



**tubular motor**



# neomat

**Instructions and warnings for the fitter**

**Istruzioni ed avvertenze per l'installatore**

**Instructions et recommandations pour l'installateur**

**Anweisungen und Hinweise für den Installateur**

**Instrucciones y advertencias para el instalador**

**Instrukcje i uwagi dla instalatora**

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



## Ostrzeżenia:

Silniki z serii "NEOMAT" służą do automatyzacji ruchu zasłon słonecznych i każde inne ich zastosowanie jest nieprawidłowe i zabronione.

Silniki przeznaczone są do użytku w zespołach mieszkaniowych; czas pracy ciągle przewidziany jest na 4 minuty w cyklu 20%. Przy wyborze typu silnika, w zależności od jego zastosowania, należy mieć na uwadze moment nominalny i czas funkcjonowania wskazany na tabliczce znamionowej.

Minimalna średnica rury, gdzie może być zainstalowany silnik NEOMAT ST, ma wynosić 40 mm, dla silnika NEOMAT MT - 52 mm i dla silnika NEOMAT LT - 70 mm.

Instalowanie ma być wykonane przez techników według norm bezpieczeństwa. Minimalna wysokość instalowania od ziemi lub podłogi to 2,5 m z zagwarantowaniem łatwego dostępu. Minimalna odległość w poziomie od maksymalnie otwartej zasłony do jakiegokolwiek obiektu stałego nie może być mniejsza od 0,4 m. W urządzeniach montowanych na zewnątrz przewód zasilający z PCV zainstalować wewnątrz kanałka zabezpieczającego.

Chronić silnik przed zgnieceniem, uderzeniem, spadnięciem lub kontaktem z płynami jakiegokolwiek rodzaju; nie dziurawić i nie wkręcać śrub na całej długości rury (rys. 1). W celu czynności konserwacyjnych lub napraw zwrócić się do personelu technicznego.

## 1) Opis produktu

Silniki rurowe NEOMAT ST 35mm, NEOMAT MT 45mm (rys. 2) i NEOMAT LT 58mm posiadają centralę elektroniczną i wbudowany odbiornik radiowy, który pracuje na częstotliwości 433.92 MHz z technologią rolling code, gwarantując wysoki poziom bezpieczeństwa. Do każdego silnika można wczytać do 14 pilotów z serii "ERGO" i "PLANO" (rys. 3) lub czujniki radiowe

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

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

Silniki NEOMAT mogą być zaprogramowane do redukcji momentu "RDC", zmniejszając o około 50% moment silnika na krótko przed całkowitym zamknięciem się zasłony (nawinięciem) unikając w ten sposób nadmiernego naciągnięcia płótna. NEOMAT przystosowany jest także do funkcji "RDT", która zmniejsza naciągnięcie płótna po zakończeniu ruchu zamykania, w taki sposób, aby płótno nie pozostało nadmiernie naciągnięte przez dłuższy okres. Funkcje CAT, RDC i RDT zostały opracowane do symulacji zachowania osoby, która ręcznie, ostrożnie i starannie odwija i nawija zasłonę.

Programowanie granic ruchu i innych dodatkowych funkcji można wykonać pilotem, sygnał akustyczny będzie kierował poszczególnymi fazami. Silnikiem można sterować także przyciskiem zewnętrznym (funkcją Krok po kroku) lub drogą Bus "TTBUS". Czujniki wiatru, słońca i deszczu, automatycznie uaktywniają system, kiedy warunki klimatyczne tego wymagają.

## 2) Instalowanie

Przygotować silnik według następującej sekwencji (rys. 5):

1. Wsunąć tuleję (E) na silnik (A) do momentu założenia jej na odpowiedni występ pierścienia (F).
2. Założyć adapter (D) na wał silnika. Mocowanie adaptera na silniku NEOMAT ST jest automatyczne na zatrzask
3. Przymocować adapter na silniku NEOMAT MT pierścieniem sprężystym na zatrzask

Wsunąć tak złożony silnik do rury nawijania zasłony do momentu jej nasunięcia na tuleję (E). Przykręcić rurę do adaptera (D) śrubą M4x10 tak, aby uniknąć możliwych przesunięć osiowych silnika (rys. 6).

Rysunek 4

- A:** Silnik rurowy NEOMAT
- B:** Haczyk lub zawlecзка do przymocowania
- C:** Wspornik i część dystansowa
- D:** Adapter napędowy
- E:** Tuleja
- F:** Pierścień

Na koniec zablokować głowicę silnika we wsporniku (C), z ewentualną częścią dystansową, haczykami lub zawleczkami (B).

### 2.1) Połączenia elektryczne

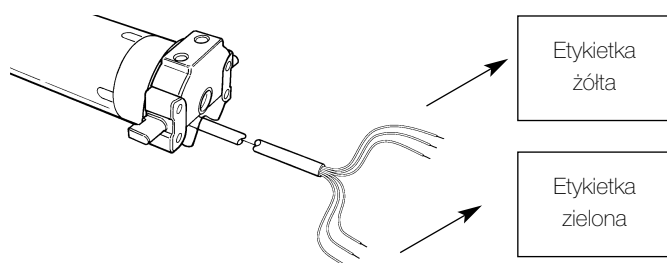
**⚠ UWAGA: przy podłączeniu silnika należy zastosować wyłącznik wielobiegunowy do odłączenia od sieci elektrycznej, gdzie odległość pomiędzy stykami ma wynosić co najmniej 3 mm (wyłącznik sekcyjny lub gniazdo i wtyczka, itp.)**

**⚠ UWAGA: skrupulatnie przestrzegać przewidzianych połączeń; w wypadku niepewności nie próbować, ale zapoznać się z odpowiednimi szczegółowymi instrukcjami technicznymi, które dostępne są na stronie internetowej: [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)**

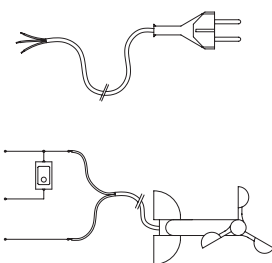
**Błędne wykonanie połączeń może spowodować uszkodzenia i stworzyć niebezpieczne sytuacje.**

Przewód do połączeń elektrycznych silnika NEOMAT MT posiada 6 żył:

- Linia zasilania z sieci elektrycznej: Faza, Neutralna i Uziemienie
- Sygnały sterujące niskiego napięcia (SELV): Krok po Kroku lub Bus "TTBUS" i czujniki klimatyczne



Brązowy	= faza elektryczna
Niebieski	= neutralny (zero)
Żółto/zielony	= uziemienie
Czarny	= Wspólny(0V)
Biały	= Krok po kroku + "TTBUS"
Pomarańczowy	= Czujniki klimatyczne



### 2.1.1) Wejście "Krok po Kroku":

Do ręcznego sterowania automatyki można podłączyć prosty przycisk (pomiędzy Wspólnym i wejściem Krok po kroku). Funkcjonowanie odbywa się według sekwencji: wzniesienie-stop-obniżenie-stop.

Gdy przycisk będzie pod naciskiem ponad 3 sekundy (ale krócej niż 10 sekund) uaktywnia się ruch wzniesienia (nawijania) - (odpowiadający przyciskowi ▲ na pilocie).

Gdy przycisk będzie pod naciskiem ponad 10 sekund uaktywnia się ruch obniżania (odwijania) (odpowiadający przyciskowi ▼). Ta specjalna funkcja może być używana do "synchronizacji" kilku silników do tego samego ruchu niezależnie od pozycji, w których się znajdują.

### 2.1.2) Wejście "TTBUS":

"TTBUS" jest to Bus rozszerzony do kontroli central sterujących silniki rolet i zasłon. Bus przewiduje możliwość kontroli do 100 central, łącząc je równolegle tylko 2 przewodami (wspólny i "TTBUS").

Dodatkowe informacje umieszczone są w instrukcjach pilotów "TTBUS".

### 2.1.3) Czujniki klimatyczne:

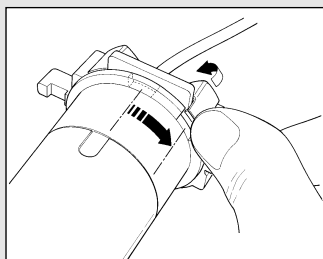
Do wejścia "Czujników klimatycznych" (pomiędzy Wspólnym i wejściem Czujników klimatycznych) można podłączyć prosty czujnik wiatru (anemometr) lub specjalny czujnik wiatr-słońce-deszcz.

Do tego samego czujnika można połączyć, równolegle 5 central, uważając na prawidłową biegunowość sygnałów (we wszystkich silnikach przewód czarny ma być połączony do przewodu czarnego i przewód pomarańczowy do przewodu pomarańczowego).

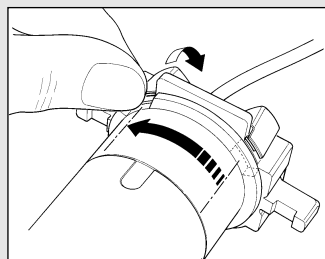
## 2.2) Łącznik i przewód zasilający (ten rozdział dotyczy tylko wersji NEOMAT MT i jest przeznaczony dla techników serwisu obsługi)

**⚠ UWAGA: gdy przewód zasilający jest uszkodzony należy go wymienić na identyczny dostępny u producenta lub w serwisie technicznym.**

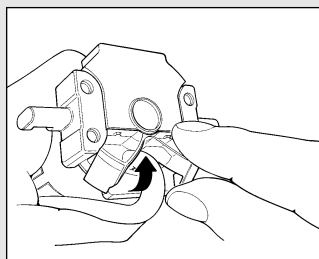
Gdy znajdzie konieczność odłączenia silnika od przewodu zasilającego postąpić tak, jak wskazano na poniższych rysunkach:



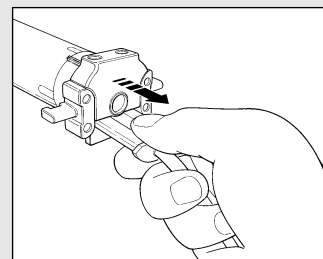
Przekręcić tuleję do momentu dopasowania nacięcia do jednego z ząbków zaczełu, po czym odczepić.



Powtórzyć czynność dostosowania dla następnego ząbka.



Zgiąć przewód w kierunku do wnętrza i ściągnąć zabezpieczenie odkręcając delikatnie w kierunku na zewnątrz.



Pociągnąć i wyciągnąć złącze.

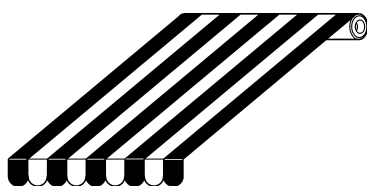
## 3) Regulacje

Silniki rurowe z serii NEOMAT posiadają elektroniczny wyłącznik krańcowy, który przerywa ruch, kiedy zasłona osiągnie pozycje graniczne zamknięcia lub otwarcia, które odpowiadają zasłonie całkowicie nawiniętej (pozycja 0) lub otwartej (pozycja 1). Te dwie pozycje zapamiętane są w odpowiedniej fazie programowania, którą należy wykonać z silnikiem i z zasłoną już całkowicie zamontowaną.

Gdy pozycje "0" (zasłona zamknięta) i "1" (zasłona otwarta) nie zostały jeszcze zapamiętane to sterowanie silnikiem jest również możliwe, sposobem ręcznym. Można zaprogramować także pozycję pośrednią (Pos. "I") częściowego otwarcia zasłony. Pozycję "I" i uaktywnienie redukcji momentu (RDC) można zaprogramować nawet później.



Zasłona całkowicie zamknięta (pozycja 0).



Zasłona otwarta (pozycja 1).



Pozycja pośrednia ("I").



Pozycja początku redukcji momentu RDC w ruchu zamykania.

## 4) Programowanie

Programowanie podzielone jest na trzy fazy:

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

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

• **Zapisywanie pilotów, gdzie przewidywane są "grupy" należy wykonać po uprzednim wyborze grupy, do której dostosuje się silnik.**

• **Programowanie drogą radiową można wykonać we wszystkich silnikach, które znajdują się w zasięgu nadajnika; zasilenie wówczas należy podłączyć tylko do tego, który będzie programowany.**

### 4.1) Zapisywanie nadajników

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

Gdy w pamięci odbiornika nie ma zapisanego żadnego kodu to zapis pierwszego pilota wykonuje się następująco:

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

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

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

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

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

### 4.2) Programowanie pozycji "0" i "1"

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

Programowanie pozycji 0 i 1 wykonać według poniższej procedury:

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


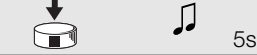


### 4.3) Programowanie opcjonalne

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

#### 4.3.1) Zapisywanie pozycji pośredniej "I"

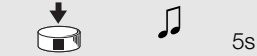


Gdy zapisana została pozycja pośrednia "I" będzie można ustawić zasłonę w zaprogramowanej pozycji jednoczesnym przyciśnięciem dwóch przycisków nadajnika: ▼▲.

Zapamiętywanie pośredniej pozycji wykonać według poniższej procedury:

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

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

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

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

#### 4.3.3) Kasowanie pozycji lub funkcji RDC

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

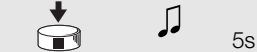


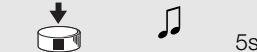

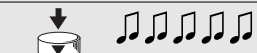
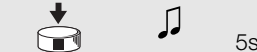

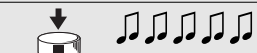
Tabela "A6"	Kasowanie pośredniej pozycji "I" (rys 10)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	 5s
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów.	 5s
3.	Przycisnąć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

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

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

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

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



































Uwaga: Zasłona będzie nawijana z maksymalną siłą.

Gdy znajdzie konieczność wykasowania całej zawartości pamięci w centrali NEOMAT, można postąpić według poniższej procedury:

- nie zapisanym nadajnikiem poczynawszy od punktu A.
- już wcześniej zapisanym nadajnikiem procedurą od punktu N 1

Można wykasować:

- tylko kody nadajników kończąc na punkcie N 4
- wszystkie dane (kody nadajników, pozycje, poziom wiatru, adresy TTBUS, itp.) wykonując całą procedurę.

Tabela "A9"	Kasowanie pamięci (rys 13)	Przykład
➔ A.	Podczas gdy silnik nie jest zasilany uaktywniamy wejście Krok po kroku, wejście to ma być aktywne do momentu zakończenia procedury.	 
B.	Podłączyć zasilanie do silnika i odczekać na 2 początkowe sygnały.	  
➔ 1.	Utrzymać pod naciskiem przycisk  już zachowanego nadajnika aż do usłyszenia bip (po około 5 sekundach)	  
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem  przycisk nadajnika aż do usłyszenia 3 sygnałów; zwolnić przycisk  dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	    
3.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem  przycisk nadajnika aż do usłyszenia 3 bip; zwolnić przycisk  dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	    
➔ 4.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  nadajnika aż do usłyszenia 3 sygnałów; zwolnić przycisk  dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	    
5.	Gdy chcemy skasować wszystkie dane to w ciągu 2 sekund przycisnąć jednocześnie  e  , później zwolnić je.	(do 2 s)  

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

#### 4.3.4) Programowanie czujników klimatycznych


















Gdy na wejście czujników zostanie podłączony czujnik wiatru możliwe będzie wykonanie wyboru jednego z 3 możliwych poziomów czułości (1 = 15Km/godz., 2 = 30Km./godz. i 3 = 45 Km/godz., gdy będzie zastosowany czujnik "VOLO"); fabrycznie ustawienie to poziom nr.2. Kiedy poziom zostanie przekroczony na ponad 3 sekundy, uaktywnia się włącza się funkcja przypisana do przycisku  i ruch zostanie zablokowany aż do momentu, kiedy prędkość wiatru nie spadnie poniżej poziomu zaprogramowanego na co najmniej jedną minutę. Jak zmieniać zaprogramowany poziom:

Tabela "A10"	Zmiana poziomu interwencji zabezpieczenia "wiatr" (rys 14)	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk  nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	  
2.	Przycisnąć wolno przycisk  tyle razy, ile wynosi żądany numer poziomu czułości (1, 2 lub 3)	  
3.	Po krótkiej chwili usłyszymy tyle sygnałów, jaki jest numer wybranego poziomu	  
4.	Przycisnąć przycisk aby  potwierdzić, 3 sygnały potwierdzą nowe ustawienie. Aby wyjść z procedury bez zmiany poprzedniego poziomu należy odczekać 5 sekund bez potwierdzenia.	   

#### 4.3.5) Programowanie pozycji bez nadajnika

Choć nie jest to łatwe, można również wykonać programowanie pozycji zatrzymania i funkcji RDC bez pilota poprzez zastosowanie funkcji Krok po kroku. W zależności od tego czy chcemy czy nie włączyć funkcję „Redukcja momentu” pierwsza faza programowania jest inna, należy wykonać programowanie według właściwej procedury.

















Tabela "A11"	Programowanie pozycji "0" i "1" bez RDC funkcją Krok po kroku.	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk Krok po roku; gdy zasłona porusza się w dół (odwija się) to zwolnić przycisk i powtórzyć czynność.	 
2.	Przytrzymać przycisk Krok po kroku do całkowitego nawinięcia się zasłony (pozycja "0"), po czym zwolnić przycisk.	 
3.	Przyciskiem Krok po kroku (funkcja ręczna) zatrzymać zasłonę w fazie odwijania w miejscu, który będzie punktem maksymalnej pozycji (pozycja "1") tak, aby następną fazą już była faza wzniesienia (nawijania).	 
4.	Dwukrotnie przycisnąć (w ciągu do 2 sekund) przycisk Krok o kroku i przytrzymać po drugim naciśnięciu przez co najmniej 5 sekund (silnik zatrzymany); 3 sygnały i krótki ruch wzniesienia i obniżenia zasygnalizują, że pozycja została zapisana.	 X2(X5s) 

Tabela "A12"	Programowanie pozycji "0" i "1" z funkcją RDC funkcją Krok po kroku.	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk Krok po kroku; gdy zasłona obniża się należy zwolnić przycisk i powtórzyć czynność.	 
2.	Przytrzymać przycisk Krok po kroku do momentu, kiedy silnik zatrzyma się automatycznie, ponieważ zasłona będzie już całkowicie nawinięta (pozycja "0").	 
3.	Przytrzymać przycisk przez następne 5 sekund aż do momentu, kiedy zasłona zacznie krótki ruch obniżania (odwijania).	  
4.	Przyciskiem Krok po kroku (funkcja ręczna) zatrzymać, w trakcie obniżania, zasłonę planowanym punkcie maksymalnego odwinięcia (pozycja "1") tak, aby następną fazą w funkcji Krok po kroku spowodowała wzniesienia zasłony.	 
5.	Dwukrotnie przycisnąć (w ciągu 2 sekund) przycisk Krok po kroku i przytrzymać po drugim naciśnięciu przez co najmniej 5 sekund (silnik zatrzymany), do momentu, kiedy 3 sygnały i krótki ruch wzniesienia i obniżania zasygnalizują, że pozycja została zapisana.	 X2(X5s) 

Uwaga: Funkcją Krok po kroku nie jest możliwe zapisanie pozycji częściowego otwarcia..

Gdy mamy zamiar zmienić pozycje funkcji RDC należy wykasować wszystkie ustawienia i ponownie powtórzyć procedurę.

Tabela "A13"	Kasowanie pozycji i funkcji RDC funkcją Krok po kroku	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk Krok po kroku; gdy zasłona wznosi się należy zwolnić przycisk i powtórzyć czynność.	  3s
2.	Przytrzymać przycisk aż do momentu, kiedy po około 3 sekundach zacznie się ruch wzniesienia; przycisnąć 2 krotnie (w ciągu 2 sekund) przycisk Krok po kroku i przytrzymać po 2 przyciśnięciu, aby zatrzymać i włączyć obniżanie zasłony.	  3s
3.	Powtórzyć poprzednią fazę 3 krotnie. Po trzeciej próbie nie odbędzie się ruch wzniesienia.	  X3
4.	Utrzymać pod naciskiem przycisk Krok po kroku przez następne 10 sekund aż do momentu, kiedy 5 sygnałów potwierdzą, że wszystkie pozycje i funkcja RDC, ewentualnie aktywna, zostały wykasowane	 

Uwaga: Po skasowaniu pozycji ruch może być wykonany ręcznie.

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

### Po podłączeniu zasilania silnik nie wydaje 2 sygnałów i wejście Krok po kroku nie steruje żadnym ruchem.

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

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

Pilot nie został zsynchronizowany, należy powtórzyć zapisywanie nadajnika.

### Po wydaniu polecenia słyszymy 10 sygnałów i później ruch startuje.

Autodiagnoza parametrów w pamięci odczytała jakąś anomalię (błędna pozycja, adres TTBUS, poziom wiatru i słońca, kierunek ruchu). Sprawdzić i ewentualnie powtórzyć programowanie.

### Po wydaniu komendy silnik nie rusza się

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

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

To objaw normalny przy przeciążeniu: gdy w trakcie wzniesienia odczytane zostanie przeciążenie to silnik włączony zostanie na 1 sekundę, po której ponownie wykonuje próbę startu. Sprawdzić i wyeliminować ewentualne przeszkody.

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

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

### Silnik porusza się tylko w ruchu ręcznym.

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

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

Autodiagnoza parametrów w pamięci odczytała anomalię w pozycji silnika. Polecieć wzniesienie zasłony i odczekać do momentu osiągnięcia pozycji "0"

## 6) Dane techniczne

### Silniki rurowe z serii **NEOMAT**

Napięcie zasilania i częstotliwość	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego typu
Prąd i moc	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego typu
Moment i prędkość	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego typu
Czas ciągłej pracy	: Maksymalnie 4 minuty
Cykl pracy	: Maksymalnie 20%
Stopień zabezpieczenia	: IP 44
Temperatura funkcjonowania	: -10 ÷ 70 °C
Dokładność (rozdzielczość) elektronicznego wyłącznika krańcowego	: Wyższa niż 0.55 (Zależy od typu NEOMAT)

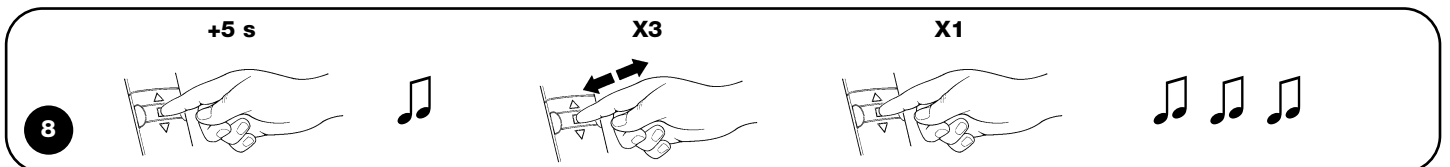
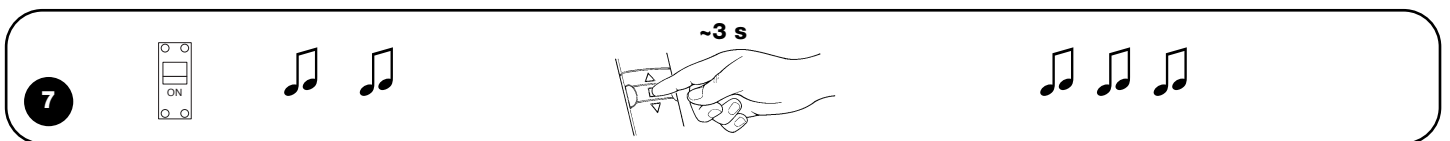
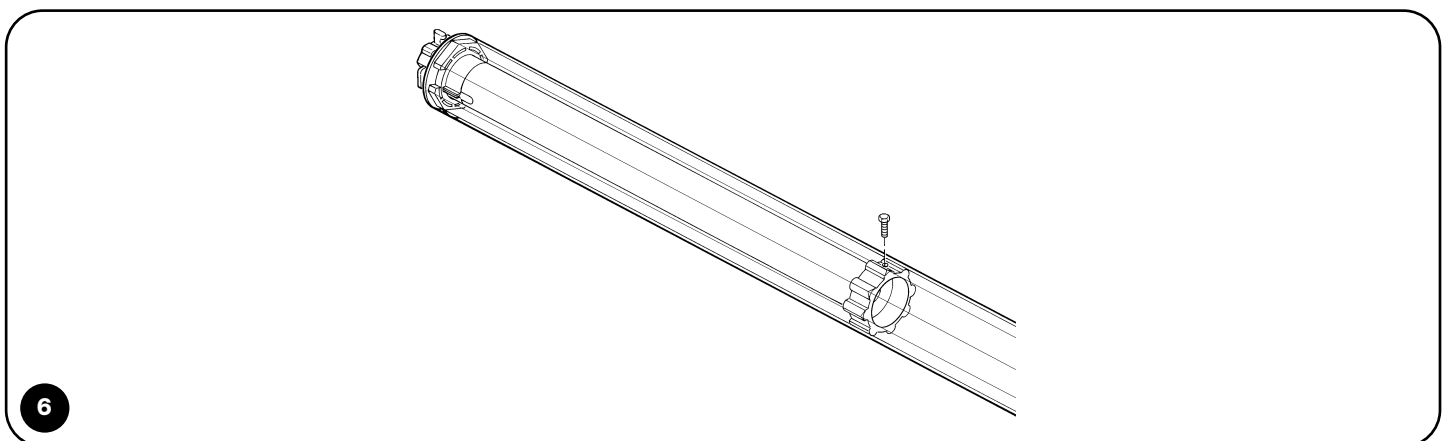
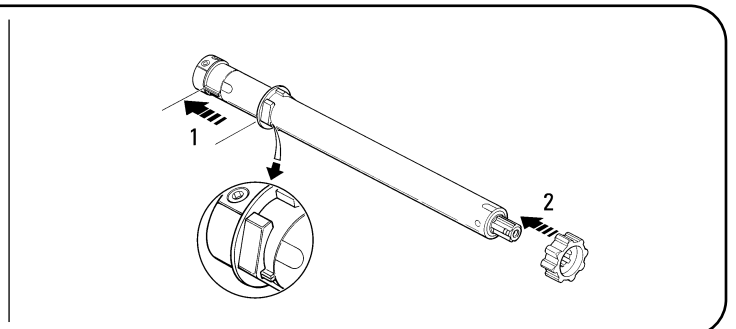
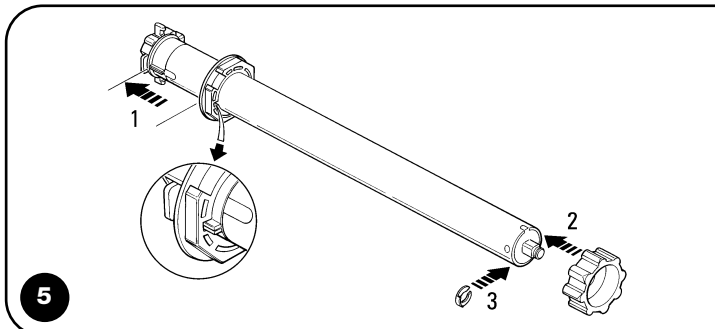
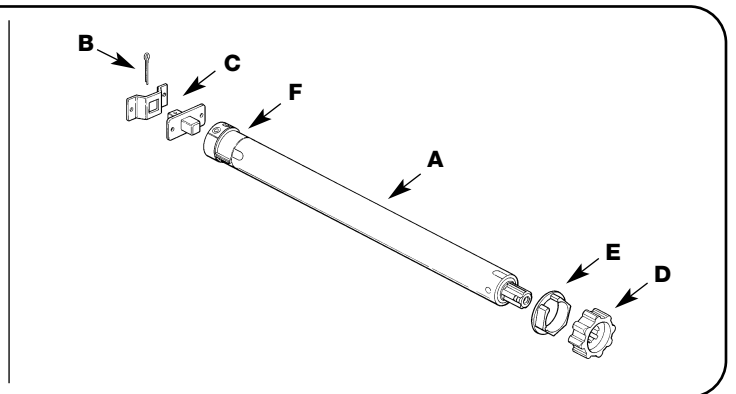
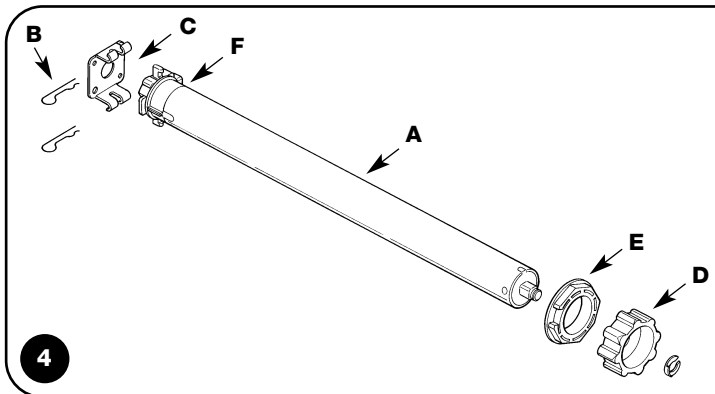
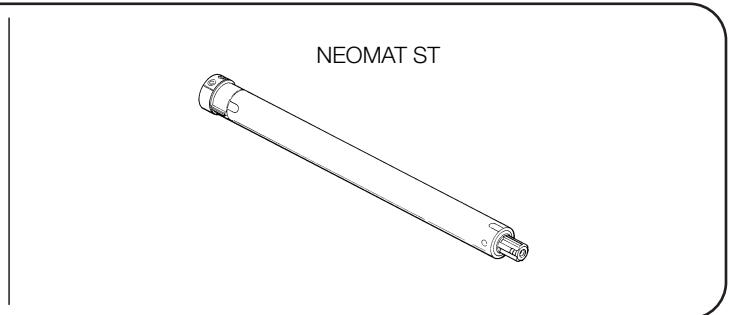
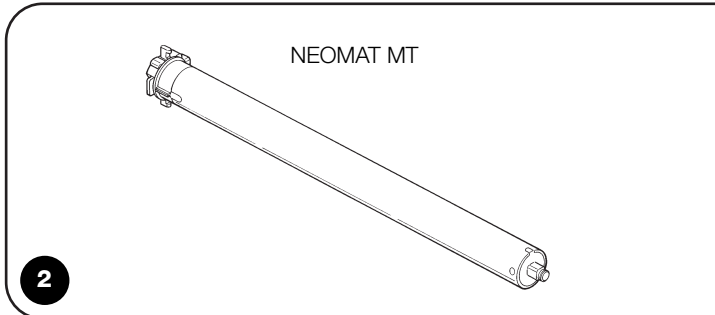
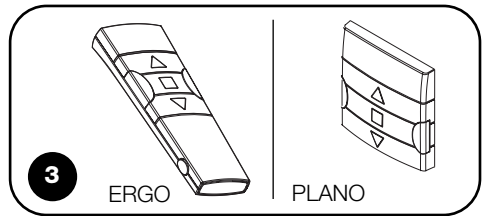
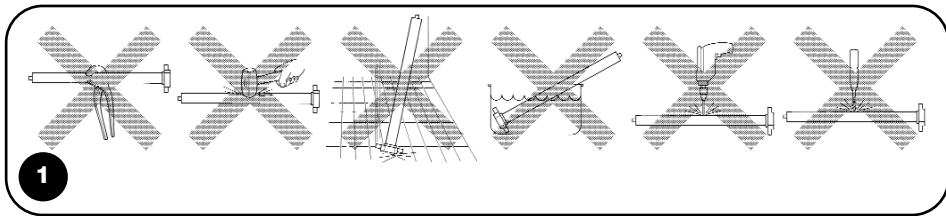
### Centrala elektroniczna

Napięcie sygnałów (krok po kroku, czujniki)	: Około 24Vps (prąd stały)
Poziom czujnika wiatru (anemometr)	: Około 30 lub 15 lub 45 km/godz. (przy anemometrze VOLO)
Długość przewodów, sygnałów (krok po kroku, czujniki)	: do 100m, w pobliżu innych przewodów do 30m

### Odbiornik radiowy

Częstotliwość	: 433.92 MHz
Kodowanie	: 52 Bit rolling code (kod dynamicznie zmienny) FLOR
Zasięg nadajników <b>ERGO</b> i <b>PLANO</b>	: określony na 200 m w wolnej przestrzeni i 35 m wewnątrz budynków

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





**9**

+5 s

+5 s

**10**

+5 s

+5 s

program

erase

**11**

+5 s

+5 s

program

erase

**12**

+5 s

+5 s

**13**

+5 s

3° bip

3° bip

3° bip

Only TX → 2 s

All → -2 s X 1

**14**

+5 s

X1= 15 Km/h

X2= 30 Km/h

X3= 45 Km/h

## Dichiarazione di conformità

N°: Axis Nemo Rev 0

### declaration of conformity

NEOMAT è prodotto da MOTUS Srl (MI) ed è identico al corrispettivo modello "Axis Nemo". Motus Srl è una società del gruppo Nice Spa.  
 NEOMAT is produced by Motus s.r.l. (MI) and is identical of the corresponding model "Axis Nemo". Motus s.r.l. is a company of the Nice s.p.a. group

MOTUS S.r.l. via dei chiosi 18, 20040 Cavenago di Brianza (MI) ITALY  
 dichiara che il prodotto: "Axis Nemo" / declares that the product: "Axis Nemo"  
 Motoriduttore per automatizzare tende da sole / Gearmotor for awning automation  
 È conforme ai Requisiti Essenziali di Sicurezza delle Direttive: / Complies with the Essential Safety Requirements of Directives:  
**73/23/CEE** Direttiva Bassa Tensione (LVD) / Low Voltage Directive (LVD)  
**89/336/CEE** Direttiva Compatibilità Elettromagnetica (EMC) / Electromagnetic Compatibility (EMC)  
**1995/5/CE** Apparecchiature radio e terminali di telecomunicazione / Radio equipment and telecommunications terminal

È risulta conforma a quanto previsto dalle norme e/o specifiche tecniche di prodotto:  
 And complies with the following product standards and/or technical specifications:  
 LVD: EN 60335-1; EN 60335-2-97; IEC 60335-2-97.  
 EMC: EN 55014; EN 61000-3-2; EN50082-1  
 R&TTE : ETS 300220-3; ETS 300683; EN 60950

Data /date  
 18 Febbraio 2002

Amministratore Delegato / General Manager  
 Lauro Buoro



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

**Nice SpA** Oderzo TV Italia  
Via Pezza Alta, 13 Z.I. Rustignè  
Tel. +39.0422.85.38.38  
Fax +39.0422.85.35.85  
info@niceforyou.com

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

**Nice Belgium**  
Leuven (Heverlee) B  
Tel. +32.(0)16.38.69.00  
Fax +32.(0)16.38.69.01  
nice.belgium@belgacom.net

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

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

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

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

[www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)