



tubular motor

neomat H

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:

Attention: pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces instructions. Conserver ce manuel pour pouvoir le consulter dans le futur. Le présent manuel contient des dispositions importantes pour la sécurité, des installations non correctes peuvent créer de graves situations de danger.

Les moteurs série "NEOMAT H" ont été réalisés pour automatiser le mouvement de stores; 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 52 mm pour NEOMAT MH et 70 mm pour NEOMAT LH. L'installation doit être effectuée par du personnel technique dans le plein respect des normes de sécurité, surtout en ce qui concerne les branchements électriques. La hauteur d'installation minimum est de 2,5 m par rapport au sol ou au plancher, garantissant dans

tous les cas un accès aisé; la distance à l'horizontale entre le store complètement ouvert et n'importe quel objet permanent doit être garantie d'au moins 0,4 m. Pour les appareils à utiliser à l'extérieur, le câble d'alimentation 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.

Les touches de commande doivent être visibles de l'application mais éloignées des parties en mouvement et à au moins 1,5 m de hauteur. Maintenir les personnes à une certaine distance du store quand il est en mouvement. Ne pas l'actionner quand des travaux sont effectués, par exemple durant le lavage des vitres; dans le cas de commande automatique, couper toujours l'alimentation électrique au préalable.

Ne pas laisser les enfants jouer avec les commandes et maintenir les télécommandes hors de leur portée.

1) Description du produit

Les moteurs tubulaires NEOMAT MH Ø45 mm et NEOMAT LH 58 mm (fig. 2) 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) ou radiocapteurs, par exemple "VOLO S RADIO" (fig. 3).

La logique incorporée dans le moteur dispose d'un système de fin de course électronique à haute précision qui est en mesure de détecter constamment la position du store. À travers une opération de programmation, les limites du mouvement, à savoir store fermé et store ouvert (plus les éventuelles positions intermédiaires) sont mémorisées; ensuite le mouvement s'arrêtera automatiquement quand ces positions seront atteintes. Le fin de course électronique est en mesure de compenser les éventuels allongements de la toile (fonction "CAT") en garantissant la fermeture parfaite du caisson et en évitant les relâchements de la toile quand il est ouvert. Les moteurs NEOMAT H peuvent être programmés pour activer la réduction de couple (fonction "RDC") qui diminue de 50% environ le couple du moteur, peu avant que le store soit complètement fermé,

pour éviter de tirer excessivement la toile. NEOMAT H prévoit en outre la fonction de relâche de la traction "RDT" qui relâche un court instant la tension sur la toile après avoir terminé la manœuvre de fermeture, de manière que la toile ne reste pas trop tendue pendant de longues périodes. Les fonctions CAT, RDC et RDT ont été étudiées pour simuler le comportement attentif et diligent d'une personne qui actionne manuellement le store.

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. Les moteurs peuvent être commandés seulement par radiocommande ou en alternative, on peut bouger le store en utilisant la "manœuvre de secours". Le mouvement du store peut être automatisé en fonction des conditions climatiques en utilisant les capteurs radio en option de vent, soleil et pluie, par exemple "VOLO S RADIO".

1.1) Manœuvre de secours

Les moteurs tubulaires NEOMAT H disposent de manœuvre de secours.

La manœuvre de secours est un mécanisme qui permet de bouger le store manuellement, par exemple en l'absence de courant électrique. Elle s'exécute à l'aide de la manivelle accrochée à la tête du moteur, en la tournant dans un sens ou dans l'autre.

Quand on utilise la manœuvre de secours ou si le moteur reste sans énergie électrique plus de 24 heures, la logique de commande du moteur perd la valeur de la position actuelle du store. Dans cette situation une phase de réaligement automatique est prévue: il suffit d'effectuer une manœuvre de montée jusqu'au réenroulement complet du store. Si avant le réaligement on commande le store en descente, le mouvement se fera à "homme présent" (c'est-à-dire que le store sera manœuvré tant que la commande est activée).

2) Installation

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

1. Enfiler la couronne (E) sur le moteur (A) jusqu'à ce qu'elle s'encastre dans la bague correspondante (F).
2. Insérer l'adaptateur d'entraînement (D) sur l'arbre du moteur.
3. Sur NEOMAT H, fixer l'adaptateur d'entraînement avec la rondelle seeger par pression.

Introduire le moteur ainsi assemblé dans le tube d'enroulement du store jusqu'à ce qu'il touche l'extrémité de la couronne (E). Fixer le tube à l'adaptateur d'entraînement (D) à l'aide d'une vis M4x10 de manière à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 6). Bloquer enfin la tête du moteur au support (C) pré-

Figure 4

- A:** Moteur tubulaire NEOMAT H
- B:** Clips, goupilles ou vis de fixation
- C:** Support et entretoise
- D:** Adaptateur d'entraînement
- E:** Couronne
- F:** Bague
- G:** Manivelle

vu à cet usage, avec l'éventuelle entretoise, au moyen des clips, de la goupille ou des vis (B).

Dans la tête du moteur il est prévu de pouvoir accrocher une manivelle pour le mouvement du moteur en conditions d'urgence (manœuvre de secours).

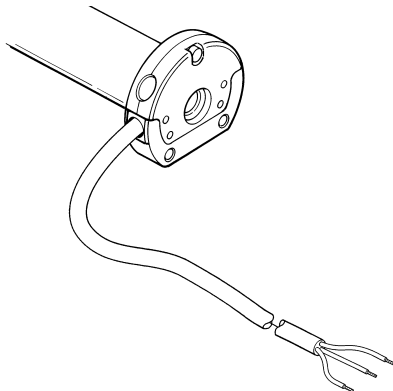
2.1) Branchements électriques

⚠ 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.)

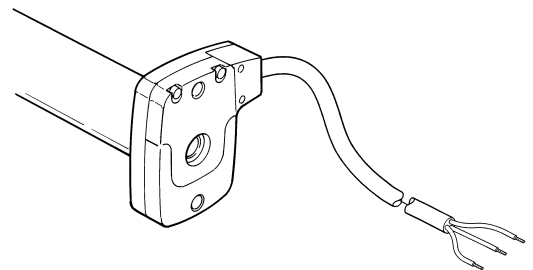
Le câble pour les connexions électriques du moteur NEOMAT H dispose de 3 conducteurs:

- Phase, Neutre et Terre

Vérifier que la tension de secteur correspond aux données de la plaque de NEOMAT H.



Brun	= Phase
Bleu	= Neutre
Jaune/Vert	= Terre



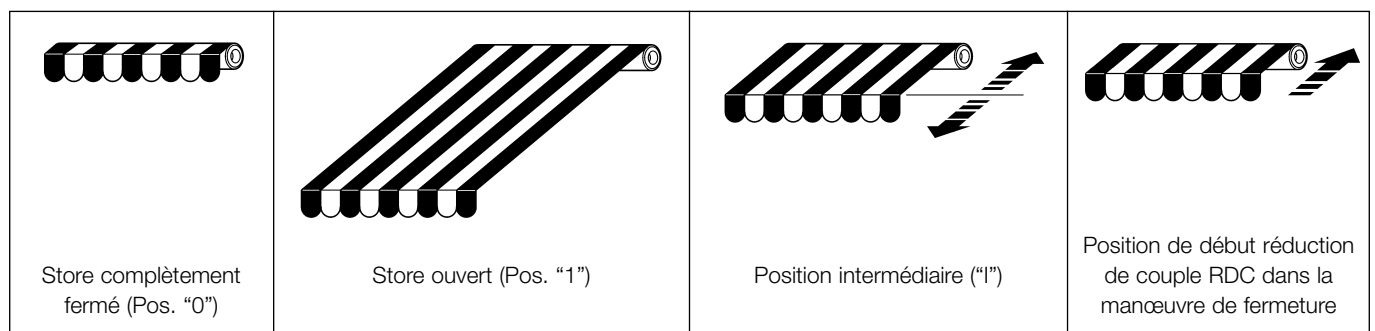
3) Réglages

Les moteurs tubulaires série NEOMAT H disposent d'un système de fin de course électronique, la logique électronique interrompt le mouvement quand le store 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 store complètement monté. Si les positions "0" (store fermé) et "1" (store ouvert) 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. "I") pour une ouverture partielle du store.

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

La position "I" et l'activation de la réduction de couple (RDC) peuvent être programmées également dans un second temps.



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.

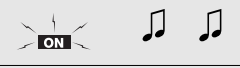


• **Avec des radiocommandes qui prévoient plusieurs "groupes", avant de procéder à la mémorisation, il faut choisir le groupe auquel associer le moteur.**

• **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


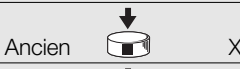

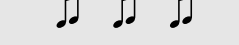
Chaque radiocommande est reconnue par le récepteur incorporé dans la logique de commande de NEOMAT H à travers un "code" distinct. Il faut donc procéder à la "mémorisation", phase à travers laquelle on prépare la logique de commande à reconnaître chaque radiocommande.

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 le récepteur est alimenté, on entend 2 longs bips (biiip)	
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:

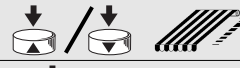


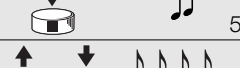


Tableau "A2" Mémorisation d'autres émetteurs (fig. 8)	Exemple
1. Maintenir enfoncée la touche ■ du nouvel émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	Nouveau 
2. Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur déjà activé (ancien).	Ancien 
3. Presser encore la touche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

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"

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 quand l'opération du point 1 du tableau "A3" a été effectuée, la direction du moteur est attribuée automatiquement aux touches des émetteurs.

Pour la programmation des positions 0 et 1 suivre cette procédure:


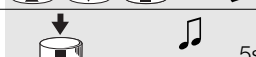


Tableau "A3" Programmation Positions "0" et "1" (fig. 9)	Exemple
1. Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à la fermeture complète du store ou jusqu'à l'arrêt automatique du moteur.	
2. Presser et maintenir enfoncée la touche ▼ qui fait descendre le store.	
3. Relâcher la touche ▼ quand le store atteint la position désirée ("1"). Si nécessaire, ajuster la position avec les touches ▲ et ▼.	
4. Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes)	
5. Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
6. Presser la touche ▼ jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement de montée et de descente signalent que la position a été mémorisée.	

4.3) Programmations en option

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

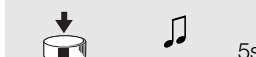


4.3.1) Mémorisation de la position intermédiaire "I"

Pour mémoriser la position intermédiaire suivre cette procédure:

Tableau "A4"	Programmation position intermédiaire "I" (fig. 10)	Exemple
1.	En utilisant les touches ▲ ou ▼ et ■ d'un émetteur, mettre le store 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 ▲ et ▼ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la position.	

4.3.2) Programmation de la Réduction de couple en fermeture (RDC)

La réduction de couple est une fonction programmable qui réduit le couple de traction d'environ 50% peu avant la fermeture complète du store de manière à éviter la traction excessive de la toile.

Tableau "A5"	Programmation Réduction de Couple (RDC) (fig. 11)	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 ■ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la fonction RDC a été activée.	

4.3.3) Effacement des positions ou de la fonction RDC

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

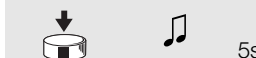





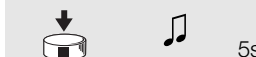


Tableau "A6"	Effacement de la position intermédiaire "I" (fig. 10)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout d'environ 5 secondes).	
2.	Relâcher la touche ■ et la presser de nouveau pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 4 bips rapides.	
3.	Presser simultanément les touches ▲ ▼ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la position intermédiaire a été effacée.	

Tableau "A7"	Effacement des positions "0" et "1" (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 la touche ▼ jusqu'à ce que 5 bips signalent que les positions "0" et "1" ont été effacées.	

⚠ ATTENTION: Après avoir effacé les positions "0" et "1" le store sera manœuvré à homme présent et il faut mémoriser une nouvelle position.

Nota: la position intermédiaire "I" et la fonction RDC éventuellement programmées ne sont pas effacées. Si l'on souhaite tout effacer (y compris les codes des émetteurs) se référer au tableau "A9."

Tableau "A8"	Effacement de la fonction réduction de couple (RDC) (fig. 11)	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 ■ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la fonction RDC a été désactivée.	

Note: Maintenant la fermeture du store se terminera avec toute la force générée par le moteur.

F



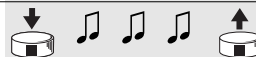
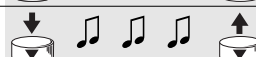

S'il se révèle nécessaire d'effacer toutes les données contenues dans la mémoire de la logique de commande dans les moteurs NEOMAT H, on peut effectuer cette procédure.

L'effacement de la mémoire est possible:

- avec un émetteur déjà mémorisé (tableau "A9")
- avec un émetteur non mémorisé (tableau "A10")


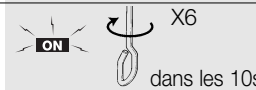
On peut effacer:

- seulement les codes des émetteurs, en s'arrêtant au point N°4
- toutes les données (codes des émetteurs, fonction RDC, etc.) en complétant la procédure.

Tableau "A9"	Effacement de la mémoire avec émetteur déjà mémorisé (fig. 13)	Exemple
1.	tenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur 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.

Pour pouvoir effacer la mémoire avec un émetteur non mémorisé, il faut effectuer la procédure suivante:

Tableau "A10"	Effacement de la mémoire avec émetteur non mémorisé (fig. 14)	Exemple
1.	Couper le courant pendant au moins 3 secondes.	
2.	Rétablir le courant et <u>dans les 10 secondes qui suivent</u> tourner la manivelle de la manœuvre de secours d'au moins 6 tours.	
3.	À ce point, <u>dans la minute qui suit</u> , il est possible de procéder à l'effacement de la mémoire en utilisant la procédure du tableau "A9" avec un émetteur quelconque, même s'il n'est pas déjà mémorisé.	"Tableau A9"

Si l'application le requiert, il est possible d'automatiser le store en utilisant un capteur de vent et soleil VOLO S RADIO. Le capteur correctement mémorisé dans le moteur pourvoit à baisser le store en cas de soleil et à le relever en cas de vent. Pour plus de détails sur les performances et la programmation des niveaux du capteur, se référer aux instructions du produit VOLO S RADIO.

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

Après l'alimentation, le moteur n'émet pas les 2 bips.

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, les programmations, 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 mémorisé, 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. "I"), le moteur s'arrête puis on l'entend faire 3 tentatives de redémarrage.

Cela peut être normal: 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. "1", pos "I"), 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".

On a probablement utilisé la manœuvre de secours ou le moteur est resté éteint pendant plus de 24 heures. Commander la remontée du store et attendre qu'il atteigne la position "0".

6) Caractéristiques techniques

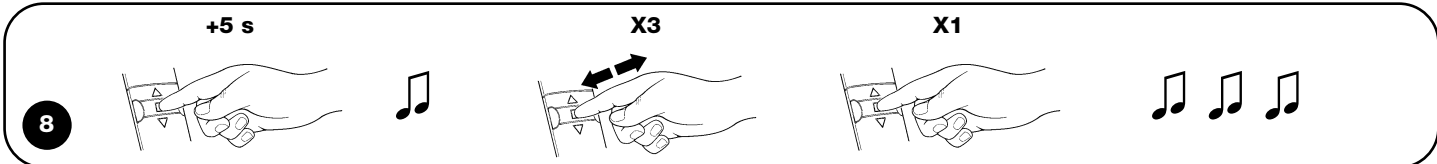
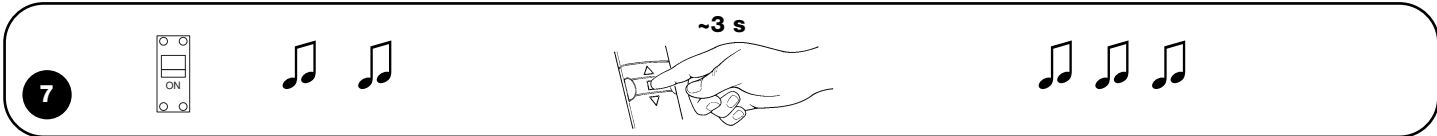
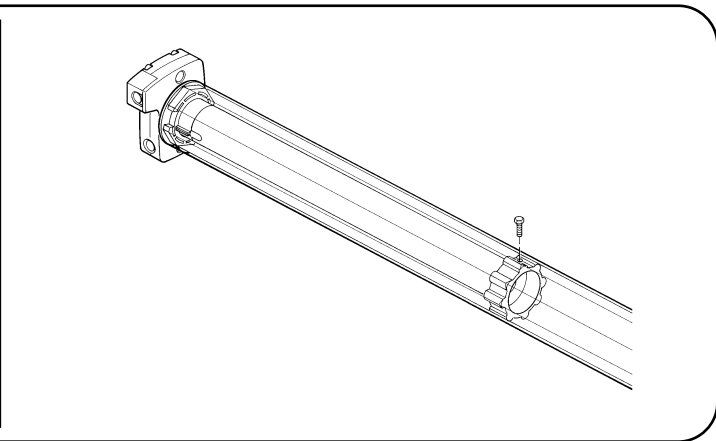
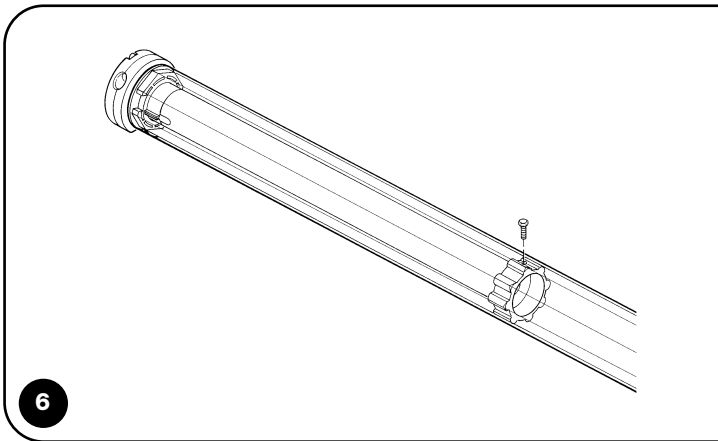
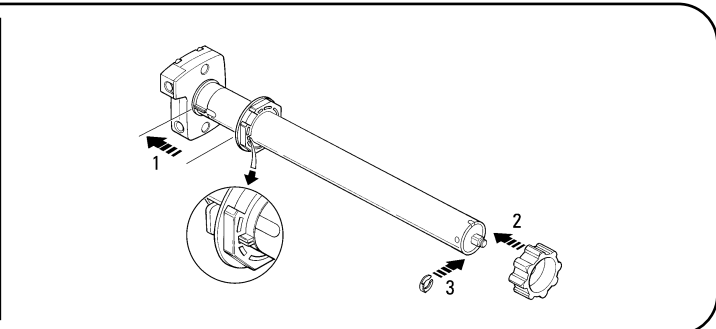
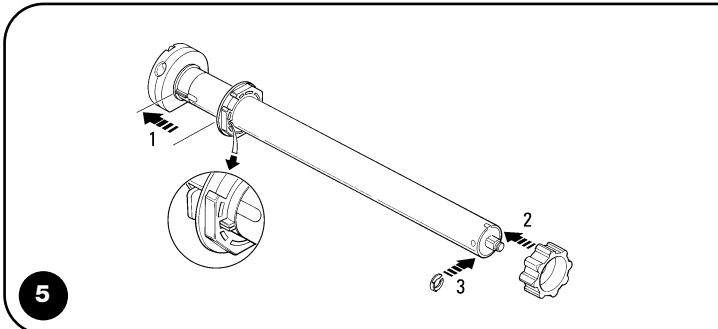
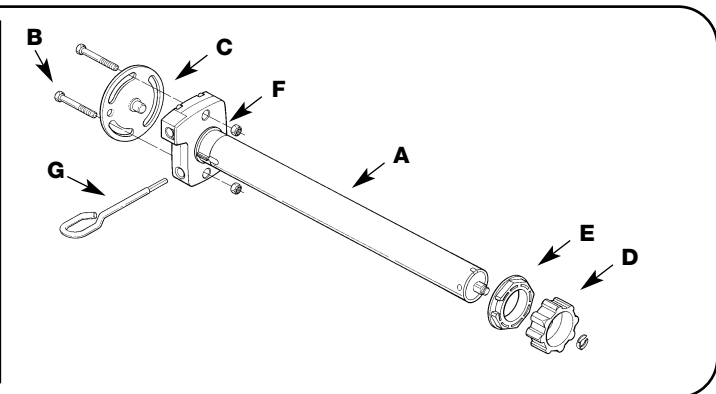
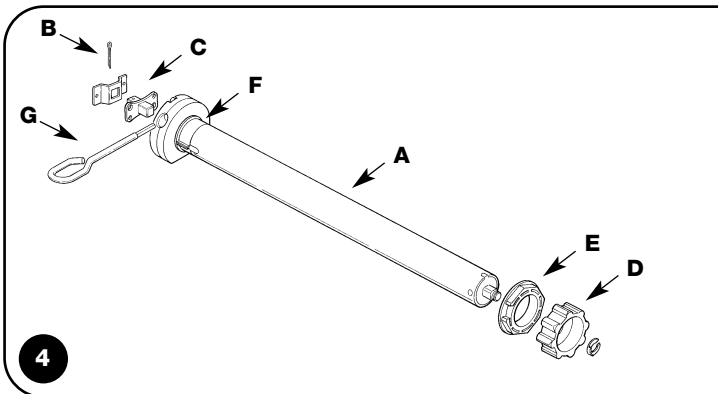
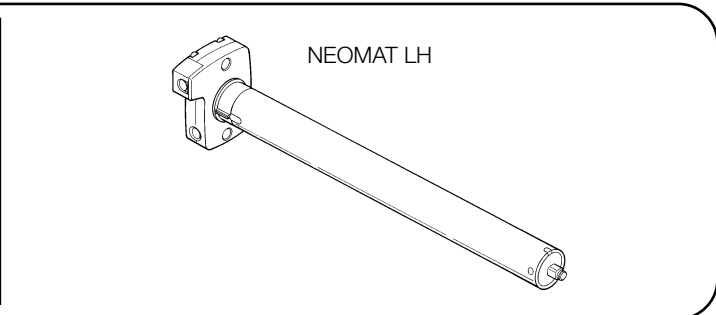
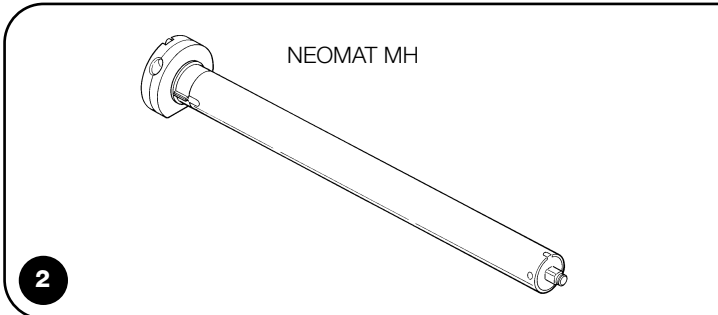
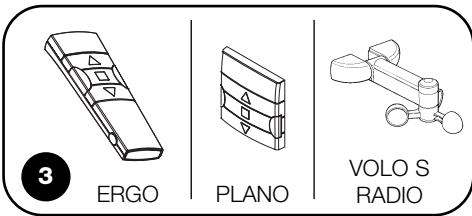
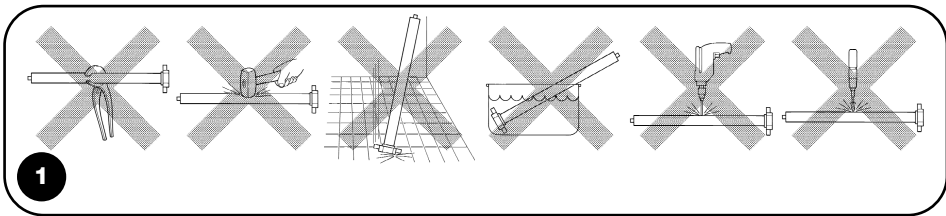
Moteurs tubulaires série NEOMAT H

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 ÷ 50 °C
Précision (résolution) du fin de course électronique	: supérieure à 0,55° (dépend de la version du NEOMAT H)
Durée mémoire position en l'absence de courant	: Plus de 24 heures (avec réalignement automatique à la première manœuvre de montée)

Récepteur radio

Fréquence	: 433.92 MHz
Codage	: 52 Bits rolling code FLOR
Portée des émetteurs ERGO e PLANO	: En espace libre et dans des conditions optimales, estimée à 100-200 m et à 20-30 m à l'intérieur d'édifices.
Portée des émetteurs VOLO S RADIO	: En espace libre et dans des conditions optimales, estimée à 100-200 m

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

Dichiarazione di conformità

N°: AXIS NEMO H Rev 1

declaration of conformity

NEOMAT MH e NEOMAT LH è prodotto da MOTUS S.p.a. (TV) I ed è identico al corrispettivo modello AXIS NEMO MEDIUM-H e AXIS NEMO LARGE-H.

Motus S.p.a. è una società del gruppo Nice S.p.a.

NEOMAT MH and NEOMAT LH is produced by Motus S.p.a. (TV) I and is identical of the corresponding model AXIS NEMO MEDIUM-H and AXIS NEMO LARGE-H.

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 MEDIUM-H e AXIS NEMO LARGE-H" / declares that the product: "AXIS NEMO MEDIUM-H and AXIS NEMO LARGE-H"

motoriduttore per tende da sole / gear motor for awnings

risulta 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

89/336/CEE Direttiva compatibilità elettromagnetica (EMC) / Electromagnetic compatibility Directive

1999/5/CE Apparecchiature radio e terminali di telecomunicazione (R&TTE) / Radio equipment and telecommunications terminal

Risulta conforme a quanto previsto dalle altre norme e/o specifiche tecniche di prodotto:

Appears to be in conformity with the other standards and / or product technical:

LVD: EN 60335-1; EN 60335-2-97; IEC 60335-2-97

EMC: EN 55014; EN 61000-3-2; EN50082-1

R&TTE: ETS 300220-3; ETS 300683; EN 60950

Data /date
20 Gennaio 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