



tubular motor

neomat A

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 ==



Avertissements:

Les moteurs série "NEOMAT A" ont été réalisés pour automatiser le mouvement de volets roulants; toute autre utilisation est impropre et interdite. Les moteurs sont projetés pour usage résidentiel; le temps de travail continu maximum prévu est de 4 minutes avec un cycle de 20%. Dans le choix du type de moteur en fonction de l'application, il faudra considérer le couple nominal et le temps de fonctionnement indiqués sur les données de la plaque. Le diamètre minimum du tube dans lequel le moteur peut être installé est 40 mm pour NEOMAT SA, 52 mm pour NEOMAT MA et 70 mm pour NEOMAT LA. L'installation doit être effectuée par du personnel technique dans le plein respect des normes de sécurité. Pour les appareils à utiliser à l'extérieur, le câble d'alimentation en PVC doit être

installé dans un conduit de protection. Ne pas soumettre le moteur tubulaire à des écrasements, chocs, chutes ou contact avec des liquides de n'importe quelle nature ; ne pas percer ni appliquer de vis sur toute la longueur du moteur tubulaire (fig. 1). S'adresser à du personnel technique compétent pour toute opération de maintenance et réparation.

Attention: certaines phases de la programmation peuvent utiliser les butées mécaniques du volet roulant (bouchons et/ou ressorts anti-intrusion). Dans ce cas, il est indispensable de choisir le moteur avec le couple le plus adapté à l'application en considérant le poids effectif du volet roulant et en excluant les moteurs trop puissants.

1) Description du produit

Les moteurs tubulaires NEOMAT SA Ø35 mm, NEOMAT MA Ø45 mm (fig. 2) et NEOMAT LA Ø58 mm contiennent une logique de commande avec récepteur radio incorporé qui fonctionne à une fréquence de 433,92 MHz avec technologie rolling code, pour garantir des niveaux de sécurité élevés. Pour chaque moteur, il est possible de mémoriser jusqu'à 14 radiocommandes de la série "ERGO" et "PLANO" (fig. 3 et 4) ou "VOLO S RADIO". La logique incorporée dans le moteur dispose aussi d'un système de fin de course électronique à haute précision qui est en mesure de détecter constamment la position du volet roulant. À travers une opération de programmation, les limites du mouvement, à savoir volet fermé et volet ouvert (plus les éventuelles positions intermédiaires) sont mémorisées ; après chaque commande le mouvement s'arrêtera automatiquement quand ces positions seront atteintes.

La logique de commande parvient à détecter de brusques variations et efforts du moteur en interrompant rapidement le mouvement, cette caractéristique est utilisée également pour effectuer la programmation automatique des limites de manœuvre si le volet roulant dispose de bouchons de fin de course supérieurs et de ressorts anti-intrusion.

La programmation des limites de mouvement et de quelques fonctions supplémentaires peut être faite à partir des radiocommandes, un "Bip" sonore en guidera les différentes phases. Il est possible de commander les moteurs également avec un bouton externe (avec fonction Pas-à-Pas) ou bien par Bus "TTBUS". Des capteurs de vent, soleil et pluie activent automatiquement le système quand les conditions climatiques le requièrent.

2) Installation

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

1. Enfiler la bague neutre (E) sur le moteur (A) jusqu'à ce qu'elle s'encastre dans l'anneau neutre correspondant (F).
2. Insérer la bague d'entraînement (D) sur l'arbre du moteur. Sur NEOMAT SA la bague se fixe automatiquement par clipsage.
3. Sur NEOMAT MA, fixer la bague d'entraînement avec la rondelle seeger.

Introduire le moteur ainsi assemblé dans le tube d'enroulement du volet jusqu'à ce qu'il touche l'extrémité de la bague neutre (E). Fixer le tube à la bague d'entraînement (D) à l'aide d'une vis M4x10 de manière

Figure 4

- A:** Moteur tubulaire NEOMAT A
- B:** Clips ou goupilles de fixation
- C:** Support et entretoise
- D:** Bague d'entraînement
- E:** Bague neutre
- F:** Anneau neutre

re à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 5). Bloquer enfin la tête du moteur au support (C) prévu à cet usage, avec l'éventuelle entretoise, à l'aide des clips ou de la goupille (B).

2.1) Branchements électriques

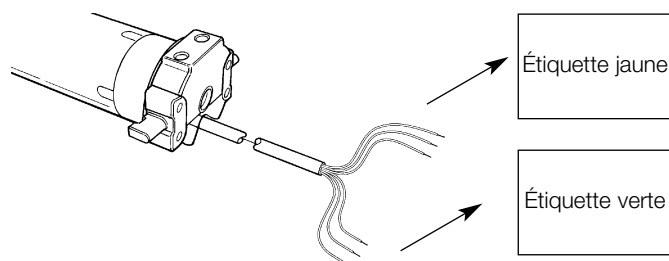
ATTENTION: pour les branchements du moteur, il faut prévoir un dispositif omnipolaire de déconnexion du secteur avec distance entre les contacts d'au moins 3 mm (sectionneur ou bien fiche et prise, etc.)

ATTENTION: respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, ne pas tenter en vain mais consulter les notices techniques plus détaillées disponibles également sur le site "www.niceforyou.com".

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

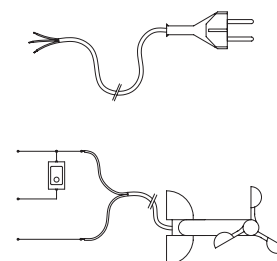
Le câble pour les connexions électriques du moteur NEOMAT A dispose de 6 conducteurs:

- Ligne d'alimentation du secteur électrique: Phase, Neutre et Terre
- Signaux de commande à très basse tension (SELV): Pas-à-Pas ou Bus "TTBUS" et capteurs climatiques



Brun	= Phase
Bleu	= Neutre
Jaune/Vert	= Terre

Noir	= Commun (0V)
Blanc	= Pas-à-Pas + "TTBUS"
Orange	= Capteurs climatiques



2.1.1) Entrée "Pas-à-Pas":

Pour commander l'automatisme en mode manuel, il est possible de connecter un simple bouton (entre Commun et l'entrée Pas-à-Pas). Le mode de fonctionnement suit la séquence: montée-arrêt-descente-arrêt.

Si la touche est maintenue enfoncée pendant plus de 3 secondes (mais moins de 10), on a toujours l'activation d'une manœuvre de

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

2.1.2) Entrée "TTBUS":

Le "TTBUS" est un Bus développé pour pouvoir contrôler les logiques de commande pour stores et volets roulants. Le Bus prévoit la possibilité de contrôler de manière indépendante jusqu'à 100

unités en les connectant simplement en parallèle avec seulement 2 conducteurs (Commun et "TTBUS"). D'autres informations sont disponibles dans les instructions pour les émetteurs par "TTBUS".

2.1.3) Capteurs climatiques:

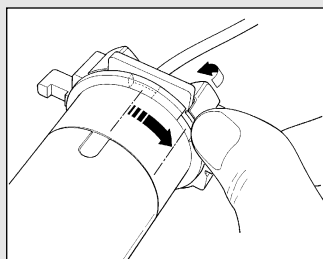
Dans l'entrée "Capteurs climatiques" entre Commun (conducteur noir) et l'entrée Capteurs climatiques (conducteur orange) on peut connecter un simple capteur de vent (anémomètre) ou bien un capteur spécial de vent-soleil-pluie.

Il est possible de connecter à un même capteur jusqu'à 5 logiques de commande en parallèle en respectant la polarité des signaux (sur tous les moteurs, le conducteur noir doit être connecté avec le noir et l'orange avec l'orange).

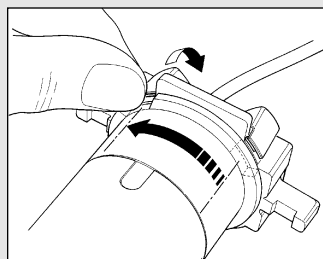
2.2) Connecteur et câble d'alimentation (ce chapitre est relatif seulement à la version NEOMAT A et s'adresse exclusivement au personnel technique du service après-vente)

⚠ ATTENTION: si le câble d'alimentation est endommagé, il devra être remplacé par un câble identique disponible chez le constructeur ou son service après-vente.

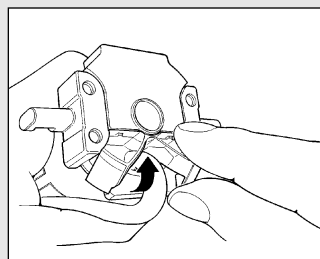
S'il faut déconnecter le moteur du câble d'alimentation, agir comme l'indiquent les figures ci-dessous:



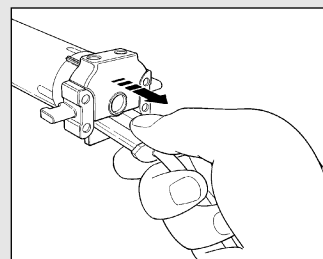
Tourner la bague jusqu'à ce que l'encoche coïncide avec l'une des dents d'accrochage, puis décrocher.



Répéter l'opération avec l'autre dent.



Plier le câble vers l'intérieur et enlever la protection en la tournant délicatement vers l'extérieur.

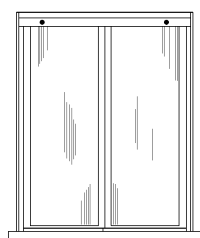


Extraire le connecteur en le tirant.

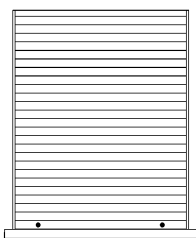
3) Réglages

Les moteurs tubulaires série NEOMAT A disposent d'un système de fin de course électronique, la logique électronique interrompt le mouvement quand le volet roulant atteint les positions de fermeture et d'ouverture programmées. Ces positions sont mémorisées à travers une programmation ad hoc qui doit être faite directement avec le moteur installé et le volet complètement monté.

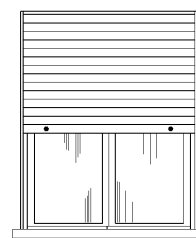
Si les positions "0" (volet ouvert) et "1" (volet fermé) n'ont pas encore été mémorisées, il est possible de commander également le moteur mais le mouvement s'effectuera à "homme présent". Il est possible de programmer également une position intermédiaire (Pos. "1") pour une ouverture partielle du volet.



Volet ouvert (Pos. "0")



Volet fermé (Pos. "1")



Position intermédiaire ("1")

4) Programmation

La programmation est divisée en 3 parties:

1. Mémorisation des émetteurs
2. Programmation des positions "0" et "1"
3. Programmmations en option

⚠ ATTENTION: Toutes les séquences de mémorisation des émetteurs et des programmations des paramètres sont temporisées, c'est-à-dire qu'elles doivent être effectuées dans les limites de temps prévues.




- Avec des radiocommandes qui prévoient plusieurs "groupes", avant de procéder à la mémorisation, il faut choisir le groupe auquel associer le moteur.

- La programmation par radio peut avoir lieu dans tous les moteurs qui se trouvent dans le rayon de la portée de l'émetteur; il est donc opportun de n'alimenter que celui qui est concerné par l'opération.

4.1) Mémorisation des émetteurs

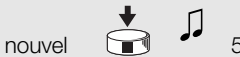
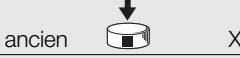

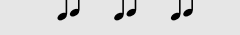
Chaque radiocommande est reconnue par le récepteur incorporé dans la logique de commande de NEOMAT A à travers un "code" distinct. Il faut donc procéder à la "mémorisation", phase à travers laquelle on prépare la logique de commande à reconnaître chaque radiocommande.

Quand la mémoire ne contient aucun code, on peut procéder à l'enregistrement du premier émetteur de la manière suivante:

Tableau "A1" Mémorisation du premier émetteur (fig.7)	Exemple
1. Dès que la logique est alimentée, on entend 2 longs bips (biip).	
2. Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur à mémoriser (pendant environ 3 secondes).	
3. Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	

Note: Si la logique contient déjà des codes, à l'allumage on entend 2 bips brefs (bip) et on ne pourra pas procéder comme ci-dessus mais il faudra utiliser l'autre mode de mémorisation (Tableau "A2").

Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en procédant de la façon suivante:

Tableau "A2" Mémorisation d'autres émetteurs (fig.8)	Exemple
1. Maintenir enfoncée la touche ■ du nouvel émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	nouvel 
2. Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur déjà activé (ancien).	ancien 
3. Presser encore la touche ■ du nouvel émetteur.	nouvel 
4. À la fin, 3 bips signaleront que le nouvel émetteur a été mémorisé correctement.	

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

4.2) Programmation des positions "0" et "1"

Dans le cas d'automatisations de volets roulants on peut avoir fondamentalement 3 cas, qui sont liés à la présence ou pas d'éléments de "blocage" de la course du volet roulant : "bouchons" de fin de course en montée (qui limitent l'ouverture maximum) et/ou "ressorts anti-intrusion" (qui empêchent de soulever manuellement le volet quand il est complètement fermé).

Suivant la présence ou pas de ces limites de course mécaniques (bouchons et/ou ressorts) la programmation des fins de course peut être faite de manière différente:

Programmation manuelle des fins de course (les bouchons ou ressorts anti-intrusion ne sont pas nécessaires)

Programmation semi-automatique des fins de course (il faut disposer de la présence de bouchons en montée)

Programmation automatique des fins de course (il faut disposer à la fois de la présence de bouchons en montée et de ressorts anti-intrusion en descente)

Pour programmer les positions, il faut utiliser un émetteur déjà mémorisé. Tant que les positions "0" et "1" valables n'ont pas été mémorisées dans la logique de commande, les mouvements sont à "homme présent". Initialement, la direction du moteur n'est pas définie mais à la fin de la programmation, la direction du moteur est attribuée automatiquement aux touches des émetteurs.

Tableau "A3" Programmation MANUELLE des Positions "0" et "1" (fig. 9)		Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à la position d'ouverture désirée.	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	5s
3.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	5s
4.	Presser simultanément la touche ▲ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la position d'ouverture a été mémorisée	
5.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à la position de fermeture désirée.	
6.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	5s
7.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	5s
8.	Presser simultanément la touche ▼ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la position de fermeture "1" a été mémorisée	

Note: maintenant la touche ▲ commandera la manœuvre de montée et la touche ▼ celle de descente. La manœuvre de montée et la manœuvre de descente s'arrêteront au niveau des positions programmées.

Tableau "A4" Programmation SEMI-AUTOMATIQUE des positions "0" et "1" (fig. 10)		Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à l'ouverture complète du volet roulant et l'arrêt automatique du moteur sur les bouchons en montée.	
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▼ qui fait descendre le volet.	
3.	Relâcher la touche ▼ quand le volet atteint la position désirée ("1")	5s
4.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes)	5s
5.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides	5s
6.	Presser simultanément la touche ▼ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la position de fermeture "1" a été mémorisée	

Note: maintenant la touche ▲ commandera la manœuvre de montée et la touche ▼ celle de descente. En montée, le volet roulant s'arrêtera au niveau des bouchons, en descente elle s'arrêtera au niveau de la position programmée.

Tableau "A5" Programmation AUTOMATIQUE des positions "0" et "1" (fig. 11)		Exemple
1.	Vérifier que le volet roulant est environ à mi-course, utiliser éventuellement les touches ▲ et ▼ d'un émetteur déjà mémorisé pour déplacer le volet roulant à mi-course.	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	5s
3.	Presser de nouveau la touche ■ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides puis la relâcher.	5s
4.	Presser de nouveau la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende le premier des 2 bips lents.	
5.	Le volet roulant doit bouger vers le haut, si le mouvement est vers le bas, il faut presser la touche ▲ ou ▼ pour faire bouger le volet vers le haut.	
6.	La procédure à ce point continuera automatiquement : on aura d'abord l'identification de la position "0" au niveau des bouchons en ouverture puis de la position "1" au niveau des ressorts anti-intrusion en fermeture.	
7.	La procédure se conclura avec le volet roulant complètement fermé et un signal sonore de 3 bips.	

Note: maintenant, la touche ▲ commandera la manœuvre de montée et la touche ▼ celle de descente. La manœuvre de montée et la manœuvre de descente s'arrêteront un peu avant les limites recherchées.

4.3) Programmations en option

Les programmations en option ne sont possibles qu'après avoir conclu les programmations des positions "0" et "1"

Mémorisation de la position intermédiaire "I"

Si une position intermédiaire "I" a été mémorisée, il est possible de régler le volet roulant dans la position programmée en pressant simultanément les 2 touches ▼ ▲ de l'émetteur.

Pour mémoriser la position intermédiaire suivre cette procédure :

Tableau "A6"	Programmation position intermédiaire "I" (fig. 12)	Exemple
1.	En utilisant les touches ▲ ■ ▼ d'un émetteur mettre le volet dans la position que l'on désire mémoriser comme position "I".	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
3.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
4.	Presser simultanément les touches ▼ ▲ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la position a été mémorisée.	

4.4) Modification des positions mémorisées

Pour modifier les positions mémorisées, il faut d'abord les effacer puis reprogrammer les nouvelles positions.

Tableau "A7"	Effacement de la position intermédiaire "I" (fig.12)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
2.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
3.	Presser simultanément les touches ▲ ▼ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la position intermédiaire a été effacée.	

Il sera possible de programmer la nouvelle position intermédiaire (Tableau "A6").

Tableau "A8"	Effacement des positions "0" et "1" (fig. 13)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
2.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
3.	Presser la touche ▲ (dans le cas de programmation automatique ou manuelle) ou la touche ▼ (dans le cas de programmation semi-automatique), jusqu'à ce que 5 bips signalent que les positions "0" et "1" ont été effacées	

ATTENTION: Après avoir effacé les positions "0" et "1" le volet roulant sera manœuvré à homme présent et il faut mémoriser les nouvelles positions (Tableaux "A3", "A4", "A5").

S'il se révèle nécessaire d'effacer toutes les données contenues dans la mémoire de la logique de commande de NEOMAT, on peut effectuer cette procédure. **L'effacement de la mémoire est possible:**

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

On peut effacer:

- seulement les codes des émetteurs, en s'arrêtant au point N°4;
- toutes les données (codes des émetteurs, positions, niveau du vent et du soleil, adresse TTBUS, etc.) en complétant la procédure.









Tableau "A9"	Effacement de la mémoire (fig. 14)	Exemple
➔ A.	Avec le moteur non alimenté, activer l'entrée pas-à-pas (connecter le fil blanc et noir) et la maintenir active jusqu'à la fin de la procédure.	
B.	Alimenter le moteur et attendre les 2 bips initiaux.	
➔ 1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
2.	Maintenir enfoncée la touche ▲ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ▲ exactement durant le troisième bip.	
3.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ■ exactement durant le troisième bip.	
➔ 4.	Maintenir enfoncée la touche ▼ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips; relâcher la touche ▼ exactement durant le troisième bip.	
5.	Si l'on veut effacer toutes les données, dans les 2 secondes, presser simultanément les deux touches ▲ et ▼, puis les relâcher.	

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

4.5) Programmation des capteurs climatiques

Si l'on connecte un capteur de vent à l'entrée "capteurs", il est possible de sélectionner le niveau d'intervention entre 3 niveaux possibles (1er = 15Km/h, 2e = 30Km/h et 3e = 45 Km/h si l'on utilise le capteur VOLO), à l'origine le niveau programmé est le N°2. Quand le niveau est dépassé pendant plus de 3 secondes, une commande équivalente à la touche ▲ s'active et tout autre mouvement est bloqué jusqu'à ce que le vent retombe en dessous du niveau programmé pendant au moins une minute.o.

Pour modifier le niveau programmé:

Tableau "A10" Changer le niveau d'intervention de la protection "vent" (fig.15)		Exemple
1.	Presser la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	  5s
2.	Presser lentement la touche ▲ un nombre de fois (1, 2 ou 3) égal au niveau désiré.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Au bout de quelques instants, on entendra un nombre de bips identique au niveau désiré.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Presser la touche ■ pour confirmer, 3 bips signalent la nouvelle programmation. Pour abandonner la procédure sans modifier le niveau précédent, attendre au moins 5 secondes sans confirmer	   

4.6) Programmation des positions sans émetteur

Même si la procédure est légèrement moins facile, il est possible de programmer les limites de course et les positions "0" et "1" sans utiliser l'émetteur mais uniquement à travers l'entrée pas-à-pas.

Dans ce cas, seules les programmations SEMI-AUTOMATIQUE et AUTOMATIQUE sont possibles.




































Tableau "A11" Programmation des positions "0" et "1" avec recherche SEMI-AUTOMATIQUE		Exemple
1.	Activer la commande de pas-à-pas ; si le volet roulant descend, relâcher la commande et répéter l'opération.	 
2.	Maintenir la commande de pas-à-pas active jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement parce que le volet complètement ouvert a heurté les bouchons (position "0"). Relâcher ensuite la commande.	 
3.	En utilisant la commande de pas-à-pas (fonctionnement à homme présent) arrêter, durant le mouvement de descente, le volet au niveau du point de fermeture désiré (position "1"), de manière qu'une commande successive provoque la montée du volet.	 
4.	Activer 2 fois de suite (dans les 2 secondes qui suivent) la commande de pas-à-pas en maintenant la deuxième commande active pendant au moins 5 secondes (moteur arrêté), jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement de montée et descente signalent que la position a été mémorisée.	     X2(X5s)

Tableau "A12" Programmation des positions "0" et "1" avec recherche en AUTOMATIQUE		Exemple
1.	Activer la commande de pas-à-pas ; si le volet roulant descend, relâcher la commande et répéter l'opération.	 
2.	Maintenir la commande de pas-à-pas active jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement parce que le volet complètement ouvert a heurté les bouchons (position "0").	 
3.	Continuer à maintenir la commande active pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips, relâcher la commande.	 X5s  
4.	Le volet roulant commence à descendre pour rechercher la position "1". La procédure peut être interrompue en activant de nouveau la commande de pas-à-pas.	 
5.	Quand le volet roulant atteint la fermeture complète au niveau des ressorts anti-intrusion, il s'arrête et 3 bips signalent que la programmation des positions "0" et "1" a été effectuée.	   

Note: avec la commande pas-à-pas, il n'est pas possible de mémoriser la position d'ouverture partielle.

Si l'on désire modifier les positions, il faut effacer toutes les programmations et recommencer toute la procédure.

Tableau "A13" Effacement des positions "0" et "1" avec la commande pas-à-pas		Exemple
1.	Activer la commande de pas-à-pas ; si le volet roulant remonte, relâcher la commande et répéter l'opération.	 3s
2.	Maintenir la commande active jusqu'à ce que, au bout d'environ 3 secondes, une manœuvre de montée commence; activer 2 fois de suite (dans les 2 secondes qui suivent) la commande de pas-à-pas en maintenant la 2e commande active pour arrêter et faire redescendre le volet roulant.	  3s
3.	Répéter le point qui précède encore 3 fois. À la 3e tentative, la manœuvre en montée ne démarre plus.	  X3
4.	Continuer à maintenir la commande de pas-à-pas active pendant encore 10 secondes jusqu'à ce que 5 bips signalent que toutes les positions ont été effacées.	     

Note: Après l'effacement des positions, les mouvements sont effectués à homme présent.

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

Après l'alimentation, le moteur n'émet pas les 2 bips et l'entrée Pas-à-Pas ne commande aucun mouvement.

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

Après une commande par radio, on entend 6 bips et la manœuvre ne démarre pas. La radiocommande n'est pas synchronisée, il faut répéter la mémorisation de l'émetteur.

Après une commande, on entend 10 Bips puis la manœuvre démarre. L'autodiagnostic des paramètres en mémoire a détecté une anomalie quelconque (les positions, l'adresse TTBUS, le niveau de vent et soleil, le sens du mouvement sont erronés) contrôler et répéter éventuellement les programmations.

Après une commande, le moteur n'effectue aucun mouvement.

- La protection thermique pourrait être intervenue, dans ce cas, il suffit d'attendre que le moteur refroidisse.
- Si un capteur de vent est connecté, le niveau programmé pourrait être dépassé.
- En cas contraire, essayer d'éteindre et de rallumer le moteur, si l'on n'entend pas 2 bips, il y a probablement une panne grave et le moteur doit être remplacé.

En montée, avant d'atteindre la position prévue (pos. "0", pos. "1"), le moteur s'arrête puis on l'entend faire 3 tentatives de redémarrage.

Cela peut être normal si l'on a effectué la programmation des positions "0" et "1" en mode semi-automatique: en montée, quand un effort excessif est détecté, le moteur est éteint pendant environ 1 seconde puis tente de porter à terme la manœuvre; vérifier si un obstacle quelconque empêche le mouvement.

En descente, avant d'atteindre la position prévue (pos. "0", pos. "1", pos. "1"), le moteur s'arrête.

Cela peut être normal: en descente, quand un effort excessif est détecté, le moteur s'éteint; vérifier si un obstacle quelconque empêche le mouvement.

Le moteur effectue le mouvement seulement à "homme présent". Si les positions "0" et "1" n'ont pas été programmées, le mouvement du moteur en montée et en descente s'effectue seulement à homme présent. Programmer les positions "0" et "1"

Les positions "0" et "1" sont programmées, mais en descente on a un mouvement à homme présent.

L'autodiagnostic des paramètres en mémoire a détecté une anomalie dans la position du moteur. Commander la remontée du volet et attendre qu'il atteigne la position "0".

6) Caractéristiques techniques

Moteurs tubulaires série **NEOMAT A**

Tension d'alimentation et fréquence	: Voir les données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Courant et puissance	: Voir les données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Couple et vitesse	: Voir les données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Temps de fonctionnement continu	: Maximum 4 minutes
Cycle de travail	: Maximum 20%
Indice de protection	: IP 44
Température de fonctionnement	: -10÷70 °C
Précision (résolution) du fin de course électronique	: Supérieure à 0,55° (dépend de la version du NEOMAT)

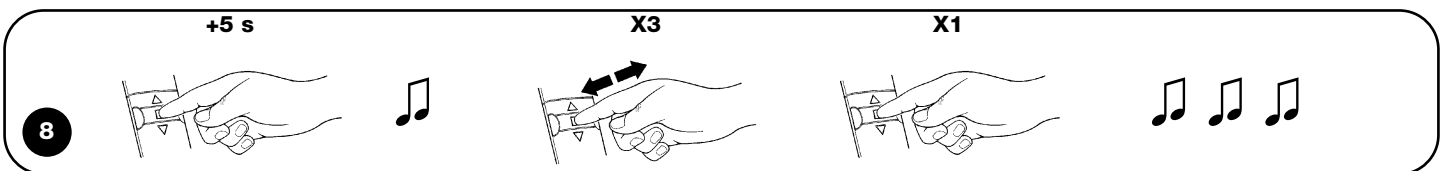
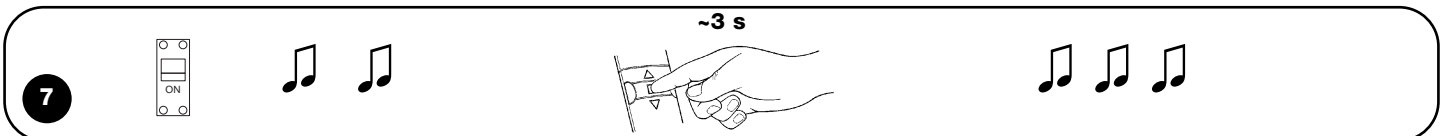
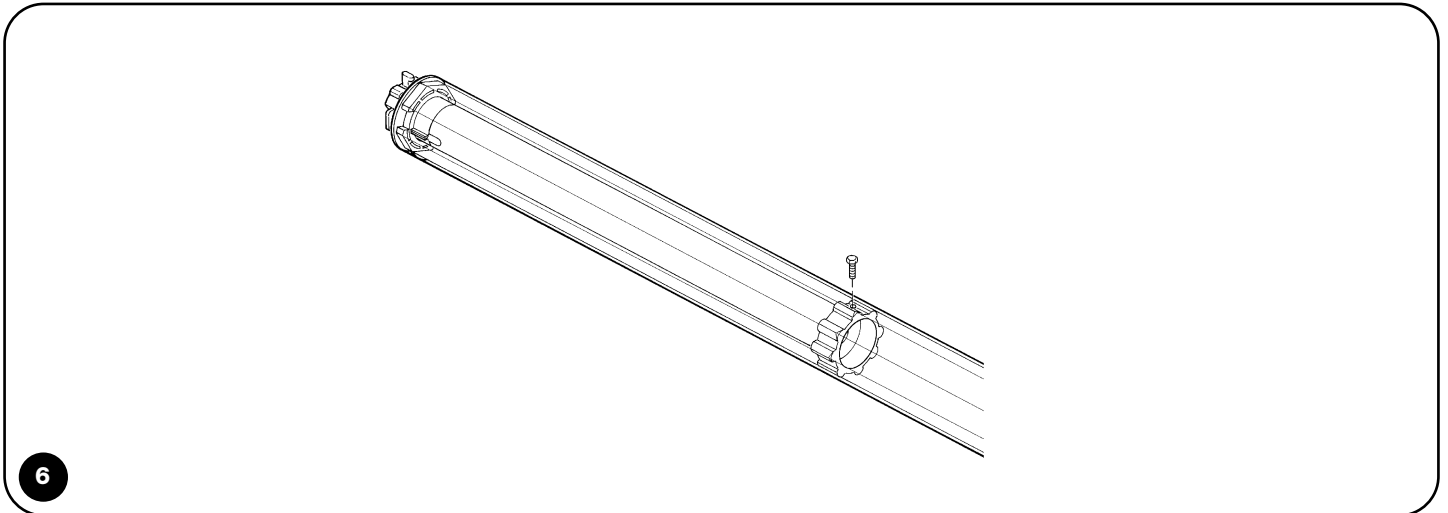
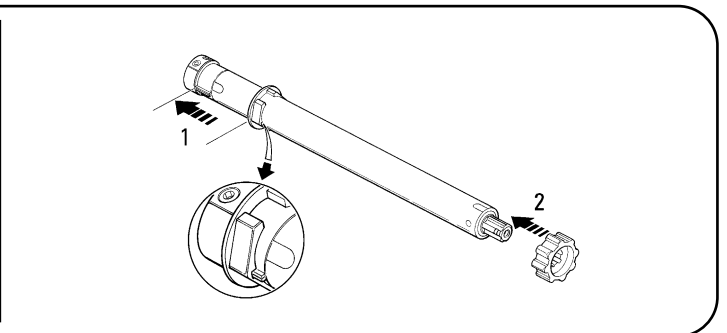
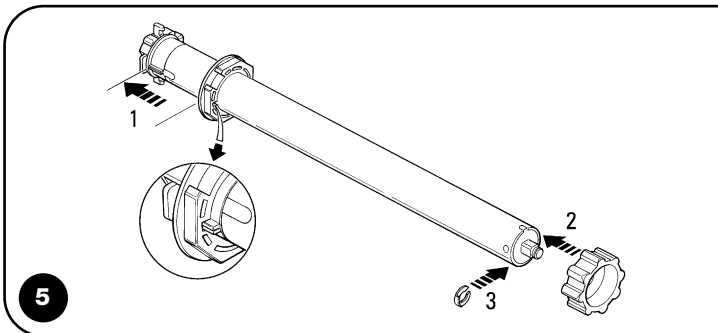
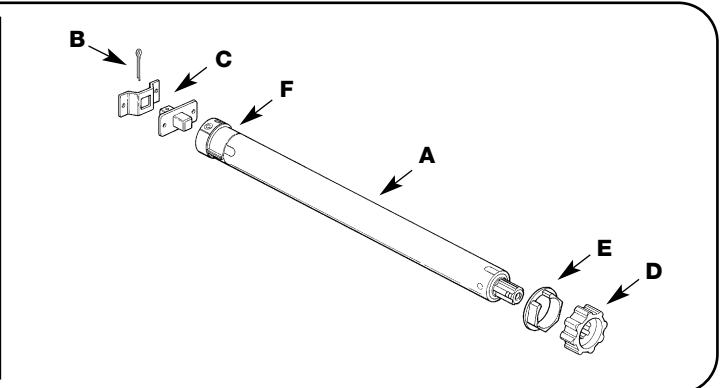
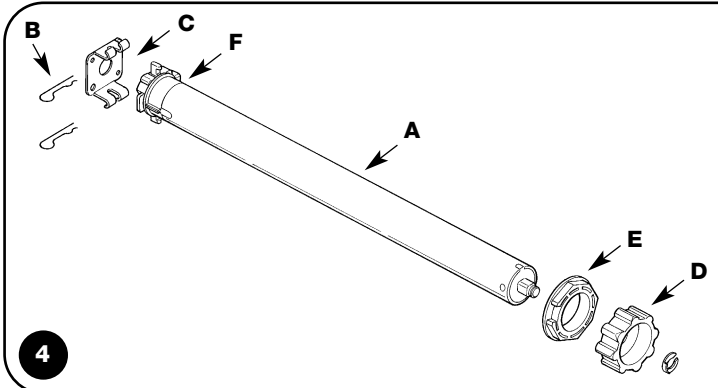
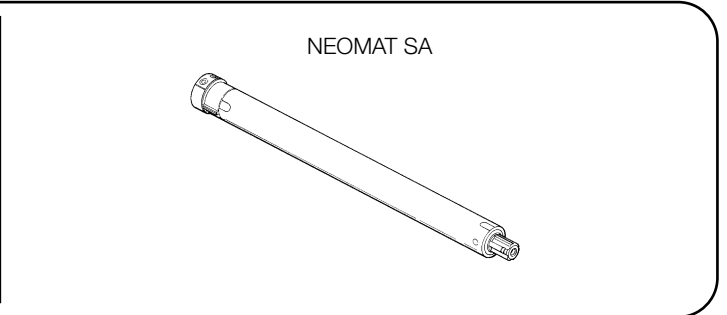
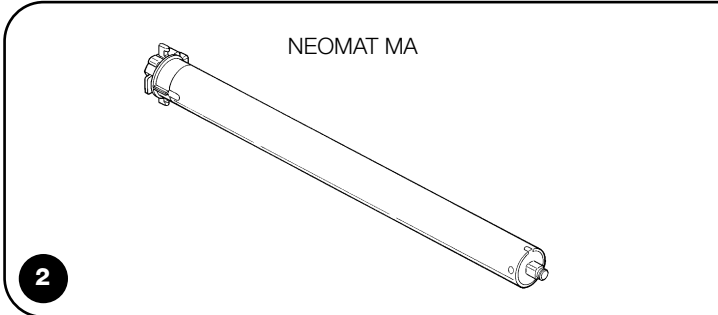
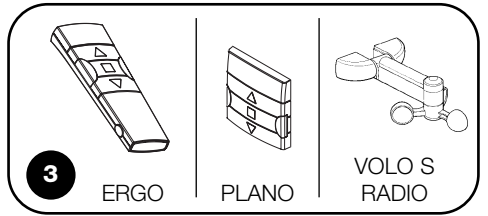
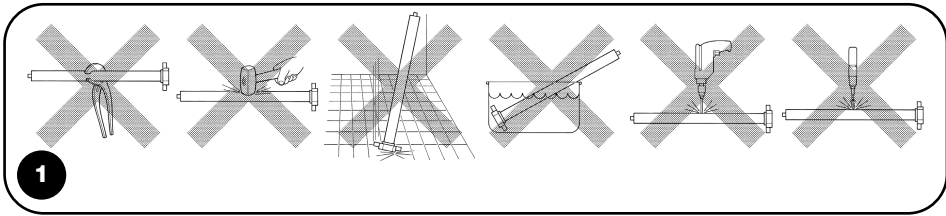
Logique de commande électronique

Tension signaux (pas-à-pas, capteurs)	: Environ 24Vcc
Niveaux capteur vent (anémomètre)	: Environ 30 ou bien 15 ou 45 Km/h (avec anémomètre VOLO)
Longueur câbles signaux (pas-à-pas, capteurs)	: maximum 30 m si à proximité d'autres câbles, autrement 100 m

Récepteur radio

Fréquence	: 433,92 MHz
Codage	: 52 Bits rolling code FLOR
Portée des émetteurs ERGO et PLANO	: Estimée à 200 m en espace libre et à 35 m à l'intérieur d'édifices.

Nice S.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications aux produits à tout moment si elle le jugera nécessaire.



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



COMPANY
WITH QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
ISO 9001

Nice S.p.a. Oderzo TV Italia
Via Pezza Alta, 13 Z.I. Rustigné
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 Roma I
Tel. +39.06.72.67.17.61
Fax +39.06.72.67.55.20
info.roma@niceforyou.com

Nice Belgium
Leuven (Heverlee) B
Tel. +32.(0)16.38.69.00
Fax +32.(0)16.38.69.01
info@nicebelgium.be

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 France Sud Aubagne F
Tel. +33.(0)4.42.62.42.52
Fax +33.(0)4.42.62.42.50
info.marseille@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