

CE



For rolling shutters
and awnings



Neomat A

Installation and use instructions and warnings

Warning: follow these personal safety instructions very carefully.
Important safety instructions; save these instructions for future use.

Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso

Attenzione: per la sicurezza delle persone è importante rispettare queste istruzioni.
Istruzioni importanti per la sicurezza; conservare queste istruzioni.

Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation

Attention: pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces instructions.
Instructions importantes pour la sécurité; conserver ces instructions.

Anweisungen und Hinweise für die Installation und die Bedienung

Achtung: für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, sich an diese Anweisungen zu halten.
Für die Sicherheit wichtige Anweisungen – aufbewahren!

Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

Atención: es importante respetar estas instrucciones para garantizar la seguridad de las personas.
Instrucciones importantes para la seguridad; conserve estas instrucciones.

Instrukcje i ostrzeżenia związane z instalowaniem i użytkowaniem

Uwaga: mając na uwadze bezpieczeństwo pracowników należy przestrzegać niniejsze instrukcje.
Ważne instrukcje bezpieczeństwa; instrukcje należy przechowywać do przyszłej konsultacji.

Aanwijzingen en aanbevelingen voor installering en gebruik

Let op: voor de veiligheid van de personen is het van belang deze aanwijzingen op te volgen.
Belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid; bewaar deze aanwijzingen.

COMPANY
WITH QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
=ISO 9001/2000=

Nice

Środki ostrożności i uwagi w zakresie bezpieczeństwa

Niniejsza instrukcja zawiera ważne zalecenia dla bezpieczeństwa związane z INSTALOWANIEM i UŻYTKOWANIEM produktu.

INSTALACJA:

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

UŻYTKOWANIE PRODUKTU:

⚠ Przy codziennym użytkowaniu produktu należy pamiętać, że dla bezpieczeństwa osób ważnym jest przestrzeganie niniejszych instrukcji. Instrukcję należy przechowywać w celu ewentualnej, przyszłej konsultacji.

Siłowniki z serii "NEOMAT-A", w wersjach NEOMAT-SA o śr. 35 mm, NEOMAT-MA o śr. 45 mm oraz NEOMAT-LA o średnicy 58 mm zostały zaprojektowane do automatyzacji ruchu zasłon słonecznych (markiz) i rolet; 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 40 mm dla NEOMAT-SA 52 mm dla NEOMAT-MA z momentem do 35Nm, 60 mm dla NEOMAT-MA 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 od jakiegokolwiek przedmiotu stalego nie może być mniejsza od 0,4 m.

1) Opis produktu

Siłowniki serii NEOMAT-A w wersjach NEOMAT-SA o śr. 35 mm, NEOMAT-MA o śr. 45 mm oraz NEOMAT-LA o śr. 58 mm są siłownikami elektrycznymi wyposażonymi w ogranicznik obrotów i po jednej stronie zakończone są odpowiednim walkiem, na którym można zamocować koła napędowe; patrz rysunek 2. Siłownik mocowany jest przez umieszczenie go wewnątrz rury nawijającej (zasłony lub rolety) i jest w stanie poruszać nią tak przy opuszczaniu jak i podnoszeniu.

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: roleta lub markiza zamkniętej i roleta lub markiza otwartej (i ewentualne pozycje pośrednie); ruch zatrzyma się automatycznie po dojściu do tych dwóch pozycji.

Siłowniki serii NEOMAT-A 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 wczytanie do 14 nadajników serii ERGO, PLANO oraz NICEWAY; patrz rysunek 3, co umożliwi sterowanie siłownikiem na odległość, lub do 3 radiowych czujników wiatru i słońca "VOLO-S-RADIO", 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".

Przewód PCV znajdujący się na wyposażeniu siłowników serii NEOMAT-A 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 S05RN-F.

Chronić siłownik przed zgnieceniem, uderzeniem, spadnięciem lub kontaktem z płynami jakiegokolwiek rodzaju; nie dziurawić i nie wkręcać śrub na całej długości rury; patrz rysunek 1. Przycisk sterujący powinien być widoczny podczas użytkowania, ale powinny być odległe 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.

⚠ W przypadku deszczu i gdy spadek markizy jest mniejszy od 25% lub innej wartości wskazanej przez producenta należy ją nawinąć, aby zapobiec tworzeniu się zbieraniu się wody w zagłębieniach materiału.

⚠ W przypadku mrozu: poruszając markizą można uszkodzić mechanizm.

⚠ Niektóre fazy programowania i/lub normalnego działania wykorzystują mechaniczne blokady markizy (zaśleпки i/lub sprężyny zabezpieczające przed włamaniem). W takim przypadku należy wybrać siłownik z momentem najbardziej odpowiednim do zastosowania biorąc pod uwagę efektywną trakcję markizy i nie stosować zbyt mocnych siłowników.

Na linii TTBUS, zamiast przycisku „krok-po-kroku”, można podłączyć fotokomórkę F210S, która wykrywa obecność ewentualnych przeszkód i wstrzymuje manewr opuszczania. Szczegółowy opis znajduje się w instrukcji fotokomórki F210S (tylko w przypadku NEOMAT-MA i NEOMAT-LA).

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

Wejście czujników może być również wykorzystane (alternatywnie do podłączenia czujników klimatycznych) do bezpośredniego podłączenia zabezpieczającej listwy krawędziowej o stałej oporności 8,2KΩ, w celu zagwarantowania bezpiecznego działania automatyki, kiedy wymagają tego okoliczności.

W siłownikach NEOMAT-A można zaprogramować pewne funkcje, które rozwiązują specyficzne problemy:

- FRT funkcja ta służy do nawijania płótna w ilości zaprogramowanej po jej całkowitym odwinieciu. 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

⚠ Niewłaściwa instalacja może skutkować ciężkimi obrażeniami.

Przygotować siłownik według następującej sekwencji czynności:

1. Wsunąć koronę wyłącznika krańcowego (E) na siłownik (A) do momentu założenia jej na odpowiednią tulejkę zderzaka (F) dopasowując dwa wycięcia; docisnąć aż do zetknięcia się obu, jak to wskazano na rys. 5.
2. Założyć Kolo napędowe (D) na wale siłownika.
W NEOMAT-SA kolo napędowe (D) jest mocowane automatycznie na zatrzask.
3. W NEOMAT-MA zamocować kolo napędowe przy pomocy sprężystego pierścienia dociskowego. W NEOMAT-LA zamocować kolo napędowe przy pomocy podkładki i nakrętki M12.
4. 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 przesunąć osiowych siłownika (rys. 6).
5. Na koniec zablokować głowicę siłownika w stosownym wsporniku (C), z użyciem ewentualnej części dystansowej, haczyków lub zawleczek (B).

A:	Buismotor NEOMAT-A
B:	Clips of splitpennen voor bevestiging
C:	Steun en afstandstuk
D:	Meeneemwiel
E:	Vrij draaiend kroonwiel
F:	Vrij draaiende knop (beslagring)

2.1) Połączenia elektryczne

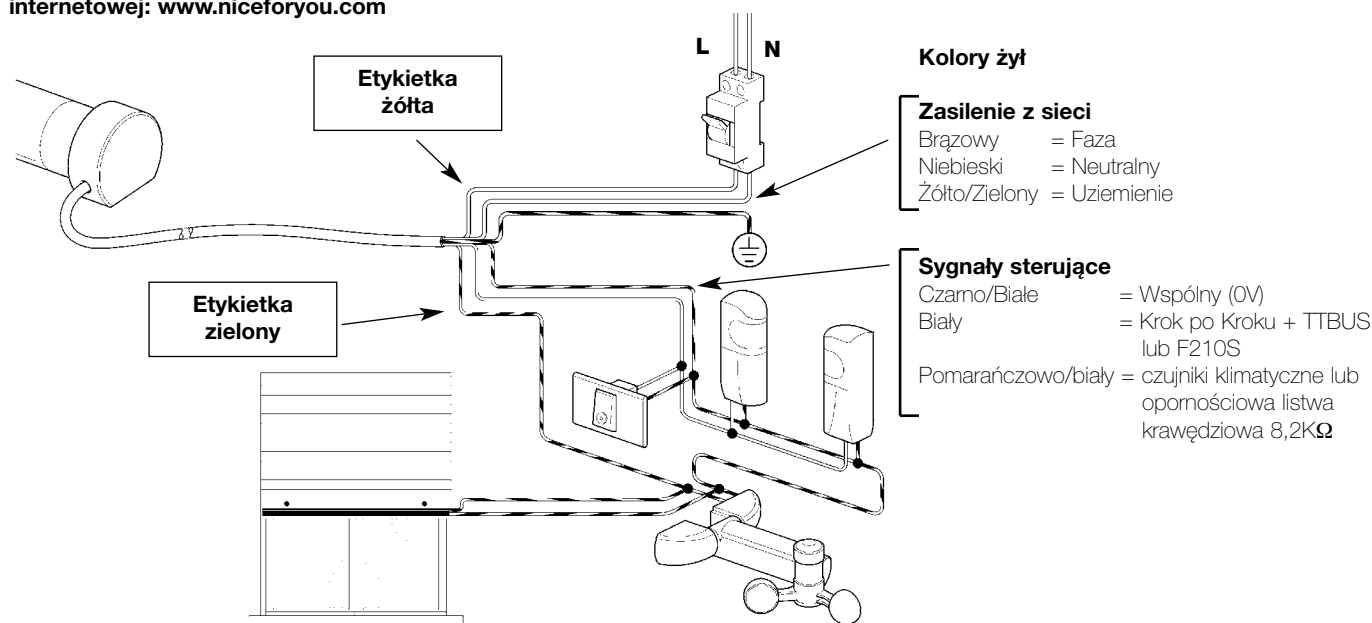
⚠ Przy podłączeniu siłownika należy zastosować przełącznik wielobiegunowy do odłączenia od sieci elektrycznej, w którym odległość pomiędzy stykami wynosi co najmniej 3 mm (przełącznik lub gniazdo i wtyczka, itp.)

⚠ 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-SA, NEOMAT-MA oraz NEOMAT-LA składa się z 6 żył, 3 żyły (etykieta żółta) służą do zasilania z sieci, a 3 żyły (etykieta zielony) służą do sygnałów sterujących.

W zakresie podłączeń elektrycznych patrz poniższy schemat. Urządzenia złączeniowe 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 (uziemienie).

⚠ 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 20 urządzeń, poprzez zwykłe równoległe ich podłączenie jedynie 2 przewodami. Dodatkowe informacje zawarte są w instrukcjach wyrobów kompatybilnych z wyrobami TTBUS. Do wejścia TTBUS można podłączyć programatory TTP lub TTI, które umożliwiają uproszczenie czynności programowania i zarządzania urządzeniami; dodatkowe informacje zawarte są w odpowiednich podręcznikach.

2.1.4 Wejście "Fotokomórka F210S" (biały + czarno/biały) (tylko dla wersji NEOMAT-MA i NEOMAT-LA):

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.

⚠ W przypadku stosowania fotokomórek F210S, przed ich podłączeniem, należy najpierw wczytać nadajniki

⚠ Wejścia Krok po kroku, TTBUS oraz F210S 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. Do jednego czujnika można podłączyć maksymalnie 5 central równolegle przestrzegając biegunowości (we wszystkich siłownikach przewód czarno/biały ma być podłączony z czarno/białym, a pomarańczowo/biały z pomarańczowo/białym).

2.1.6 Wejście zabezpieczającej opornościowej listwy krawędziowej (Czarny/Biały + Pomarańczowy/Biały):

Istnieje możliwość podłączenia zabezpieczającej opornościowej listwy krawędziowej (o stałej oporności $8,2K\Omega$). Sposób programowania oraz reakcję siłownika w przypadku zadziałania opornościowej listwy krawędziowej opisano w punkcie 4.3.3.

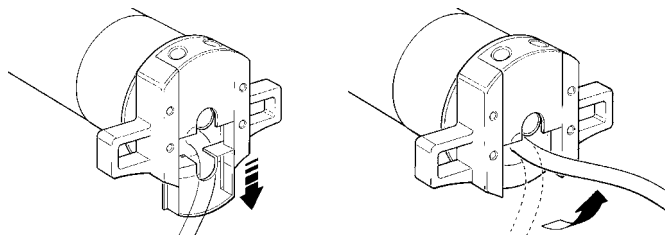
⚠ Wejścia czujników klimatycznych oraz opornościowej listwy krawędziowej wykluczają się wzajemnie ponieważ korzystają z tych samych przewodów Czarny/Biały + Pomarańczowy/Biały. W związku z tym można zastosować jednorazowo tylko jeden typ wejścia.

2.2) Kierunek wyjścia przewodu

(rozdział ten dotyczy jedynie wersji NEOMAT-LA).

W celu dokonania zmiany kierunku wyjścia przewodu wystarczy:

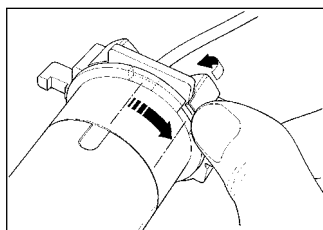
1. Wysunąć osłonę w kierunku do góry.
2. Wygiąć przewód w żądanym kierunku.
3. Założyć osłonę dociskając ją na siłę do jej gniazda.



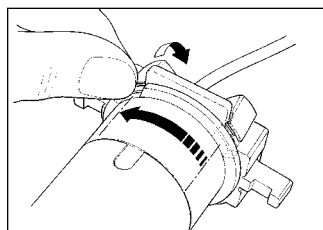
2.3) Złącze i przewód zasilający (ten rozdział dotyczy tylko wersji NEOMAT MA i jest przeznaczony dla techników serwisu obsługi).

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

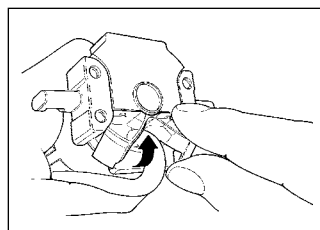
Gdy znajdzie konieczność odłączenia siłownika od przewodu zasilającego postąpić tak, jak wskazano na poniższych rysunkach:



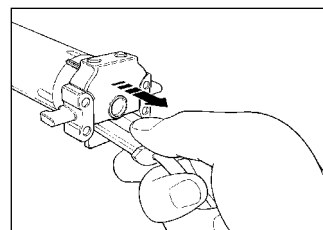
Przekręcić tuleję do momentu dopasowania nacięcia do jednego z ząbków zaczepu, po czym odcepić.



Powtórzyć czynność dostosowania do następnego ząbka.



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



Pociągnąć i wyciągnąć łącznik.

3) Regulacje

Siłowniki rurowe serii NEOMAT-A posiadają elektroniczny system położenia końcowego. Centrala elektroniczna zatrzymuje ruch kiedy markiza lub roleta dociera do zaprogramowanych pozycji zamknięcia i otwarcia. Pozycje te są wczytywane przy użyciu odpowiedniej procedury programowania, która musi być przeprowadzona gdy siłownik jest już zainstalowany, a markiza lub roleta jest w pełni zamontowana (dla ułatwienia wybierzemy jako punkt odniesienia roletę). Jeśli pozycje "0" (roleta podniesiona) i "1" (roleta opuszczona) nie zostały jeszcze wczytane, sterowanie siłownikiem jest możliwe, ale ruch będzie musiał odbywać się w obecności operatora. Istnieje możliwość zaprogramowania także pozycji pośredniej (poz. "I") oznaczającej częściowe podniesienie rolety.



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-A 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.

W celu sprawdzenia czy w siłowniku nie zostały już wczytane nadajniki, wystarczy sprawdzić długość sygnałów dźwiękowych wydawanych w chwili włączenia siłownika.

Kontrola wczytanych nadajników

2 długie Bip		Brak wczytanego nadajnika
2 krótkie Bip		Już istnieją wczytane nadajniki

4.1) Programowanie nadajników

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

Kiedy w pamięci nie ma żadnego kodu to pierwszy pilot zapisać według poniższej procedury:

Tabela "A1"	Wczytywanie pierwszego nadajnika (Tryb I)	Przykład
1.	Podłączyć siłownik do zasilania sieciowego, natychmiast usłyszymy 2 długie Bip.	
2.	W ciągu do 5 sekund przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk nadajnika, który chcemy wczytać (przez około 3 sekundy).	3s
3.	Zwolnić przycisk przy pierwszym z trzech Bip, które potwierdzają wczytanie	

Aby wczytać pozostałe nadajniki patrz tabela A

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)	Przykład
1.	Wcisnąć i przytrzymać przycisk nowego nadajnika (około 5 sekund), aż do usłyszenia Bip; następnie zwolnić przycisk	Nowy 5s
2.	Powoli 3 krotnie przycisnąć przycisk starego nadajnika już wczytanego	Stary X3
3.	Wcisnąć ponownie przycisk nowego nadajnika. Zwolnić przycisk po pierwszym z 3 Bip, które potwierdzają wczytanie	Nowy

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"

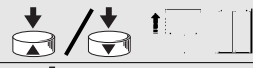

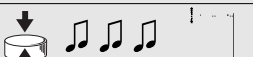



W przypadku automatyki rolet możemy mieć do czynienia z 3 sytuacjami, wynikającymi z obecności elementów "blokujących" ruch rolety lub z ich braku - chodzi tu o "ograniczniki" podnoszenia (ograniczające maksymalne podniesienie) i/lub "sprężyny antywłamaniowe" (uniemożliwiające ręczne podniesienie rolety, gdy jest ona maksymalnie opuszczona). Tryb programowania położenia końcowego jest uzależniony od obecności mechanicznych blokad ruchu (ograniczniki i/lub sprężyny) lub od ich braku:

Ręczne programowanie położenia końcowego (Nie są konieczne ograniczniki, ani sprężyny antywłamaniowe)

Półautomatyczne programowanie położenia końcowego (Konieczne są ograniczniki podnoszenia)




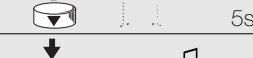


Automatyczne programowanie położenia końcowego (Konieczne są zarówno ograniczniki podnoszenia jak i sprężyny antywłamaniowe przy opuszczaniu)

Podczas programowania pozycji należy skorzystać z wcześniej wczytanego pilota. Do momentu zapisania w centrali właściwych pozycji "0" i "1", ruch musi odbywać się w obecności operatora. Początkowo kierunek silownika nie jest określony, ale po zakończeniu programowania kierunek silownika zostaje automatycznie przypisany poszczególnym przyciskom pilota.

Tabela "A3"	Ręczne programowanie Pozycji "0" i "1"	Przykład
1.	Wciśnij i przytrzymaj przycisk ▲ lub przycisk ▼ wczytanego pilota, aż osiągniesz żądaną pozycję otwarcia	
2.	Przytrzymaj wciśnięty przycisk ■ pilota, aż usłyszysz sygnał dźwiękowy (po około 5 sek.)	
3.	Zwolnij przycisk ■, a następnie wciśnij go ponownie, na kolejne 5 sekund, aż usłyszysz 4 szybkie sygnały dźwiękowe	
4.	Wciśnij przycisk ▲ i przytrzymaj go, aż do momentu pojawienia się 3 sygnałów i krótkiego ruchu oznaczających, że pozycja otwarcia ("0") została zapisana	
5.	Wciśnij i przytrzymaj przycisk ▲ lub przycisk ▼ wczytanego pilota, aż osiągniesz żądaną pozycję zamknięcia	
6.	Przytrzymaj wciśnięty przycisk ■ wczytanego pilota, aż usłyszysz sygnał dźwiękowy (po około 5 sek.)	
7.	Zwolnij przycisk ■, a następnie wciśnij go ponownie, na kolejne 5 sekund, aż usłyszysz 4 szybkie sygnały dźwiękowe	
8.	Wciśnij przycisk ▼ i przytrzymaj go, aż do momentu pojawienia się 3 sygnałów i krótkiego ruchu oznaczających, że pozycja zamknięcia ("1") została zapisana	







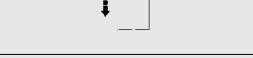
Uwaga: Teraz przycisk ▲ będzie sterował ruchem podnoszenia, natomiast przycisk ▼ ruchem opuszczania.

Obydwa manewry - podnoszenia oraz opuszczania - zakończą się na zaprogramowanych pozycjach

Tabela "A4"	Półautomatyczne programowanie Pozycji "0" i "1"	Przykład
1.	Wciśnij i przytrzymaj przycisk ▲ lub przycisk ▼ wczytanego pilota, aż roleta podniesie się do końca, a silownik zatrzyma się automatycznie na ogranicznikach podnoszenia.	
2.	Wciśnij i przytrzymaj przycisk ▼ sterujący opuszczaniem rolety	
3.	Kiedy roleta osiągnie wymaganą pozycję ("1") zwolnij przycisk ▼	
4.	Przytrzymaj wciśnięty przycisk ■ pilota, aż usłyszysz sygnał dźwiękowy (po około 5 sek.)	
5.	Zwolnij przycisk ■, a następnie wciśnij go ponownie, na kolejne 5 sekund, aż usłyszysz 4 szybkie sygnały dźwiękowe	
6.	Wciśnij przycisk ▼ i przytrzymaj go, aż do momentu pojawienia się 3 sygnałów i krótkiego ruchu, oznaczających, że pozycja zamknięcia ("1") została zapisana	

Uwaga: Teraz przycisk ▲ będzie sterował ruchem podnoszenia, natomiast przycisk ▼ ruchem opuszczania.

Przy podnoszeniu roleta zatrzyma się uderzając o ograniczniki, natomiast przy opuszczaniu zatrzyma się za zaprogramowanej pozycji

Tabela "A5"	Automatyczne programowanie Pozycji "0" i "1"	Przykład
1.	Upewnij się czy roleta znajduje się mniej więcej w połowie drogi, jeśli nie, ustaw ją w tej pozycji przyciskami ▲ i ▼ wczytanego pilota.	
2.	Przytrzymaj wciśnięty przycisk ■ wczytanego pilota, aż usłyszysz sygnał dźwiękowy (po około 5 sek.)	
3.	Zwolnij przycisk ■, a następnie wciśnij go ponownie, na kolejne 5 sekund, aż usłyszysz 4 szybkie sygnały dźwiękowe	
4.	Zwolnij i wciśnij ponownie przycisk ■, aż usłyszysz 2 wolne sygnały dźwiękowe	
5.	Roleta powinna ruszyć do góry, jeśli zacznie się opuszczać wciśnij przycisk ▲, aby ją podnieść.	
6.	Dalej procedura będzie miała przebieg automatyczny : najpierw zostanie osiągnięta pozycja 0, przy ogranicznikach otwarcia, a następnie pozycja 1, przy sprężynach antywłamaniowych.	
7.	Procedura zakończy się, gdy roleta będzie maksymalnie opuszczona i usłyszysz 3-krotny sygnał dźwiękowy	

Uwaga: Teraz przycisk ▲ będzie sterował ruchem podnoszenia, natomiast przycisk ▼ ruchem opuszczania.

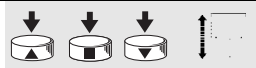



Obydwa manewry - podnoszenia i opuszczania - będą zatrzymywać się tuż przed ustalonymi limitami

4.3) Programowanie opcjonalne

Programowanie opcjonalne jest możliwe dopiero po zaprogramowaniu pozycji "0" i "1"




4.3.1) Programowanie pozycji pośredniej "1"

Po wczytaniu pozycji pośredniej "1" można ustawiać roletę w zaprogramowanej pozycji przyciskając równocześnie 2 przyciski ▼▲ pilota. W celu zaprogramowania pozycji pośredniej należy przeprowadzić następującą procedurę:




Tabela "A6"	Programowanie pozycji pośredniej "1"	Przykład
1.	Przyciskami ▲ ■ ▼ pilota ustaw roletę w pozycji, którą chcesz zapisać jako pozycję "1"	
2.	Wciśnij i przytrzymaj przycisk ■, aż usłyszysz sygnał dźwiękowy (po około 5 sek.)	
3.	Zwolnij przycisk ■, a następnie wciśnij go ponownie, na kolejne 5 sekund, aż usłyszysz 4 szybkie sygnały dźwiękowe	
4.	Wciśnij równocześnie przyciski ▼▲ i przytrzymaj je, aż do momentu gdy usłyszysz 3 sygnały dźwiękowe oznaczające, że wysokość została zapisana	

4.3.2) Usuwanie wczytanych pozycji

W celu zmiany wczytanych pozycji, usuń najpierw stare ustawienia, a następnie przeprowadź programowanie od nowa.

Tabela "A7"	Usuwanie pozycji pośredniej "1"	Przykład
1.	Wciśnij i przytrzymaj przycisk ■ wczytanego pilota, aż usłyszysz sygnał dźwiękowy (po około 5 sek.)	
2.	Zwolnij przycisk ■, a następnie wciśnij go ponownie, na kolejne 5 sekund, aż usłyszysz 4 szybkie sygnały dźwiękowe	
3.	Wciśnij równocześnie przyciski ▼▲ i przytrzymaj je, aż do momentu gdy usłyszysz 5 sygnałów dźwiękowych oznaczających, że pozycja pośrednia została usunięta	

Teraz możesz zaprogramować nową pozycję pośrednią (Tabela "A6")

Tabela "A8"	Usuwanie pozycji "0" i "1"	Przykład
1.	Wciśnij i przytrzymaj przycisk ■ wczytanego pilota, aż usłyszysz sygnał dźwiękowy (po około 5 sek.)	
2.	Zwolnij przycisk ■, a następnie wciśnij go ponownie, na kolejne 5 sekund, aż usłyszysz 4 szybkie sygnały dźwiękowe	
3.	Wciśnij przycisk ▲ (w przypadku programowania w trybie ręcznym lub automatycznym) lub przycisk ▼ (w przypadku programowania w trybie półautomatycznym) i przytrzymaj go, aż usłyszysz 5 sygnałów dźwiękowych oznaczających, że pozycje "0" i "1" zostały usunięte	

UWAGA: Po usunięciu pozycji "0" i "1" ruch rolety jest możliwy tylko w obecności operatora i należy wczytać nowe pozycje (Tabela "A3", "A4", "A5")

4.3.3) Programowanie zabezpieczającej listwy krawędziowej na wejściu czujników

Jeśli znajdzie taka konieczność można wykorzystać wejście przeznaczone do czujników klimatycznych, w celu połączenia zabezpieczającej listwy krawędziowej o oporności 8.2KΩ.

Zadziałanie zabezpieczającej listwy krawędziowej ponad zaprogramowaną wysokością spowoduje zatrzymanie siłownika i krótki ruch w przeciwnym kierunku.

W celu aktywowania tej funkcji potrzebna jest właściwa faza programowania. O ile zadziałanie zabezpieczającej listwy krawędziowej nad zaprogramowaną pozycją zawsze spowoduje zatrzymanie i krótki

ruch w przeciwnym kierunku, to reakcja siłownika przy zadziałaniu listwy poniżej tej pozycji zależy od aktywowanej funkcji.

Mamy trzy możliwości:

- siłownik kontynuuje ruch opuszczania, aż do zaprogramowanej dolnej pozycji końcowej
- siłownik zatrzymuje się jak tylko zadziała listwa (brak krótkiego ruchu w przeciwnym kierunku)
- siłownik zatrzymuje się jak tylko zadziała listwa i mody

Tabela "A9"	Programowanie zabezpieczającej listwy krawędziowej na wejściu "czujników"	Przykład
1.	Ustaw rolę w pozycji, ponad którą zadziałanie zabezpieczającej opornościowej listwy krawędziowej musi spowodować zatrzymanie siłownika i krótki ruch w przeciwnym kierunku	
2.	Wciśnij i przytrzymaj przycisk ■ wczytanego pilota, aż usłyszysz sygnał dźwiękowy (po około 5 sek.)	
3.	Wciśnij i przytrzymaj przyciski ■ ▼ przez kolejne 5 sekund, aż usłyszysz 2 szybkie sygnały dźwiękowe.	
4.	Następnie, w przeciągu 4 sekund, wykonaj jedną z następujących czynności w celu zaprogramowania reakcji siłownika w sytuacji, gdy zabezpieczająca listwa krawędziowa zadziała poniżej ustalonej pozycji:	
	- Wciśnij przycisk ▲ jeśli siłownik ma się zatrzymać w chwili zadziałania listwy (aktywowana funkcja dostosowania pozycji dolnego położenia końcowego)	
	- Wciśnij przycisk ■ jeśli siłownik ma się zatrzymać w chwili zadziałania listwy (brak dostosowania pozycji dolnego położenia końcowego).	
	- Wciśnij przycisk ▼ jeśli siłownik ma kontynuować ruch, aż do osiągnięcia ustalonego położenia końcowego, nie zatrzymując się i nie wykonując ruchu w przeciwnym kierunku.	

Uwaga: W celu usunięcia zaprogramowanych ustawień i ponownej konfiguracji wejścia, tak aby mogło być one na nowo wykorzystywane jako wejście czujników klimatycznych, należy usunąć pozycję dolnego i górnego położenia końcowego (patrz Tabela A8).

4.3.4) Programowanie poziomu interwencji czujnika pogodowego "wiatr"

Jeśli do wejścia "czujniki" podłączony zostanie czujnik wiatru z serii "VOLO", "VOLO-S" lub "VOLO-ST", 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 użytkownika czujnika "VOLO-ST" proggi alarmowe wiatru zaprogramowane są bezpośrednio w czujniku (patrz instrukcje "VOLO-ST").

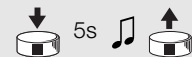


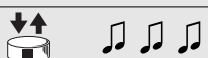
Aby zmienić zaprogramowany poziom:

Tabela "A10"	Zmienić poziom interwencji zabezpieczenia "wiatr"	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika wczytanego (około 5 sekund) aż do usłyszenia Bip; następnie zwolnić przycisk ■	
2.	Wcisnąć powoli przycisk ▲ tyle razy (1, 2, 3, 4 lub 5) ile wynosi numer wybranego poziomu.	 X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
3.	Po kilku chwilach da się słyszeć ilość Bip równa wybranemu numerowi poziomu.	 X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
4.	Wcisnąć i zwolnić przycisk ■ dla zatwierdzenia.	

Jeśli w punkcie 3 nie słyszysz ilości sygnałów odpowiadającej żądanemu poziomowi, nie przyciskaj żadnego przycisku i odczekaj kilka sekund, aby zakończyć programowanie bez zmiany poziomu.

Programowanie poziomu interwencji czujnika "słońce"

Jeśli do wejścia "czujniki" podłączony zostanie czujnik słońca "VOLO-S" lub "VOLO-ST" 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 ▲. Automatyka słońca może być wyłączona wysłaniem sygnału nadajnikiem "Słońce OFF" i może być ponownie uaktywniona sygnałem "Słońce ON". Przy aktywnej automatyce "słońce" zawsze jest możliwe wysłanie polecenia ruchu ▲ lub ▼ które przeważają nad poleceniami automatyki. Zabezpieczenie "wiatr" przeważa zawsze nad automatyką "słońce". 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). W przypadku użytkownika czujnika "VOLO-ST" proggi alarmowe słońca zaprogramowane są bezpośrednio w czujniku (patrz instrukcje "VOLO-ST").

Tabela "A11"	Zmienić poziom interwencji zabezpieczenia "wiatr"	Przykład
1.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika wczytanego (około 5 sekund) aż do usłyszenia Bip; następnie zwolnić przycisk ■.	
2.	Wcisnąć powoli przycisk ▼ tyle razy (1, 2, 3, 4 lub 5) ile wynosi numer wybranego poziomu.	 X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
3.	Po kilku chwilach usłyszysz ilość Bip równa wybranemu numerowi poziomu.	 X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
4.	Wcisnąć i zwolnić przycisk ■ dla zatwierdzenia.	

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

4.4) Kasowanie pamięci



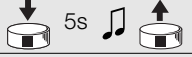
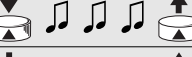
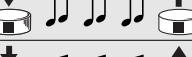
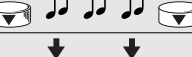

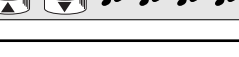
Jeśli okazałoby się konieczne skasowanie nadajników i programowania, można przeprowadzić sekwencję wskazaną w tabeli A14.

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 4,
- **wszystko** (nadajniki, poziom czujników, adres, TTBUS,...), kończąc procedurę na punkcie 6.

Tabela "A12"	Kasowanie pamięci	Przykład
➔ 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.	
➔ 1.	Wcisnąć i przytrzymać przycisk ■ nadajnika (około 5 sekund) aż do usłyszenia Bip, następnie zwolnić przycisk ■	
2.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ▲ nadajnika aż do usłyszenia 3 Bip. Zwolnić przycisk ▲ dokładnie przy trzecim Bip.	
3.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ■ nadajnika aż do usłyszenia 3 Bip. Zwolnić przycisk ■ dokładnie przy trzecim Bip.	
➔ 4.	Przytrzymać wciśnięty przycisk ▼ nadajnika aż do usłyszenia 3 Bip. Zwolnić przycisk ▼ dokładnie przy trzecim Bip.	
5.	Aby skasować wszystko: W ciągu 2 sekund wcisnąć te same przycisk ▲ i ▼	
6.	Zwolnić przycisk ▲ i ▼ przy pierwszym z 5 Bip, które potwierdzają kasowanie	

5) Rozszerzenie wiadomości

Siłowniki serii NEOMAT-A, rozpoznają nadajniki serii ERGO, PLANO, NICEWAY oraz VOLO-S-RADIO, (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 A13 podane są nadajniki, które mogą być stosowane wraz z odpowiednim rodzajem kodowania

Tabela "A13"

Nadajniki

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

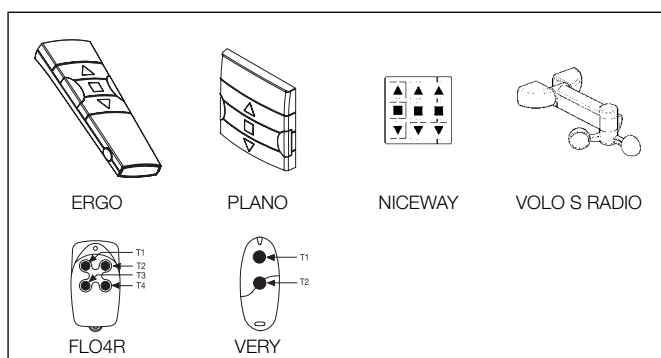
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

VOLO-S-RADIO

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 wczytywanie nadajników także w trybie II, ten tryb pozwala na większą elastyczność w stosowaniu przycisków nadajników. Do jednego słownika serii NEOMAT-A 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 nadajników w trybie I patrz tabele A1 oraz A2.

Tryb I

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.

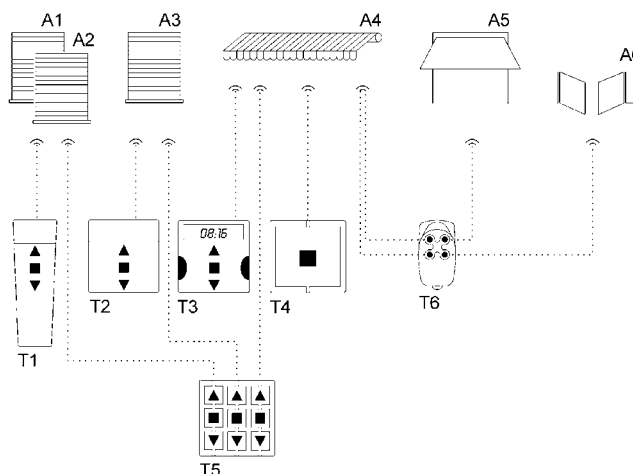
Modo II

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 rysunku.

- 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".

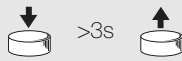
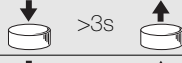

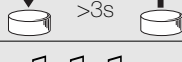

Kiedy jeden lub więcej nadajników zostało już wczytanych, inne można umieścić w pamięci w trybie II, tak jak to pokazano w tabeli A14.

Tabela "A14"	Wczytywanie dodatkowych nadajników w trybie II	Przykład
1.	Wcisnąć i przytrzymać przycisk do wczytania nowego nadajnika (około 5 sekund) aż do usłyszenia Bip; następnie zwolnić przycisk.	Nowy 5s
2.	W ciągu 5 sekund wcisnąć i przytrzymać wczytany już przycisk starego nadajnika (około 5 sekund) aż do usłyszenia 2 krótkich "Bip", następnie przycisk zwolnić.	Stary 5s
3.	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"	Nowy 1-4
4.	Po około 3 sekundach usłyszymy ilość Bip równą numerowi wybranego polecenia.	3s 1-4
5.	W ciągu 2 sekund wcisnąć ten sam przycisk nowego nadajnika	Nowy
6.	Zwolnić przycisk przy pierwszym z trzech Bip, które potwierdzają wczytanie	

Jeśli w punkcie 5 nie słycać ilości Bip równej numerowi wybranego polecenia, wystarczy nie wciskać żadnego przycisku i odczekać kilka sekund w celu zakończenia programowania bez żadnego wczytywania.

Uwaga: jeśli pamięć urządzenia jest zapełniona (14 nadajników), to usłyszysz 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 A15. 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 "A15" Wczytywanie pozostałych nadajników		Przykład	
1.	Przycisnąć i przytrzymać przycisk do wczytania nowego nadajnika przez przynajmniej 3 sekundy, następnie zwolnić przycisk.	Nowy	
2.	Przycisnąć i przytrzymać już wczytany przycisk starego nadajnika przez przynajmniej 3 sekundy, następnie przycisk zwolnić.	Stary	
3.	Przycisnąć i przytrzymać przycisk do wczytania nowego nadajnika przez przynajmniej 3 sekundy, następnie zwolnić przycisk.	Nowy	
4.	Przycisnąć i przytrzymać już wczytany przycisk starego nadajnika przez przynajmniej 3 sekundy, następnie przycisk zwolnić.	Stary	
5.	Słychać będzie 3 Bip, które potwierdzają wczytanie nowego nadajnika.		

Uwaga: jeśli pamięć jest zapełniona (14 nadajników), to usłyszysz 6 Bip i nadajnik nie będzie mógł zostać wczytany.

5.3) Programowanie pozycji bez nadajnika

Istnieje również możliwość zaprogramowania ograniczników ruchu oraz pozycji "0" i "1" bez użycia pilota, wykorzystując jedynie wejście "krok po kroku", choć jest to niewątpliwie mniej wygodne rozwiązanie.

W takim przypadku możemy skorzystać wyłącznie z programowania w trybie PÓŁAUTOMATYCZNYM i AUTOMATYCZNYM.


























Tabela "A16" Programowanie pozycji "0" i "1" z PÓŁAUTOMATYCZNYM szukaniem pozycji		Przykład	
1.	Włącz polecenie "krok po kroku". Jeśli roleta zacznie się opuszczać, zwolnij przycisk i powtórz czynność.		
2.	Polecenie "krok po kroku" musi być cały czas włączone, aż do chwili gdy siłownik zatrzyma się automatycznie, w wyniku uderzenia w ograniczniki maksymalnie podniesionej rolety (pozycja "0"). Następnie wyłącz polecenie.		
3.	Wykorzystując polecenie "krok po kroku" (działanie w obecności operatora) zatrzymaj roletę podczas ruchu opuszczania w miejscu, które chcesz ustawić jako pozycję zamknięcia (pozycja "1"), tak aby następne polecenie spowodowało podniesienie rolety		
4.	Włącz dwukrotnie, raz za razem, (w przeciągu 2 sekund) polecenie "krok po kroku", przy czym za drugim razem polecenie musi pozostać włączone przez co najmniej 5 sekund (siłownik nieruchomy), aż do momentu gdy 3 sygnały dźwiękowe i krótki ruch w górę i w dół oznajmią, że pozycja została wczytana		

Tabela "A17" Programowanie pozycji "0" i "1" z AUTOMATYCZNYM szukaniem pozycji		Przykład	
1.	Włącz polecenie "krok po kroku". Jeśli roleta zacznie się opuszczać, zwolnij przycisk i powtórz czynność.		
2.	Polecenie "krok po kroku" musi być cały czas włączone, aż do chwili gdy siłownik zatrzyma się automatycznie, w wyniku uderzenia w ograniczniki maksymalnie podniesionej rolety (pozycja "0").		
3.	Polecenie musi pozostać włączone, przez kolejne 5 sekund, aż do chwili gdy usłyszysz 2 sygnały dźwiękowe. Następnie wyłącz polecenie.		
4.	Roleta zaczyna opuszczać się w celu osiągnięcia pozycji "1". Procedura może zostać przerwana poprzez ponowne włączenie polecenia "krok po kroku"		
5.	Po całkowitym opuszczeniu - aż do sprężyn antywłamaniowych - roleta zatrzyma się, a 3 sygnały dźwiękowe poinformują o zakończonym programowaniu pozycji "0" i "1"		

Uwaga: Polecenia "krok po kroku" nie pozwala na zaprogramowanie wysokości otwarcia częściowego.

W celu zmiany wczytanych pozycji, usuń najpierw stare ustawienia, a następnie przeprowadź programowanie od nowa.

Tabela "A18" Usuwanie pozycji "0" i "1" przy użyciu polecenia "krok po kroku"		Przykład	
1.	Włącz polecenie "krok po kroku". Jeśli roleta zacznie się podnieść, zwolnij przycisk i powtórz czynność.		
2.	Utrzymaj polecenie włączone, aż do chwili gdy - po około 3 sekundach - rozpocznie się manewr podnoszenia. Włącz dwukrotnie polecenie "krok po kroku", raz za razem, (w przeciągu 2 sekund), przy czym za drugim razem polecenie musi pozostać włączone, w celu zatrzymania rolety, a następnie uruchomienia manewru opuszczania.		
3.	Powtórz poprzedni punkt jeszcze 3 razy. Przy 3. próbie manewr podnoszenia nie rozpocznie się.		
4.	Przytrzymaj włączone polecenie "krok po kroku" przez kolejnych 10 sekund, aż do momentu gdy 5 sygnałów dźwiękowych oznajmi, że wszystkie pozycje zostały usunięte		

Uwaga: Po usunięciu wczytanych pozycji, manewry mogą być wykonywane tylko w obecności operatora

6) Utylizacja

Tak, jak w przypadku instalowania, tak po upływie okresu użytkowania tego produktu czynności demontażu powinny być wykonywane przez wykwalifikowany personel.

Wyrób ten składa się z różnego rodzaju materiałów, niektóre z nich mogą być odzyskane, inne muszą zostać utylizowane, należy zasięgnąć informacji na temat systemów recyklingu lub utylizacji przewidywanych dla tego rodzaju produktu przez lokalne przepisy.

Uwaga: niektóre części wyrobu mogą zawierać substancje zanieczyszczające lub stwarzające zagrożenie, jeśli trafią one do środowiska, mogą wywołać skutki szkodliwe dla niego i dla zdrowia ludzkiego.

Jak wskazuje symbol z rysunku, zabrania się wyrzucać ten produkt wraz z odpadkami domowymi. Należy przeprowadzić "zbiórkę selektywną" na potrzeby utylizacji zgodnie ze sposobami przewidzianymi w miejscowych przepisach lub zwrócić produkt do sprzedawcy z chwilą zakupu nowego, równoważnego wyrobu.



Miejscowe przepisy mogą przewidywać ciężkie sankcje w przypadku samowolnej utylizacji tego wyrobu.

7) Co robić gdy... czyli pomoc w momentach, gdy coś jest nie tak!

Po podłączeniu zasilania siłownik nie wydaje 2 sygnałów dźwiękowych, a wejście "krok po kroku" nie steruje żadnym ruchem.

Upewnij się czy siłownik jest zasilany odpowiednim napięciem. Jeśli napięcie jest prawidłowe, być może wystąpiło poważne uszkodzenie w następstwie którego siłownik będzie musiał zostać wymieniony.

Po włączeniu polecenia drogą radiową słychać 6 sygnałów dźwiękowych i manewr nie rozpoczyna się.

Pilot nie jest zsynchronizowany, należy powtórzyć programowanie nadajnika.

Po włączeniu polecenia słychać 10 sygnałów dźwiękowych, po czym rozpoczyna się manewr.

Autodiagnoza parametrów w pamięci wykazała jakąś anomalię (błędne: pozycje, adres TTBUS, poziom wiatru i słońca, kierunek ruchu), sprawdź i ewentualnie powtórz programowanie.

Po włączeniu polecenia siłownik nie startuje

- Mogła zadziałać ochrona termiczna - wystarczy wówczas poczekać, aż siłownik ostygnie.
- Jeśli jest podłączony czujnik wiatru, być może został przekroczony ustawiony limit.
- Ruch może zostać wykonany ponieważ zadziałała fotokomórka "FT210S" i/lub zabezpieczająca opornościowa listwa krawędziowa.
- Jeśli nie zachodzi żadna z powyższych sytuacji, spróbuj wyłączyć i ponownie włączyć siłownik, jeśli nie usłyszysz 2 sygnałów dźwiękowych, możliwe że wystąpiło poważne uszkodzenie i siłownik będzie musiał zostać wymieniony.

Podczas podnoszenia, przed osiągnięciem przewidzianej pozycji (poz. "0", poz. "1") siłownik zatrzymuje się, a później słychać 2 próby ponownego startu.

Może być to sytuacja normalna, o ile programowanie pozycji „0” i „1” odbyło się w trybie PÓŁAUTOMATYCZNYM – jeśli do wykonania manewru podnoszenia potrzebna jest zbyt duża siła, wówczas siłownik zostaje wyłączony na około 1 sekundę, a później następuje próba zakończenia manewru. Upewnij się czy nie ma przeszkód uniemożliwiających ruch.

Siłownik zatrzymuje się podczas manewru opuszczania lub podnoszenia, przed osiągnięciem przewidzianej pozycji (poz. "0", poz. "1").

Może być to sytuacja normalna – jeśli zostaje stwierdzona zbyt duża siła potrzebna do wykonania manewru, siłownik wyłącza się. Upewnij się czy nie ma przeszkód uniemożliwiających ruch

Siłownik startuje się tylko "w obecności operatora"

Jeśli pozycje "0" i "1" nie zostały zaprogramowane, manewr podnoszenia i opuszczania jest możliwy tylko w obecności operatora. Zaprogramuj pozycje "0" i "1".

Pozycje "0" i "1" zostały zaprogramowane, ale manewr opuszczania zachodzi w obecności operatora

Autodiagnoza parametrów w pamięci wykazała jakąś anomalię w pozycji siłownika. Włącz polecenie podniesienia rolety i poczekaj, aż osiągnie ona pozycję "0".

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".

Pozycje "0" i "1" są zaprogramowane, ale opuszczanie ma być wykonane ręcznie.

Auto diagnoza parametrów w pamięci odczytuje anomalie w pozycji siłnika. Podnosić markizę aż do momentu, kiedy dojdzie do pozycji "0".

8) Dane techniczne siłowników rurowych NEOMAT-A

Napięcie zasilania i częstotliwość	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego modelu
Prąd i moc	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego modelu
Moment i prędkość:	: Patrz dane techniczne na etykiecie każdego modelu
Średnica siłownika:	: NEOMAT-SA =35mm; NEOMAT-MA =45mm; NEOMAT-LA =58mm
Dokładność (rozdzielczość) wyłącznika krańcowego:	: Powyżej 0,55
Dokładność pozycji blokad wyłącznika krańcowego:	: Klasa 2 (±5%)
Wytrzymałość mechaniczna:	: Zgodnie z normą EN14202
Czas pracy ciągłej:	: Maksymalnie 4 minuty
Stopień zabezpieczenia	: IP 44
Temperatura pracy	: -20÷55 °C
Długość przewodu łączącego	: 3 m

Napięcie sygnałów (Krok po kroku, TTBUS)	: Około 24Vps
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 ERGO, PLANO oraz NICEWAY	: szacowany na 150 m w terenie otwartym i 20 m wewnątrz budynków *

* Zasięg nadajników jest bardzo zależny od innych urządzeń, które pracują na tej samej częstotliwości w trybie transmisji ciągłej, jak alarmy, słuchawki radiowe, itp..., które zakłócają pracę odbiornika.

Nice S.p.A. zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian w produktach w każdej chwili kiedy będzie uważała to za niezbędne.

Deklaracja CE zgodności

Deklaracja CE zgodności z Dyrektywą 1999/5/CE.

Uwaga: Zawartość niniejszego oświadczenia zgodności jest zgodna z ostatnią wersją uaktualnioną - przed wydrukem niniejszego dokumentu; - znajdującą się w Firmie Nice S.p.a. W niniejszym wydaniu tekst został ponownie dostosowany z powodów

Numer: 228/Neomat A Kontrola: 2

Niżej podpisany Lauro Buoro jako Zarządca Pełnomocny, deklaruje na własną odpowiedzialność, że produkt:

Nazwa producenta: NICE s.p.a.
Adres: Via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Rustigne', Oderzo (TV) Italia
Włochy: Słownik rurowy do markiz skrzyniowych z wbudowaną centralą i odbiornik radiowy.
Modele: Neomat SA, Neomat MA, Neomat LA
Akcesoria: Nadajnik radiowy serii Ergo; Plano; Niceway; VOLO-S-Radio
 Anemometry VOLO, VOLO-S

są zgodne z tym co przewidziano w następujących dyrektywach unijnych:

- 1999/5/CE; DYREKTYWA 1999/5/CE PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY z dnia 9 marca 1999 odnoszące się do urządzeń radiowych do telekomunikacji i wzajemnego ich rozpoznanie ich zgodności. Zgodne z następującymi normami szarmonizowanymi: EN 300220-3 V1.1.1:2000, EN 60950-1:2001.

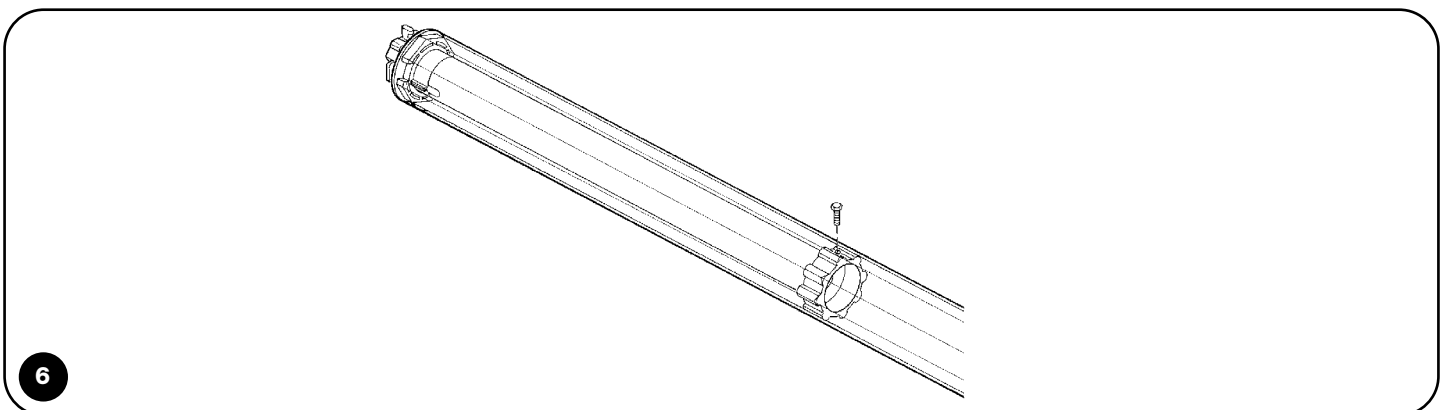
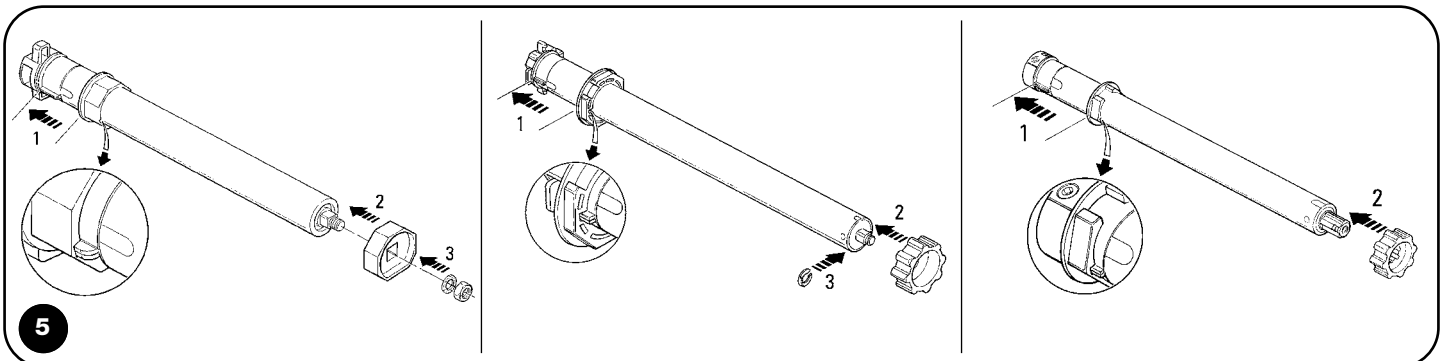
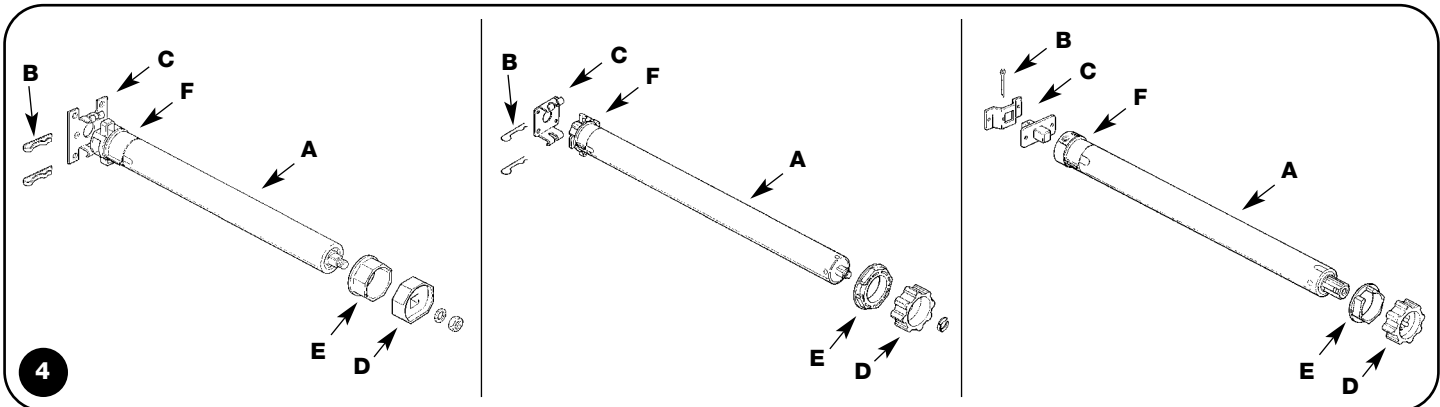
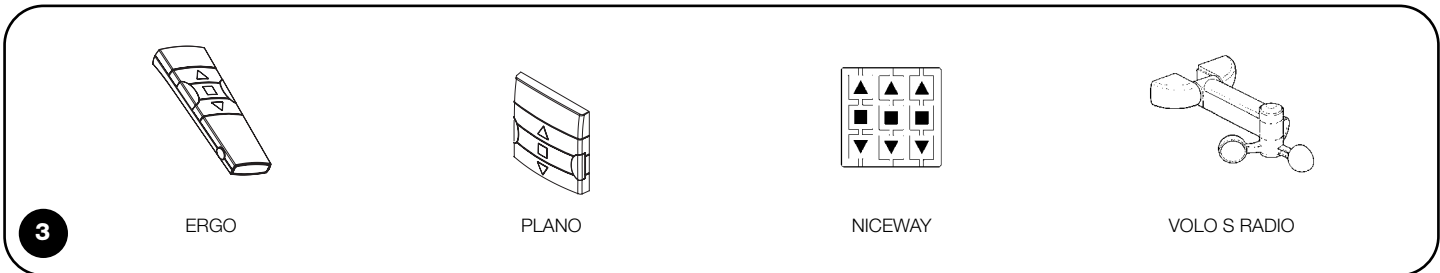
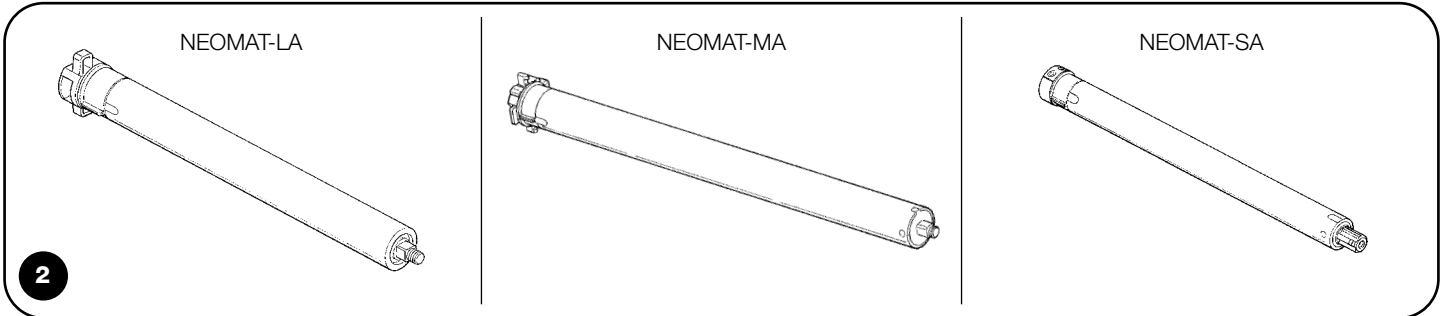
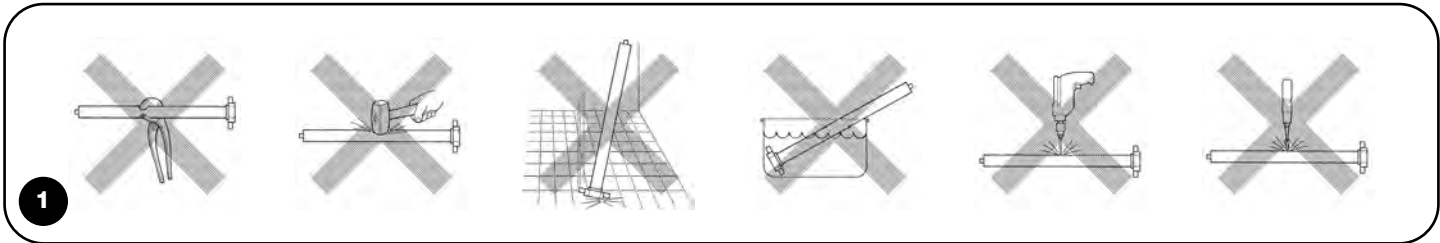
Ponadto, produkty są zgodne z tym, co przewidziano w następujących dyrektywach unijnych, tak jak zmienione przez Dyrektywę 93/68/CEE rady z dnia 22 lipca 1993r.:

- 73/23/CEE DYREKTYWA 73/23/CEE RADY z dnia 19 lutego 1973 dotycząca zbliżenia legislacyjnego Krajów członków, dotycząca materiałów elektrycznych przeznaczonych do pracy w określonych granicach napięcia. EN 60335-1:1994; EN 60335-2-97:2000, EN 50366:2003
- 89/336/CEE DYREKTYWA 89/336/CEE RADY z dnia 3 maja 1989, dotycząca zbliżenia legislacyjnego Krajów członków, dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej. EN 301 489-1:2004; EN 301 489-3:2002

Oderzo, 2 stycznia 2006

Lauro Buoro
(Zarządca Pełnomocny)







Nice

Headquarter**Nice SpA**

Oderzo TV Italia
Tel. +39.0422.85.38.38
Fax +39.0422.85.35.85
info@niceforyou.com

Nice in Italy**Nice Padova**

Sarmeola di Rubano PD Italia
Tel. +39.049.89.78.93.2
Fax +39.049.89.73.85.2
infopd@niceforyou.com

Nice Roma

Roma Italia
Tel. +39.06.72.67.17.61
Fax +39.06.72.67.55.20
inforoma@niceforyou.com

Nice worldwide**Nice France**

Buchelay
Tel. +33.(0)1.30.33.95.95
Fax +33.(0)1.30.33.95.96
info@fr.niceforyou.com

Nice Rhône-Alpes

Decines Charpieu France
Tel. +33.(0)4.78.26.56.53
Fax +33.(0)4.78.26.57.53
infoalpy@fr.niceforyou.com

Nice France Sud

Aubagne France
Tel. +33.(0)4.42.62.42.52
Fax +33.(0)4.42.62.42.50
infomarseille@fr.niceforyou.com

Nice Belgium

Leuven (Heverlee)
Tel. +32.(0)16.38.69.00
Fax +32.(0)16.38.69.01
info@be.niceforyou.com

Nice España Madrid

Tel. +34.9.16.16.33.00
Fax +34.9.16.16.30.10
info@es.niceforyou.com

Nice España Barcelona

Tel. +34.9.35.88.34.32
Fax +34.9.35.88.42.49
info@es.niceforyou.com

Nice Polska

Pruszków
Tel. +48.22.728.33.22
Fax +48.22.728.25.10
info@pl.niceforyou.com

Nice UK

Chesterfield
Tel. +44.87.07.55.30.10
Fax +44.87.07.55.30.11
info@uk.niceforyou.com

Nice Romania

Cluj Napoca
Tel/Fax +40.264.45.31.27
info@ro.niceforyou.com

Nice Deutschland

Gelnhausen-Hailer
Tel. +49.60.51.91.52-0
Fax +49.60.51.91.52-119
info@de.niceforyou.com

Nice China

Shanghai
Tel. +86.21.575.701.46
+86.21.575.701.45
Fax +86.21.575.701.44
info@cn.niceforyou.com

Nice USA Inc.

Jacksonville, Fl.
Tel. +001.904.786.7133
Fax +001.904.786.7640
info@us.niceforyou.com