



tubular motor

# neomat do rolet

Instrukcje i uwagi dla instalatora

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



## Ostrzeżenia

Silniki z serii "NEOMAT A" służą do automatyzacji ruchu rolet 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 SA, ma wynosić 40 mm, dla silnika NEOMAT MA - 52 mm i dla silnika NEOMAT LA - 70 mm.

Instalowanie ma być wykonane przez techników według norm bezpieczeństwa.

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.

**Uwaga:** niektóre fazy programowania mogą wykorzystać blokady mechaniczne rolety (zasłepki lub sprężyny antywłamaniowe). W tym wypadku należy wybrać silnik z najbardziej odpowiadającym momentem mając na uwadze wagę rolety i unikając zbyt mocnych silników.

## 1) Opis produktu

Silniki rurowe NEOMAT SA 35mm, NEOMAT MA 45mm (rys.2) i NEOMAT LA 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", "PLANO" (rys. .3 i 4) lub "VOLO S RADIO".

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

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

Centrala odczytuje nawet gwałtowne zmiany i przesilenia silnika

przerwywając natychmiast ruch; ta charakterystyka jest wykorzystana do automatycznego programowania pozycji granicznych i wówczas gdy roleta posiada zaślepki graniczne górne i sprężyny antywłamaniowe.

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) Instalacja

Przygotować silnik według następującej sekwencji (rys. 4):

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

Wsunąć tak złożony silnik do rury wzniesienia rolety do momentu jej nasunięcia na tuleję (E). Przykręcić rurę do adaptera (D) śrubą M4x10 tak, aby uniknąć możliwych przesunięć osiowych silnika (rys. 5). Na

Rys. 4

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

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 A 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



### 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 (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 równoległe 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 (żyła czarna) i wejściem Czujników klimatycznych (żyła pomarańczowa) można podłączyć prosty czujnik wiatru (anemometr) lub specjalny czujnik wiatr-słońce-deszcz.

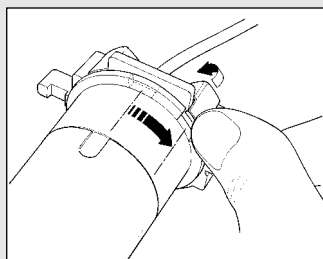
Do tego samego czujnika można połączyć, równoległe 5 central, uważając na prawidłową biegunowość sygnałów (we wszystkich silnikach przewód czarny ma być połączony do przewodu czarnego i przewód pomarańczowy do przewodu pomarańczowego).

## 2.2) Łącznik i przewód zasilający

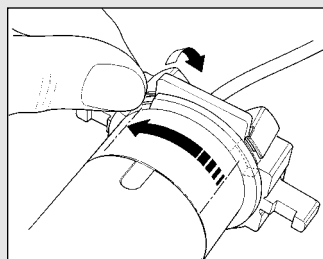
(ten rozdział dotyczy tylko wersji NEOMAT A i jest przeznaczony dla techników serwisu obsługi)

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

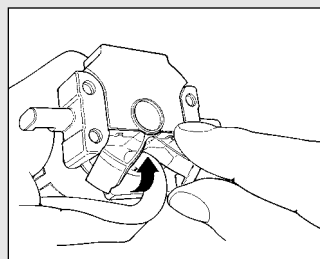
Gdy znajdzie konieczność odłączenia silnika od przewodu zasilającego postąpić tak, jak wskazano na poniższych rysunkach:



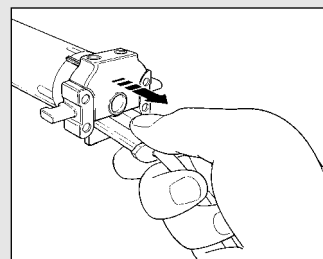
Przekroić tuleję do momentu dopasowania nacięcia do jednego z zębów zaczepu, po czym odciąć.



Powtórzyć czynność dostosowania dla następnego zębka



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



Pociągnąć i wyciągnąć złącze

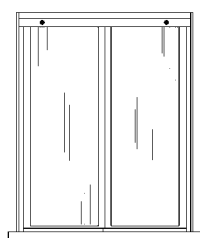
## 3) Regulacje

Silniki rurowe z serii NEOMAT A posiadają elektroniczny wyłącznik krańcowy, który przerywa ruch, kiedy roleta osiągnie pozycje graniczne zamknięcia lub otwarcia.

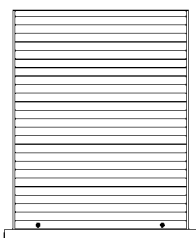
Te dwie pozycje zapamiętane są w odpowiedniej fazie programowania, którą należy wykonać z silnikiem i z zasłoną już całkowicie zamontowaną.

Gdy pozycje "0" (roleta otwarta) i "1" (roleta zamknięta) nie zostały jeszcze zapamiętane to sterowanie silnikiem jest również możliwe, sposobem ręcznym.

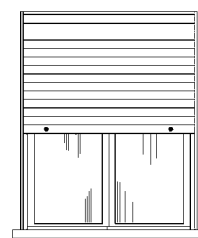
Można zaprogramować także pozycję pośrednią (Pos. "I") częściowego otwarcia rolety.



Roleta otwarta (pozycja 0)



Roleta zamknięta (pozycja 1)



Pozycja pośrednia ("I")

## 4) Programowanie

Programowanie podzielone jest na trzy fazy:

1. Wczytywanie pilotów
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 pilotów









Każdy pilot zostanie rozpoznawany przez wbudowany do centrali NEOMAT A 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 pilota (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	 

Nota: 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 pilotów (rys 8)	Przykład
1.	Utrzymać pod naciskiem (przez około 5 s) przycisk  nowego nadajnika aż do usłyszenia sygnału)	nowego   5s
2.	Powoli 3 krotnie przycisnąć przycisk  nadajnika już wpisanego (starego)	starego  X3
3.	Przycisnąć jeszcze raz przycisk  nowego nadajnika.	nowego 
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"

W automatyce rolet mogą zaistnieć 3 przypadki i związane są one z obecnością lub nie elementów „blokujących” bieg rolety: „zaśleпки” (korki) jako punkty graniczne biegu podnoszenia rolety (ograniczają nawijanie rolety) i – lub „sprężyny antywłamaniowe” (nie pozwalają na podniesienie rolety gdy jest ona całkowicie obniżona).

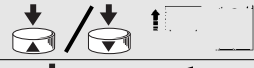


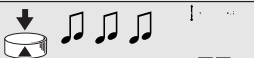
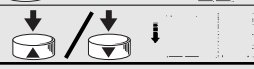
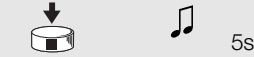

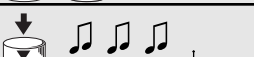
W zależności od istniejących lub nie tych ograniczników (zaśleпки i-lub sprężyny) programowanie może odbyć się inaczej:

**Ręczne programowanie wyłączników krańcowych** (Nie są konieczne zaśleпки lub sprężyny antywłamaniowe)

**Półautomatyczne programowanie wyłączników krańcowych** (Konieczne są zaśleпки przy nawijaniu)



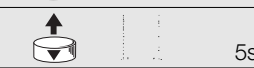
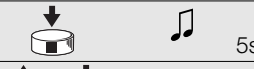

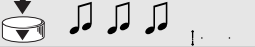
**Automatyczne programowanie wyłączników krańcowych** (Konieczne są zaśleпки i sprężyny antywłamaniowe w odwijaniu)

Przy programowaniu pozycji należy zastosować już zapisany pilot. Dopóki nie zostaną zaprogramowane pozycje "0" i "1" to ruch ma odbyć się ręcznie. Na początku kierunku obrotu silnika nie jest określony, kierunek silnika jest automatycznie dostosowywany do przycisku pilota.

Tabela "A3"	R CZNE programowanie pozycji "0" i "1" (rys 9)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ▲ lub ▼ nadajnika już wpisanego aż do ustawienia się na żądanej pozycji wzniesienia.	
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekund)	
3.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów	
4.	Przycisnąć przycisk ▲ aż do momentu, kiedy 3 sygnały i krótki ruch zasygnalizuje, że wartość wzniesienia została zapisana	
5.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ▲ lub ▼ nadajnika już wpisanego aż do ustawienia się na żądanej pozycji wzniesienia.	
6.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekund)	
7.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów	
8.	Przycisnąć przycisk ▼ aż do momentu, kiedy 3 sygnały potwierdzą, że pozycja obniżenia jest już zapisana.	

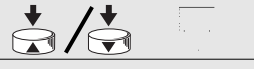
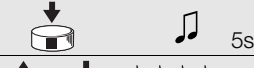

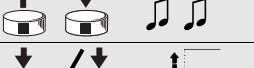


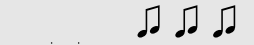
Uwaga: Teraz przycisk ▲ zarządzi ruch wzniesienia a przycisk ▼ obniżenia.

Ruch wzniesienia i obniżenia zatrzyma się w zaprogramowanej pozycji.

Tabela "A4"	PÓŁAUTOMATYCZNE programowanie pozycji "0" i "1" (rys.10)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ▲ lub ▼ nadajnika już wpisanego aż do całkowitego nawinięcia się rolety i kiedy silnik zatrzyma się na zaślepkach w fazie wzniesienia.	
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ▼, który spuszcza roletę.	
3.	Zwolnić przycisk ▼ kiedy roleta osiągnie żądaną pozycję ("1")	
4.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	
5.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów	
6.	Przycisnąć przycisk ▼ aż do momentu, kiedy 3 sygnały potwierdzą, że pozycja wzniesienia jest już zapisana.	

Uwaga: przycisk ▲ kierował będzie ruchem wzniesienia a przycisk ▼ obniżania.

Przy nawijaniu rolety zatrzyma się odpowiednio do zaślepek, przy obniżaniu odpowiednio w pozycji zaprogramowanej.

Tabela "A5"	AUTOMATYCZNE programowanie pozycji "0" i "1" (rys 11)	Przykład
1.	Sprawdzić czy roleta znajduje się w połowie biegu, ewentualnie przyciskami ▲ i ▼ już wpisanego pilota ustawić roletę na połowie biegu.	
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	
3.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów	
4.	Zwolnić i ponownie przycisnąć przycisk ■ aż do usłyszenia 2 wolnych sygnałów.	
5.	Roleta powinna poruszać się w kierunku do góry; gdy ruch odbywa się w kierunku do dołu należy przycisnąć przycisk ▲ lub ▼ w celu poruszenia rolety w kierunku do góry.	
6.	Procedura w tym miejscu będzie kontynuowała <b>automatycznie</b> : najpierw znaleziona zostanie pozycja "0" przy zaślepkach przy odwijaniu i następnie pozycja "1" odpowiednio do sprężyn anty włamaniowych w nawijaniu.	
7.	Procedura zakończy się z całkowicie zamkniętą roletą (odwiniętą) i 3 sygnałami.	

Uwaga: Teraz przycisk ▲ kieruje ruchem wzniesienia a przycisk ▼ kierunkiem obniżania.

Ruch wzniesienia i obniżania zatrzymają się w wyszukanych punktach.


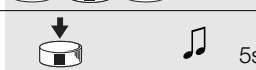


### 4.3) Programowanie opcjonalne

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

Zapisywanie pozycji pośredniej "I".




Gdy zapisana została pozycja pośrednia "I" będzie można ustawić roletę w zaprogramowanej pozycji jednoczesnym przyciśnięciem dwóch przycisków nadajnika:

Zapamiętywanie pośredniej pozycji wykonać według poniższej procedury:




Tabela "A6"	Programowanie pośredniej pozycji "I" (fig 12)	Przykład
1.	Przyciskami ▲ ■ ▼ pilota ustawić roletę na pozycji, którą zachowamy jako pozycję pośrednią "I".	
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	
3.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów	
4.	Przycisnąć jednocześnie przyciski ▼ ▲ aż do momentu, kiedy 3 sygnały potwierdzą, że wartość została zapisana	

### 4.4) Zmiana zapisanych pozycji

Aby zmienić zapisane pozycje należy je najpierw skasować i zaprogramować ponownie.

Tabela "A7"	Kasowanie pozycji pośredniej "I" (rys. 12)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów	
3.	Przycisnąć jednocześnie przyciski ▲ ▼ aż do momentu, kiedy 5 sygnałów ▲ ▼ zasygnalizują, że pozycja pośrednia została już skasowana.	

Teraz będzie możliwe zaprogramowanie nowej pośredniej pozycji (Tabela "A6")

Tabela "A8"	Kasowanie pozycji "0" i "1" (rys. 13)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	
2.	Zwolnić i ponownie przycisnąć na następne 5 sekund przycisk ■ aż do usłyszenia 4 szybkich sygnałów	
3.	Przycisnąć przycisk ▲ aż do momentu, kiedy 5 sygnałów potwierdzi, że pozycje "0" i "1" zostały skasowane	

UWAGA: Po wykasowaniu pozycji "0" i "1" zasłona może być poruszana tylko ręcznie; konieczne jest więc zapisanie nowej pozycji. (Tabele "A3", "A4", "A5")


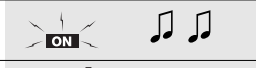



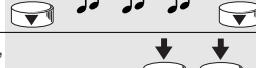
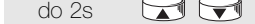
Gdy znajdzie konieczność skasowania wszystkich danych w pamięci centrali NEOMAT można wykonać poniższą procedurę.

Kasowanie pamięci jest możliwe:

- pilotem nie zapisanym poczynawszy od punktu A.
- jednym już zapisanym poczynawszy procedurę od punktu N 1

Można skasować:

- Tylko kody pilotów, kończąc na punkcie N 4
- Wszystkie dane (kody pilotów, pozycje, poziomy wiatru i słońca, adresu TTBUS, itp.) kończąc procedurę.

Tabela "A9"	Kasowanie pamięci (rys. 14)	Przykład
➔ A.	Podczas gdy silnik nie jest zasilany uaktywniamy wejście Krok po kroku, wejście to ma być aktywne do momentu zakończenia procedury (podłączyć przewód biały i czarny)	
B.	Podłączyć zasilanie do silnika i odczekać na 2 początkowe sygnały	
➔ 1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (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.	









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

## 4.5) 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 "10"	Zmiana poziomu interwencji zabezpieczenia "wiatr" (rys 15)	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach)	  5s
2.	Przycisnąć wolno przycisk ▲ tyle razy, ile wynosi żądany numer poziomu czułości (1, 2 lub 3)	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Po krótkiej chwili usłyszymy tyle sygnałów, jaki jest numer wybranego poziomu	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Przycisnąć przycisk ■ aby potwierdzić, 3 sygnały potwierdzą nowe ustawienie. Aby wyjść z procedury bez zmiany poprzedniego poziomu należy odczekać 5 sekund bez potwierdzenia	   

## 4.6) Programowani pozycji bez pilota

Choć nie jest to łatwe, można również wykonać programowanie pozycji zatrzymania i pozycji "0" i "1" bez pilota poprzez zastosowanie funkcji Krok po kroku.

W tym wypadku możliwe jest programowanie PÓŁAUTOMATYCZNE I AUTOMATYCZNE.




























Tabela "11"	Programowanie POZYCJI "0" i "1" poszukiwanie PÓŁAUTOMATYCZNYM	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk Krok po kroku; gdy roleta porusza się w dół (odwija się) to zwolnić przycisk i powtórzyć czynność.	 
2.	Przytrzymać przycisk Krok po kroku do momentu, kiedy silnik zatrzyma się automatycznie, ponieważ całkowicie odwinięta roleta uderzy w zasłepki (pozycja "0"). Po czym zwolnić przycisk	
3.	Przyciskiem Krok po kroku (funkcja ręczna) zatrzymać roletę w fazie odwijania w miejscu, który będzie punktem maksymalnej pozycji (pozycja "1") tak, aby następną fazą już była faza wzniesienia.	
4.	Dwukrotnie przycisnąć (w ciągu do 2 sekund) przycisk Krok o kroku i przytrzymać po drugim naciśnięciu przez co najmniej 5 sekund (silnik zatrzymany); sygnały i krótki ruch wzniesienia i obniżenia zasygnalizują, że pozycja została zapisana	 X2(X5s) 

Tabela "12"	Programowanie pozycji "0" i "1" z poszukiwaniem AUTOMATYCZNYM	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk Krok po kroku; gdy roleta obniża się należy zwolnić przycisk i powtórzyć czynność.	 
2.	Przytrzymać przycisk Krok po kroku do momentu, kiedy silnik zatrzyma się automatycznie, ponieważ roleta będzie już całkowicie nawinięta (pozycja "0").	
3.	Przytrzymać przycisk przez następne 5 sekund aż do momentu, kiedy roleta zacznie krótki ruch obniżania (odwijania).	 X5s  
4.	Roleta zaczyna poruszać się w kierunku do dołu w poszukiwaniu pozycji "1". Procedura może być przerwana uaktywniając ponownie przycisk Krok po kroku.	 
5.	Kiedy roleta całkowicie się zamknie odpowiednio do sprężyn antywłamaniowych to zatrzyma się i 3 sygnały sygnalizują zaprogramowanie pozycji "0" i "1".	  

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

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

Tabela "13"	Kasowanie pozycji "0" i "1" przyciskiem krok po kroku	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk Krok po kroku; gdy roleta 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 rolety.	  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 zostały wykasowane	    

Uwaga: Po skasowaniu pozycji ruch może być wykonany ręcznie

## 5) Co zrobić, kiedy... czyli 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 zasilenie 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. "C" poz. "I"), silnik zatrzymuje się i słyszymy, że 3 krotnie wykonuje próbę startu.

To objaw normalny po zaprogramowaniu pozycji "0" i "1" w sposobie PÓŁAUTOMATYCZNYM: 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 obniżeniu przed osiągnięciem zaprogramowanej pozycji (poz. "0", "1", poz. "I"), silnik zatrzymuje się.

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

### Silnik porusza się tylko "w ruchu ręcznym".

Gdy pozycje "0" i "1" nie zostały zaprogramowane to ruch silnika wzniesienia i obniżenia odbędzie się tylko ręcznie. Zaprogramować 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 rolety i odczekać do momentu osiągnięcia pozycji "0".

## 6) Dane techniczne

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

Napięcie zasilania i częstotliwość	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego typu
Prąd i moc	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego typu
Moment i prędkość	: tapparellaPatrz 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

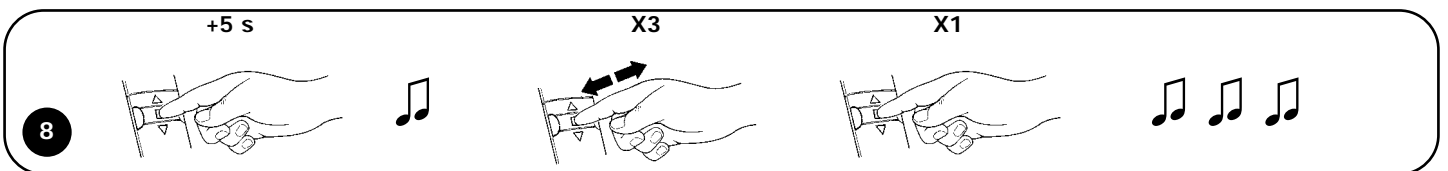
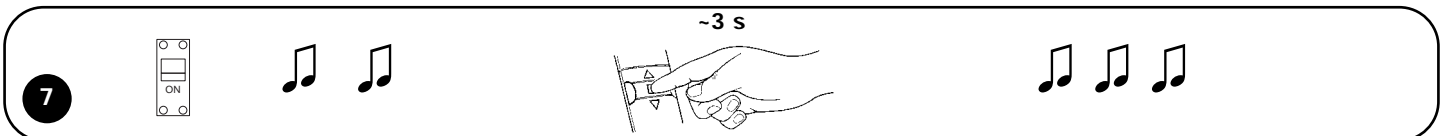
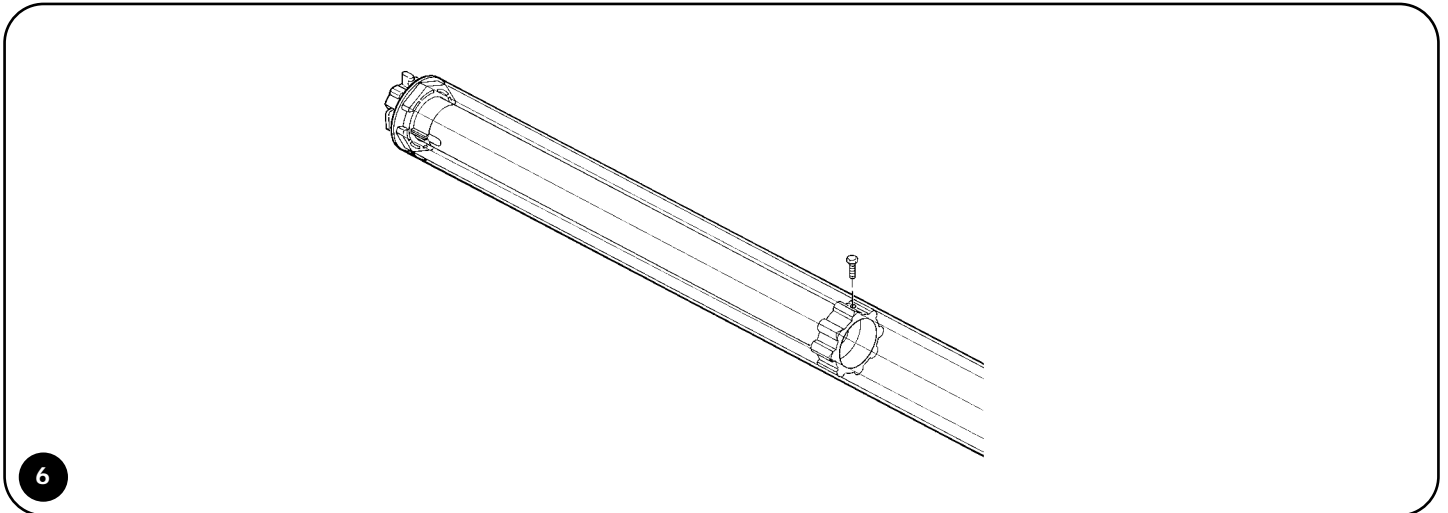
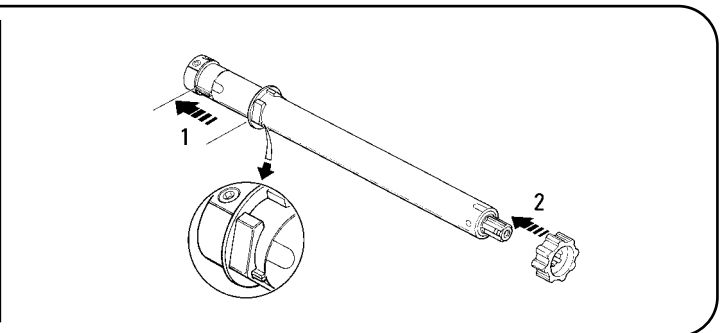
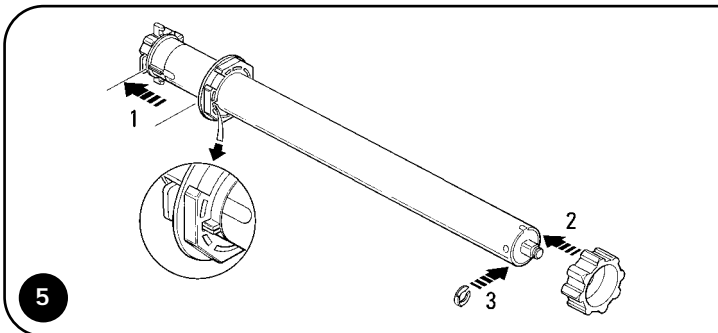
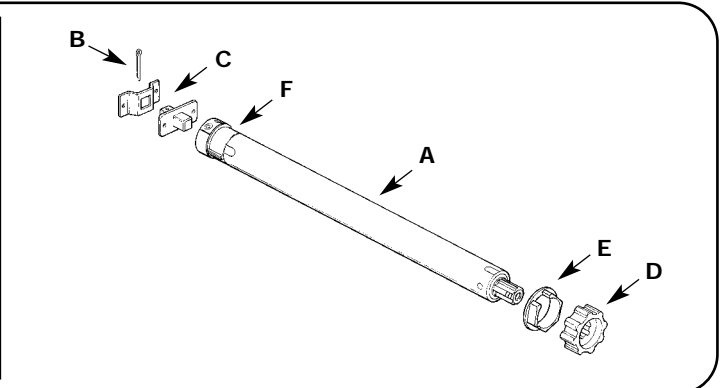
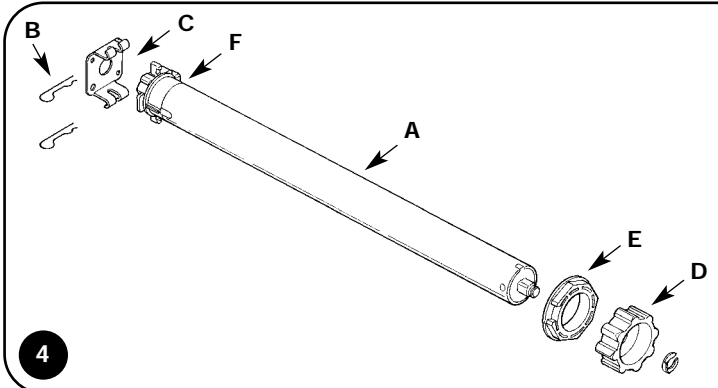
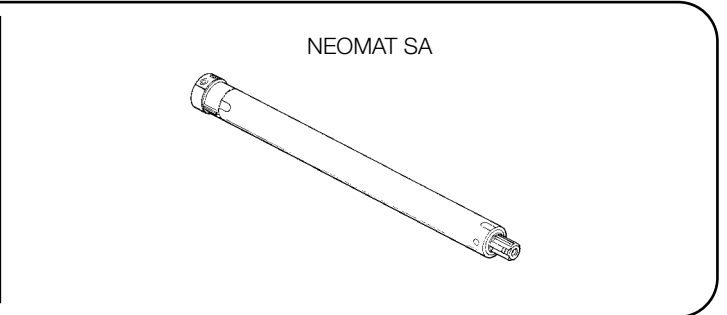
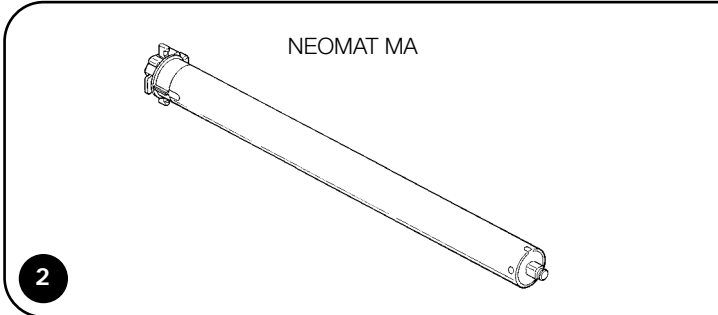
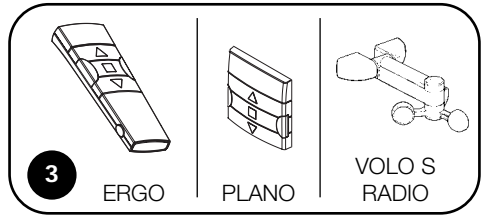
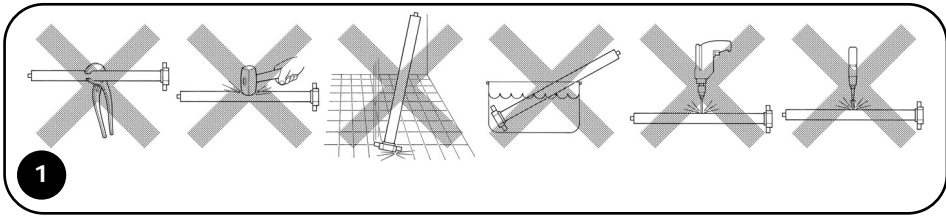
Napięcie sygnałów (krok po kroku, czujniki)	: Około 24Vps (prąd stały)
Poziom czujnika wiatru (anemometr)	: Około 30 lub 15 lub 45 km/godz. (przy anemometrze VOLO)
Długość przewodów, sygnałów (krok po kroku, czujniki)	: do 100m, w pobliżu innych przewodów do 30m

### Odbiornik radiowy

Częstotliwość	: 433.92 MHz
Kodowanie Bit rolling code (kod dynamicznie zmienny) FLOR	: 52 Bit rolling code FLOR
Zasięg nadajników ERGO i PLANO	: 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

10

11

12

13

14

15

## Dichiarazione di conformità

N°: Axis Nemo A Rev 0

### declaration of conformity

NEOMAT A è prodotto da MOTUS S.p.a. (TV) ed è identico al corrispettivo modello "Axis Nemo A". Motus S.p.a. è una società del gruppo Nice S.p.a.  
 NEOMAT A is produced by Motus S.p.a. (TV) and is identical of the corresponding model "Axis Nemo A". Motus S.p.a. is a company of the Nice S.p.a. group

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

dichiara che il prodotto: "Axis Nemo A" / declares that the product: "Axis Nemo A"

Motoriduttore per automatizzare tapparelle / Gearmotor for shutter 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)

1999/5/CE Apparecchiature radio e terminali di telecomunicazione (Allegato II) / Radio equipment and telecommunications terminal(Annex II)

Data /date  
 14 Luglio 2003

Amministratore Delegato / General Manager  
 Lauro Buoro