LET OP: Na de posities "0" en "1" te hebben gewist, zal de zonwering alleen kunnen bewegen als er een persoon aanwezig is en moeten de nieuwe posities in het geheugen worden opgeslagen.

N.B.: de eventueel geprogrammeerde tussenstand "I" en de functie RDC worden niet gewist. Als u alles wilt wissen (met inbegrip van de zendercoders) dient u tabel "A14" te raadplegen.

4.3.5 - 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 afstandsbedieningstoets 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 is, zal er niets gebeuren.

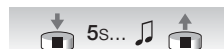
4.3.6 - Programmeren van het niveau van de klimaatsensor "wind"

Als er een windsensor "VOLO" of "VOLO S" op de ingang "sensoren" wordt aangesloten, wordt de windbeveiliging geactiveerd, dat wil zeggen het scherm wordt automatisch opgetrokken wanneer de windkracht het geprogrammeerde niveau overschrijdt. Als dat langer dan 3 seconden het geval is, wordt er een instructie geactiveerd dat overeenkomt met toets en wordt elke andere manoeuvre geblokkeerd tot de wind tenminste 1 minuut onder het geprogrammeerde niveau blijft. Er zijn 5 verschillende inschakelniveaus: 1=5km/h, 2=10km/h, 3=15km/h, 4=30km/h e 5=45km/h (in de fabriek is niveau 3 ingesteld).

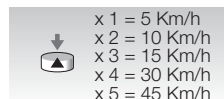
Bij gebruik van de sensor "VOLO ST" of de radiosensoren Volo S Radio en Nemo, worden de activeringsdrempels voor de wind rechtstreeks op de sensor geprogrammeerd (zie de betreffende instructies).

Om het geprogrammeerde niveau te veranderen:

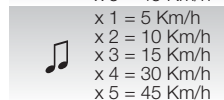
Tabel "A9" - Wijzigen van het inschakelniveau van de windbeveiliging



01. Houd toets van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort.



02. Druk langzaam zoveel maal (1, 2, 3, 4 of 5) op toets als met het gewenste niveau overeenkomt.



03. Na enkele ogenblikken zult u een aantal geluidssignalen horen dat met het gewenste niveau overeenkomt.



04. Druk voor bevestiging op toets ■ en laat hem los.

Als u bij punt 3 niet het aantal geluidssignalen hoort dat met het gewenste niveau overeenkomt, heeft u geen enkele toets in te drukken en wacht u enkele seconden om te eindigen zonder het niveau te veranderen.

4.3.7 - Programmeren van het niveau van de klimaatsensor "zon"

Als er een zonsensor "VOLO S" op de ingang "sensoren" wordt aangesloten, wordt de zonbeveiliging geactiveerd, dat wil zeggen het scherm wordt automatisch neergelaten wanneer de zon het geprogrammeerde niveau overschrijft. Als dat langer dan 2 minuten het geval is, wordt er een instructie geactiveerd die overeenkomt met toets ▼; als daarna de "zon" 15 minuten lang onder het geprogrammeerde niveau blijft wordt er een instructie geactiveerd die overeenkomt met toets ▲.

Het is mogelijk uit 5 inschakelniveaus zon te kiezen: 1=5Klux, 2=10Klux, 3=15Klux, 4=30Klux e 5=45Klux (in de fabriek is niveau 3 ingesteld).

Tabel "A10" - Wijzigen van het inschakelniveau van het zonautomatisme

Bij gebruik van de sensor "VOLO ST" of de radiosensoren Volo S Radio en Nemo, worden de activeringsdrempels voor de zon rechtstreeks op de sensor geprogrammeerd (zie de betreffende instructies).



5s...

01. Houd toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort ■.



x 1 = 5 Klux
x 2 = 10 Klux
x 3 = 15 Klux
x 4 = 30 Klux
x 5 = 45 Klux

02. Druk langzaam zoveel maal (1, 2, 3, 4 of 5) op toets ▼ als met het gewenste niveau overeenkomt.



x 1 = 5 Klux
x 2 = 10 Klux
x 3 = 15 Klux
x 4 = 30 Klux
x 5 = 45 Klux

03. Na enkele ogenblikken zult u een aantal geluidssignalen horen dat met het gewenste niveau overeenkomt.



04. Druk voor bevestiging op toets ■ en laat hem los.

Als u bij punt 3 niet het aantal geluidssignalen hoort dat met het gewenste niveau overeenkomt, heeft u geen enkele toets in te drukken en wacht u enkele seconden om te eindigen zonder het niveau te veranderen.

4.3.8 - Verandering van de interventierichting in geval van regen

Als een regensensor Nemo WSRT wordt gebruikt; wanneer de sensor regen detecteert, stuurt hij deze informatie aan de motoren en wordt er een manoeuvre in de geprogrammeerde richting aangestuurd (fabrieksinstelling: manoeuvre "omhoog").

Om de interventierichting bij regen te veranderen:

01. Houd de toets ■ van een reeds opgeslagen zender ingedrukt tot u een pieptoon hoort (na circa 5 seconden); laat de toets weer los.

02. Druk langzaam nog 3 maal op dezelfde toets ■.

03. Druk op de toets voor de gewenste richting (omhoog of omlaag); op dit punt laat de motor 3 pieptonen horen = *nieuwe richting opgeslagen*.

De automatische bewegingen die worden veroorzaakt door de "zon"-sensor kunnen gedeactiveerd worden door de instructie "Zon OFF" te versturen met een zender die over deze functie beschikt (Ergo 4, Plano 4, WM004G) en kan weer opnieuw geactiveerd worden met een instructie "Zon ON".

De automatische bewegingen van de "zon"-sensor kunnen op elk willekeurig moment ook gecombineerd worden met de handmatige instructies die de gebruiker met een normale zender verstuurt; deze handmatige instructies **hebben de voorrang ten opzichte van de instructies van de "zon"-sensor**, op de wijze die in het volgende voorbeeld wordt beschreven: als de zonwering in stand "1" is (automatisch bereikt als gevolg van de overschrijding van de "zon"-drempel) en de gebruiker even later de zonwering omhoog laat komen naar de stand "0", zal hierna, ook als het systeem de overschrijding van de "zon"-drempel blijft detecteren, **de zonwering niet bewogen worden** (deze blijft in de door de gebruiker aangestuurde stand). De "automatische cyclus" die werd onderbroken door de handmatige instructie wordt hervat wanneer het niveau van lichtintensiteit onder de drempel zakt (meestal is dit bij zonsondergang).

4.3.9 - Programmeren van de functie "FRT"

Nadat de standen "0" en "1" geprogrammeerd zijn kunt u desgewenst stand "2" programmeren die de functie FRT voor het aanspannen van het doek activeert.

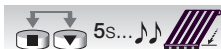
Voor het programmeren van stand "2" volgt u de procedure uit tabel "A11".

Tabel "A11" - Programmeren van de stand "2"

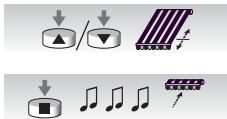


5s...

01. Houd toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort.



02. Druk nogmaals 5 seconden op de toetsen ■ ▼ en houd die ingedrukt tot u 2 korte geluidssignalen hoort. Nu gaat het scherm automatisch naar de eindpositie beneden (stand "1").



03. Druk binnen 5 seconden op de toetsen ▼ en ▲ om het scherm in de stand te zetten waar u het doek wilt aanspannen.



04. 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 beneden (stand "1").

N.B.: Als u de programmering zoals die onder punt 4 beschreven is, niet bevestigd, 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 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 aanspant tot de hoogste van de 2 standen.

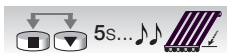
4.3.10 - Programmeren van de functie "FTC"

Nadat de standen "0" en "1" geprogrammeerd zijn, is het mogelijk de stand "S" te programmeren die de functie "FTC" activeert voor het automatische beheer van schermen die met een automatisch aanhaakmechanisme uitgerust zijn. 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 aangehaakt 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" volgt u de procedure uit tabel "12":

Tabel "A12" - Programmeren van de Loshaakstand "S"



01. Houd toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort.



02. Druk nogmaals 5 seconden op de toetsen ■ ▼ en houd die ingedrukt tot u 2 korte geluidssignalen hoort. Nu gaat het scherm automatisch naar de stand.



03. 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.



04. Bevestig de stand binnen 5 seconden door op de toetsen ▼ en ▲ van de zender te drukken tot u 3 geluidssignalen hoort. Vervolgens gaat het scherm automatisch naar de stand "0".

N.B.: Als u de programmering zoals die onder punt 4 beschreven is, niet bevestigd, 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 te volgen waarbij u stap 3 overslaat, dat wil zeggen zonder stand "1" te veranderen.

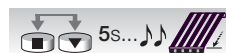
4.3.11 - Wijzigen van de stand "1"

Voor het verplaatsen van de stand "1" volgt u de procedure uit tabel "A13":

Tabel "A13" - Wijzigen van de stand "1"



01. Houd toets ■ van een al in het geheugen opgeslagen zender zo lang ingedrukt tot u (na ongeveer 5 seconden) een geluidssignaal hoort.



02. Druk nogmaals 5 seconden op de toetsen ■ ▼ en houd die ingedrukt tot u 2 korte geluidssignalen hoort. Nu gaat het scherm automatisch naar de stand "1".



03. Druk binnen 5 seconden op de toetsen ▼ en ▲ om het scherm in de nieuwe stand te zetten die u wilt programmeren.



04. Bevestig de stand binnen 5 seconden door tegelijkertijd op de toetsen ■ en ▼ van de zender te drukken tot u 3 geluidssignalen hoort en een korte beweging omhoog omlaag.

N.B.: Als u de programmering zoals die onder punt 4 beschreven is, niet bevestigd, 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 het geheugen van de besturingseenheid te wissen, dan kunt u de in tabel A14 aangegeven procedure volgen.

U kunt het geheugen wissen:

- door met een zender die **niet in het geheugen** is opgeslagen bij punt A te beginnen.
- door met een zender die **wel in het geheugen** is opgeslagen bij punt 1 met de procedure te beginnen.

Uitgewist kunnen worden:

- **alleen de in het geheugen** opgeslagen zenders, waarbij u op punt 4 stopt;
- **alles** (zenders, niveau van de sensoren, adres van de TTBUS ...), waarbij u de procedure tot punt 6 helemaal volgt.

Tabel "A14" - Wissen van het geheugen

- OFF** P.P.
- ON** 5s...
- Terwijl de motor niet onder spanning staat activeert u de ingang Stap-voor-Stap (verbind de draad Wit met Wit/ Zwart) en houdt die geactiveerd tot na afloop van de procedure.
 - Sluit de motor op de stroomvoorziening via het elektriciteitsnet aan en wacht op de geluidssignalen van het begin.
 - Druk op toets ■ van een zender en houd die (circa 5 seconden) ingedrukt tot u een geluidssignaal hoort; laat daarna toets ■ .
 - Houd de toets ▲ van de zender ingedrukt tot u 3 geluidssignalen hoort; laat de toets ▲ precies tijdens het derde geluidssignaal los.
 - Houd toets ■ van de zender ingedrukt tot u 3 geluidssignalen hoort; laat toets ■ precies tijdens het derde geluidssignaal los.
 - Houd de toets ▼ van de zender ingedrukt tot u 3 geluidssignalen hoort; laat de toets , precies tijdens het derde geluidssignaal los.
 - Om alles te wissen: druk binnen 2 seconden op beide toetsen ▲ en ▼ .
 - Raak de toetsen ▲ en ▼ los wanneer u het eerste van de 5 geluidssignalen hoort die de annulering bevestigen.

5 Nadere details

De motoren uit de serie NEOMAT-T herkennen de zenders uit de serie ERGO, PLANO, NICEWAY, VOLO S RADIO en NEMO, (zie hoofdstuk 5.1 "Bruikbare zenders").

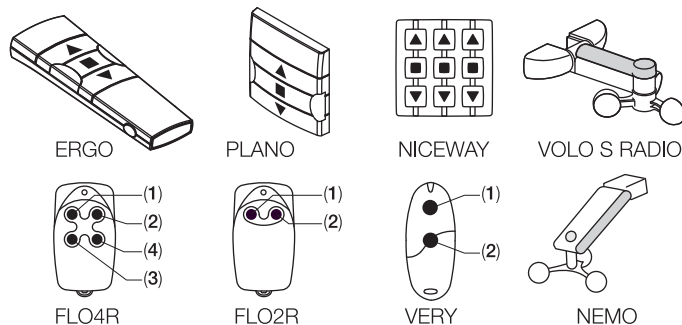
Bovendien kunt u met speciale procedures voor geheugenopslag aan elke toets van de zender een bepaalde instructie koppelen (zie hoofdstuk 5.2 "Programmeren van zenders in Modus I en Modus II").

Let op!: gebruik voor het programmeren alleen zenders die in Modus I in het geheugen zijn opgeslagen.

5.1 - Bruikbare zenders

In tabel A15 zijn de zenders aangegeven die gebruikt kunnen worden met de bijbehorende type codering

Tabel "A15"



Tabel "A15" - Zenders

- ERGO1 - ERGO4 - ERGO6 • PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME • VOLO S RADIO • NEMO • NICEWAY (de gehele lijn) • FLO1R - FLO2R - FLO4R • VERY VR •

5.2 - 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 NEOMAT-T kunt u zenders zowel in Modus I als in Modus II in het geheugen opslaan.

5.2.1 - Modus I

In Modus I is de bedieningsopdracht vast gekoppeld aan de toetsen van de zender: toets ▲ (1) stuurt de manoeuvre "Omhoog" aan; toets ■ (2) geeft de instructie "Stop"; de toets , (3) voor de instructie "Omlaag", een eventuele toets ▼ 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 gelieve u de tabellen A1 en A2 te raadplegen.

Toets	Instructie
Toets ▲ of 1	Omhoog
Toets ■ of 2	Stop
Toets ▼ of 3	Omlaag
Toets 4	Stop

5.2.2 - 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 elke toets neemt 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.

Nr. Instructie

1	Stap-voor-Stap" (omhoog-stop-omlaag-stop...),
2	Omhoog-Stop (omhoog-stop-omhoog-stop...)
3	Omlaag-Stop (omlaag-stop-omlaag-stop...)
4	Stop

5.2.3 - 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 op de **afb. A** 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, bedrijfsduur...) te programmeren, als hiervoor het nodig is verschillende toetsen in te drukken, zoals bij voorbeeld toets ■ en de 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 van tabel A16 programmeren.

Tabel "A16" - Geheugenopslag van andere zenders in Modus II



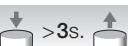
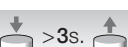

nieuw		01. Druk op die toets van de zender welke opgeslagen moet worden en houd die ingedrukt (ongeveer 5 seconden) totdat u een geluidssignaal hoort; laat daarna de toets los.
oud		02. Druk binnen 5 seconden op de toets van een oude en al geprogrammeerde zenden en houd die ingedrukt (ongeveer 5 seconden) tot u 2 geluidssignalen hoort en laat daarna de toets los.
nieuw		03. 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".
		04. Na ongeveer 3 seconden zult u zoveel geluidssignalen horen als gelijk is aan het getal van de geselecteerde instructie.
nieuw		05. Druk binnen 2 seconden op dezelfde toets van de nieuwe zender.
		06. Laat de toets los bij het eerste van de 3 geluidssignalen die de programmering bevestigen.

Als u op punt 5 niet het aantal geluidssignalen hoort dat overeenkomt met de gewenste instructie, heeft 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.

N.B.: als het geheugen vol is (14 zenders) zult u 6 geluidssignalen horen en de zender zal niet geprogrammeerd kunnen worden.

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

nieuw		01. Druk op de in het geheugen te bewaren toets van de nieuwe zender, houd die tenminste 3 seconden vast en laat daarna de toets los.
oud		02. Druk op de al opgeslagen toets van de oude zender, houd die tenminste 3 seconden vast en laat daarna de toets los.
nieuw		03. Druk op de reeds opgeslagen toets van de nieuwe zender, houd die tenminste 3 seconden vast en laat daarna de toets los.
oud		04. Druk op de reeds opgeslagen toets van de oude zender, houd die tenminste 3 seconden vast en laat daarna de toets los.
		05. U zult nu 3 geluidssignalen horen ter bevestiging van de programmering van de nieuwe zender.

N.B.: als het geheugen vol is (14 zenders) zult u 6 geluidssignalen horen en de zender zal niet geprogrammeerd kunnen worden.

6 Afvalverwerking van het product

Dit product is integrerend deel van de automatisering die het aanstuurt en moet dus samen daarmee worden naar de afvalverwerking gestuurd.

Wanneer de levensduur van dit product ten einde is, dienen, zoals dit ook bij de installatiewerkzaamheden het geval is, de ontmantelingswerkzaamheden door gekwalificeerde technici te worden uitgevoerd.

Dit product bestaat uit verschillende soorten materialen: sommige daarvan kunnen opnieuw gebruikt worden, terwijl andere als afval verwerkt dienen te worden. Win inlichtingen in over de methoden van hergebruik of afvalverwerking in en houd u aan de plaatselijk voor dit soort producten van kracht zijnde voorschriften.

Let op! – sommige onderdelen van het product kunnen vervuilde of gevaarlijke stoffen bevatten: indien die in het milieu zouden verdwijnen, zouden ze schadelijke gevolgen voor het milieu en de menselijke gezondheid kunnen opleveren.

Zoals dat door het symbool hiernaast is aangegeven, is het verboden dit product met het gewone huisafval weg te gooien. Scheid uw afval voor verwerking op een manier zoals die in de plaatselijke regelgeving is voorzien of lever het product bij uw leverancier in, wanneer u een nieuw gelijksoortig product koopt.

Let op! – de plaatselijke regelgeving kan in zware straffen voorzien in geval van illegale dumping van dit product.



7 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 en de ingang stap-voor-stap activeert geen enkele manoeuvre.

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 of de ingang "stap-voor-stap" werkt door de draden Wit en Zwart-wit met elkaar te verbinden.
- 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 dat 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 het ledlampje 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, TTBUS-adres of windniveau zijn fout), wis het geheugen en probeer opnieuw te programmeren.

□ Bij het omhoog gaan stopt de motor voordat de geplande stand bereikt wordt (stand "0", stand "I") en daarna hoort u dat de motor 3 maal probeert opnieuw van start te gaan.

Dit kan normaal zijn; bij het omhoog gaan zal de motor wanneer er een te grote belasting wordt geconstateerd, 1 seconde stoppen; vervolgens probeert de motor de manoeuvre ten einde te brengen. Controleer of er geen obstakels zijn die de manoeuvre beletten.

- Bij het naar omlaag gaan, stopt de motor voordat de geplande stand (stand "1", stand "1") 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".

- De motor beweegt correct omhoog maar bij "persoon aanwezig" omlaag.**

Zelfdiagnose van de parameters in het geheugen heeft aangegeven dat er een anomalie is in de stand van de motor. Laat de zonwering met een handmatige instructie volledig omhoog gaan.

Technische gegevens buismotoren NEOMAT-MT en NEOMAT-LT

- **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:** NEOMAT-MT = 45mm; NEOMAT-LT = 58mm
- **Precisie (resolutie) van de elektronische eindschakelaar:** meer dan 0,55° (afhankelijk van de uitvoering van NEOMAT-T)
- **Precisie van de posities van de stops van de eindschakelaars:** Klasse 2 ($\pm 5\%$)
- **Mechanische weerstand:** volgens EN 14202
- **Nominale werkingsduur:** Maximaal 4 minuten
- **Beschermingsklasse:** IP 44
- **Werkings temperatuur:** -20 °C
- **Lengte aansluitkabel:** 3 m
- **Spanning signalen (stap-voor-stap, TTBUS...):** ongeveer 24 V ---
- **Niveaus windsensor (anemometer):** 5 t.w. ongeveer 5, 10, 15, 30 of 45 km/h (bij de anemometers VOLO of VOLOS)
- **Niveaus zonsensor:** 5 t.w. ongeveer 5, 10, 15, 30 of 45 Klux (bij VOLOS)
- **Lengte kabel signalen (Stap-voor-Stap, TTBUS...):** ten hoogste 30m indien in de nabijheid van andere kabels, anders 100m
- **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
- **Bereik van de zenders:** geschat op 150 m in de vrije ruimte en 20 m binnenshuis (*)

Opmerkingen:

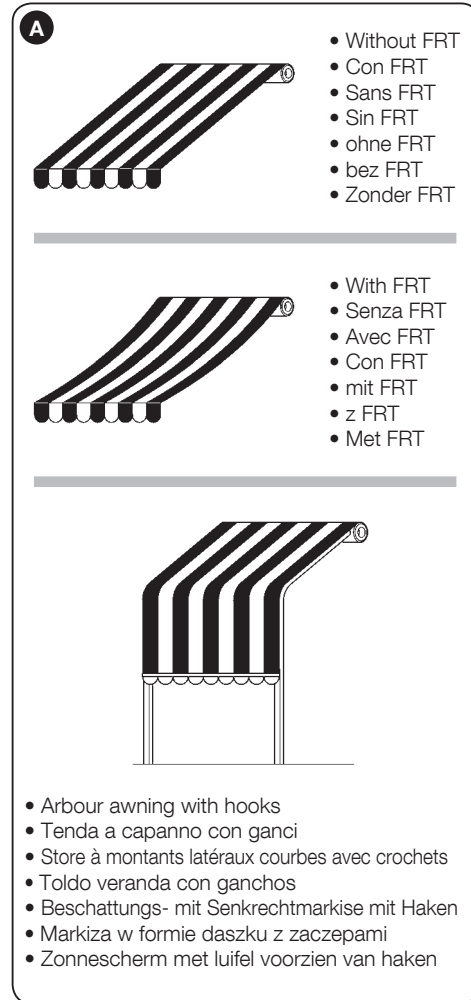
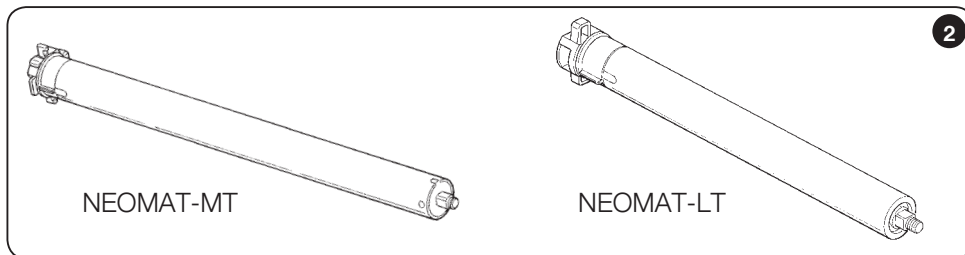
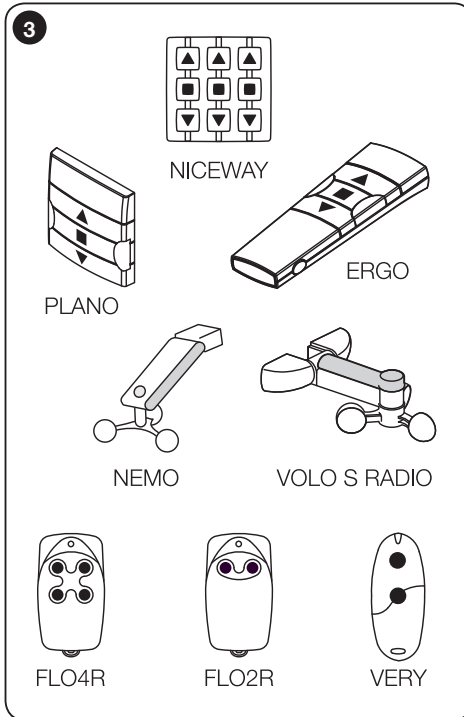
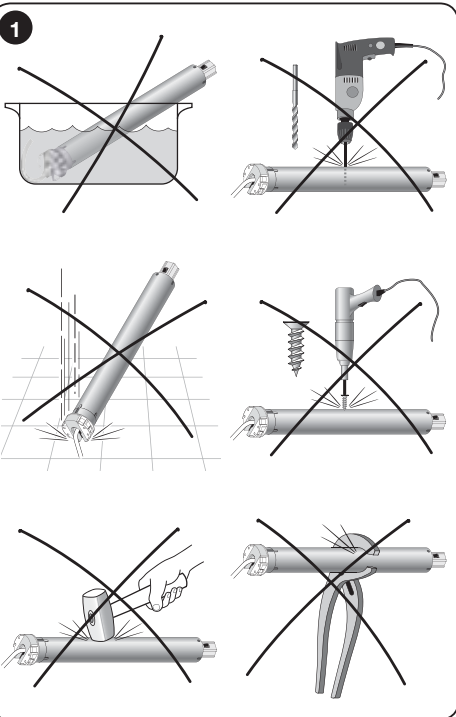
- (*) *Het bereik van de zenders kan worden beïnvloed door andere inrichtingen die in de omgeving daarvan op dezelfde frequentie werken als de zender (bijvoorbeeld koptelefoons, alarmsystemen e.d.) waardoor er interferentie met de ontvanger ontstaat. In geval van sterke interferentie kan Nice ten aanzien van het daadwerkelijke bereik van haar radio-grafische inrichtingen geen enkele zekerheid bieden.*
- *Alle technische gegevens hebben betrekking op een omgevingstemperatuur van 20°C ($\pm 5^\circ\text{C}$).*
- *Nice S.p.a. behoudt zich het recht voor op elk gewenst moment en zonder voorbericht wijzigingen in haar producten aan te brengen, waarbij gebruiksbestemming en functionaliteit echter gehandhaafd blijven.*

CE-verklaring van overeenstemming

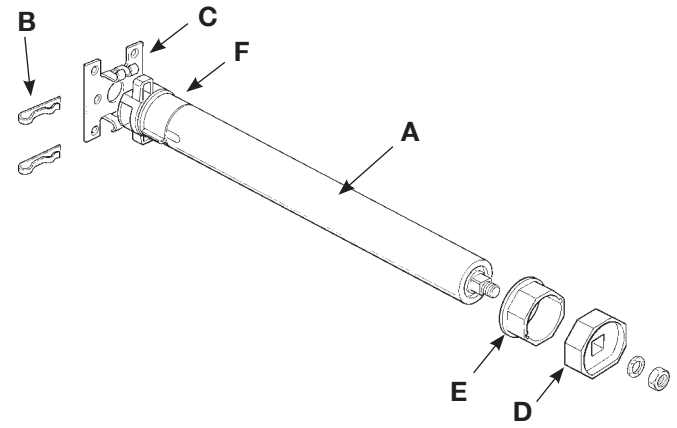
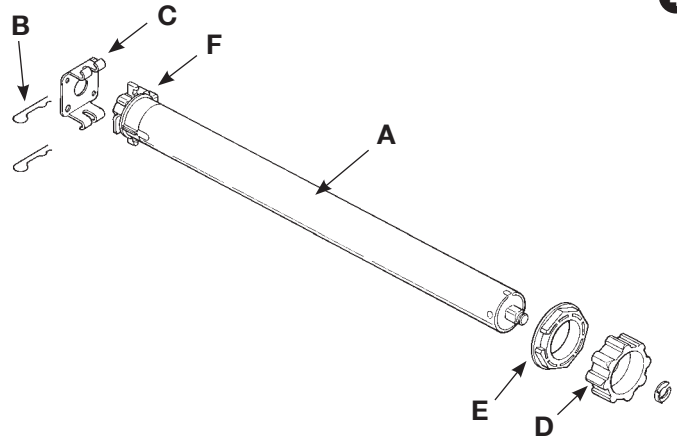
Bij deze verklaart Nice S.p.A. dat de producten: **Neomat MT, Neomat LT** voldoen aan de essentiële vereisten en andere toepasselijke bepalingen die zijn vastgelegd middels de richtlijnen **1999/5/CE, 2006/95/CE, 2004/108/CE**. De CE-verklaring van overeenstemming kan geraadpleegd en afgedrukt worden via de website www.nice-service.com of worden aangevraagd bij Nice S.p.A.

Ing. **Luigi Paro**
(Gedelegeerd Directeur)

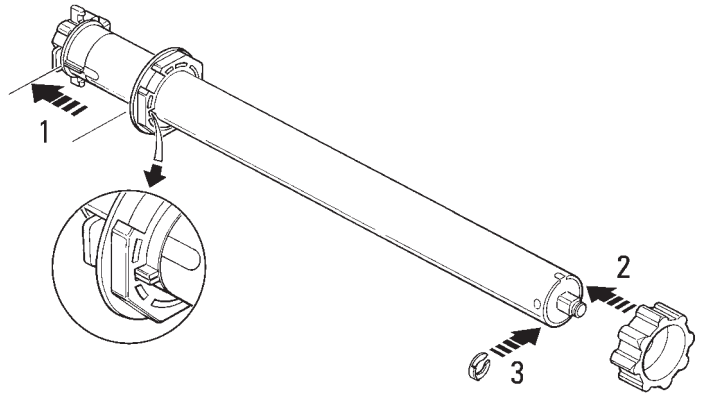
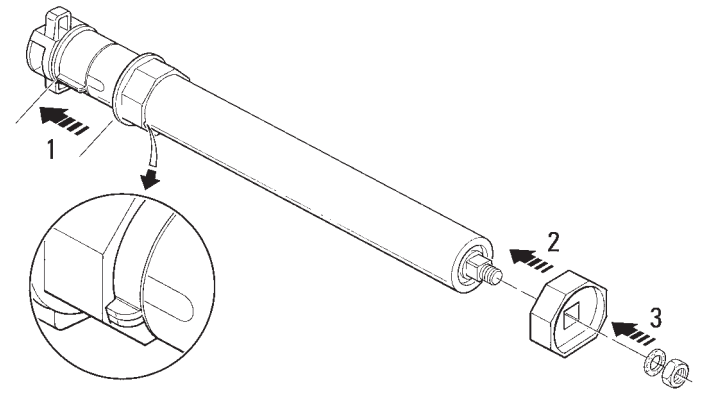


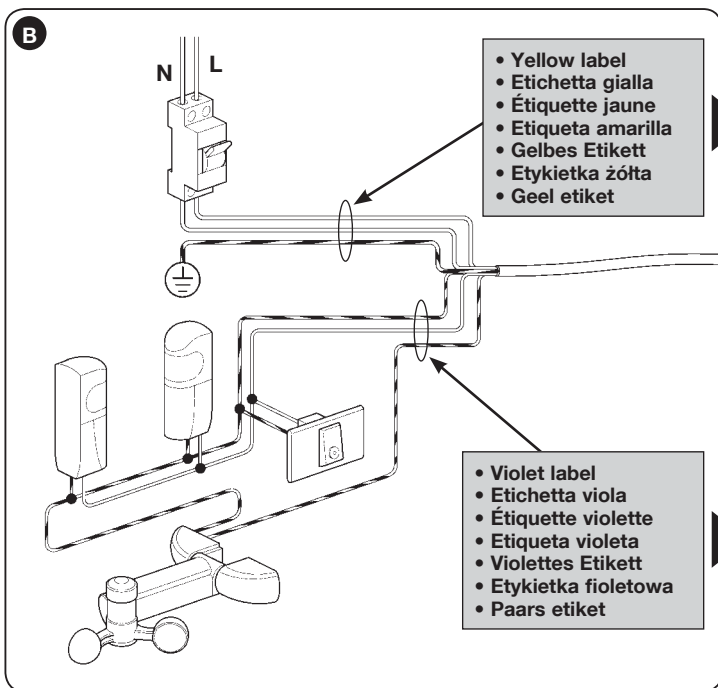
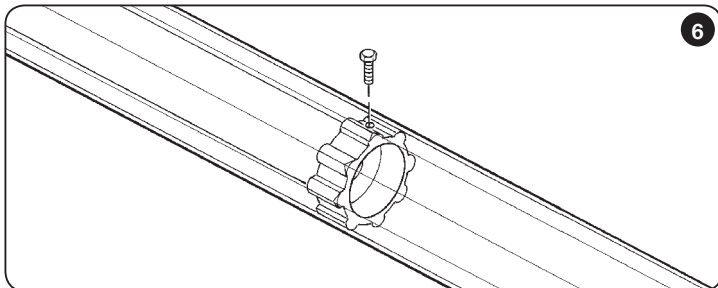


4



5





Wire colouring:

Mains power supply

Brown = Phase
Blue = Neutral
Yellow/Green = Earth

Colorazione conduttori:

Alimentazione da rete

Marrone = Fase
Blu = Neutro
Giallo/Verde = Terra

Couleurs des conducteurs

Alimentation du secteur

Brun = Phase
Bleu = Neutre
Jaune/vert = Terre

Color de los conductores:

Alimentación de red

Marrón = Fase
Azul = Neutro
Amarillo/Verde = Tierra

Farbe der Leiter

Netzstromversorgung

braun = Phase
blau = Nulleiter
gelb/grün = Erde

Kolory żył

Zasilenie z sieci

Brazowy = Faza
Niebieski = Neutralny
Żółto/Zielony = Uziemienie

Kleur draden:

Stroomvoorziening van het

elektriciteitsnet

Bruin = Fase
Blauw = Nulleider
Groen/Geel = Aarde

Command signals

Black/White = Common (0V)
White = Step-by-St. + "TTBUS" / F210S
Orange/White = Weather sensors

Segnali di comando

Nero/Bianco = Comune (0V)
Bianco = Passo-P. + "TTBUS" / F210S
Arancio/Bianco = Sensori climatici

Signaux de commande

Noir/Blanc = Commun (0 V)
Blanc = pas à pas + TTBUS / F210S
Orange/blanc = capteurs climatiques

Señales de mando

Negro/Blanco = Común (0V)
Blanco = Paso-P. + TTBUS / F210S
Naranja/Blanco = Sensores climáticos

Steuersignale

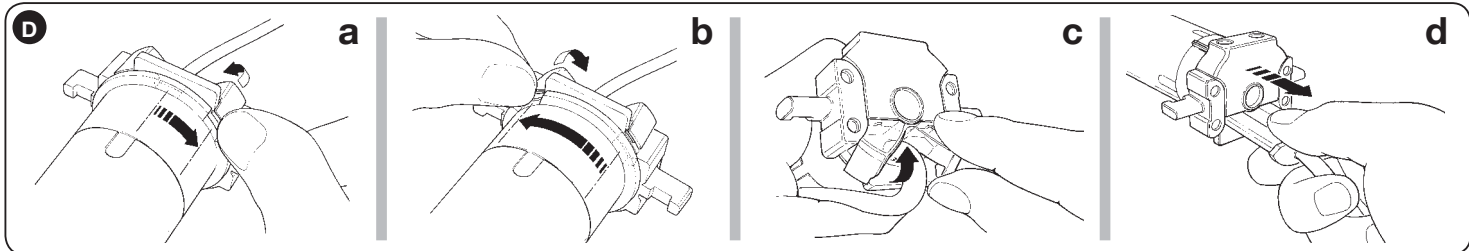
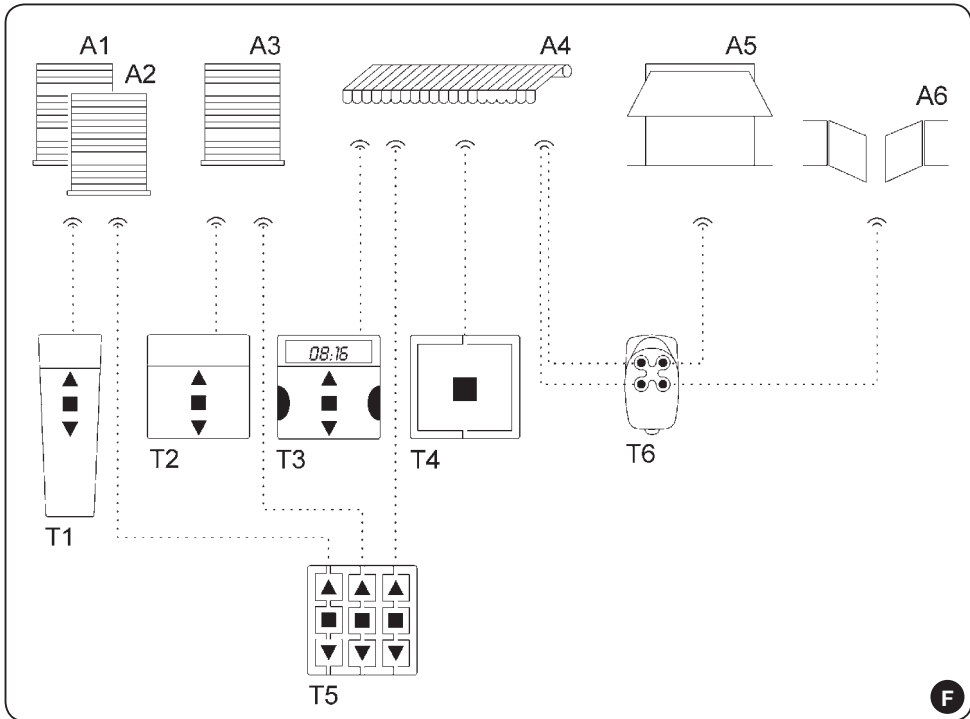
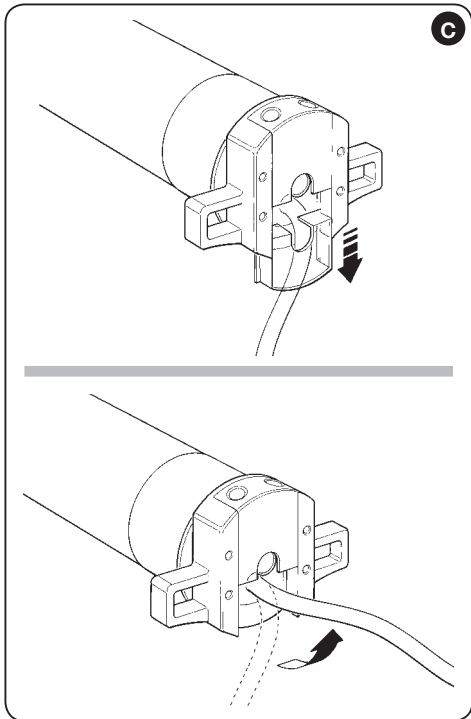
Schwarz-Weiß = Gemeinsamer Leiter (0V)
Weiß = Schrittbetr. + TTBUS / F210S
Orange/Weiß = Wetterwächter

Sygnaly sterujące

Czarno/Białe = Wspólny (0V)
Biały = Krok po Kroku + TTBUS / F210S
Pomarańczowo/Biały = czujniki klimatyczne

Bedieningssignalen

Zwart-wit = Nulleider (0V)
Wit = Stap voor stap + TTBUS / F210S
Oranje-wit = Klimatsensoren





Nice

Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com