

Kit de motorisation radio pour volet roulant traditionnel en coffre tunnel



Les kits disponibles :

| Types | Largeur maxi | Poids soulevé | Tube d'enroulement |
|-------------------|--------------|---------------|----------------------|
| Kit Néo M 28-1500 | 1500mm | 28 kg | ZF64 longueur 1500mm |
| Kit Néo M 56-2000 | 2000mm | 56 Kg | ZF64 longueur 2000mm |
| Kit Néo M 56-2500 | 2500mm | 56 Kg | ZF64 longueur 2500mm |
| Kit Néo M 90-3000 | 3000mm | 90 kg | ZF64 longueur 3000mm |
| Kit Néo M 90-4000 | 4000mm | 90 Kg | ZF80 longueur 4000mm |

Pour calculer le poids d'un volet roulant :

Largeur x Hauteur = Surface x poids/m² du tablier

Poids tablier : PVC et Aluminium 6 Kg/m² - Bois et metal 12 Kg/m²

Exemple : Volet roulant alu (6kg/m²) x(largeur 2.120 m x Hauteur 2.150 m = 4.56m²)

Poids =28 Kg

Choix = Kit Néo M 56225

Composition des kits :

Les kits comprennent tous les éléments nécessaires au remplacement de la manœuvre existante, par un axe d'enroulement motorisé à commande filaire. Ils sont compatibles avec tous les volets roulants en montage de type traditionnel.

A savoir : Moteur NICE de la série Néo M avec réglage de fin de course mécanique

Adaptation moteur axe ZF 64 ou ZF 80

Tube d'enroulement à recouper en fonction de votre besoin

Tandem réglable pour faciliter le montage de l'axe d'enroulement

Support moteur NICE

Coussinet support d'axe au coté opposé au moteur

Inverseur mécanique en montage apparent ou encastrable

Installation d'un axe motorisé dans un coffre linteau ou (tunnel)en images

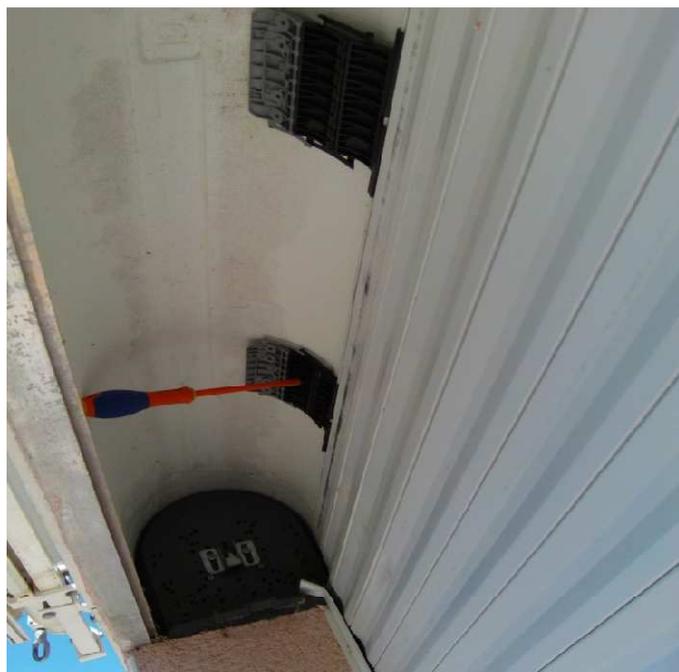
Composition d'un volet roulant de type traditionnel





Libérer l'axe des verrous et sangles d'entraînement du tablier

Dépose du tube d'enroulement existant



Dépose des supports de tube d'enroulement



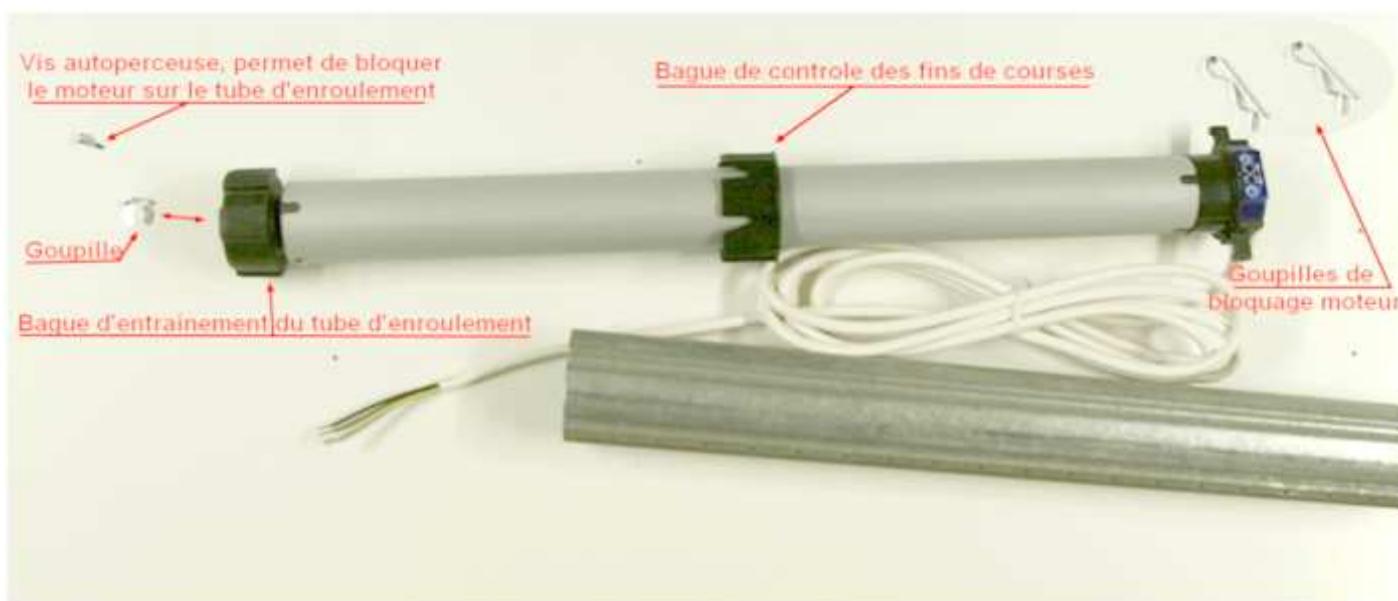
Montage des supports coté moteur et opposé



Passage d'un tube IRO dans le coffre pour l'alimentation électrique



Préparation de l'arbre d'enroulement motorisé





Visser la vis autoperceuse fournie à la hauteur de la bague d'entraînement pour bloquer le moteur dans le tube



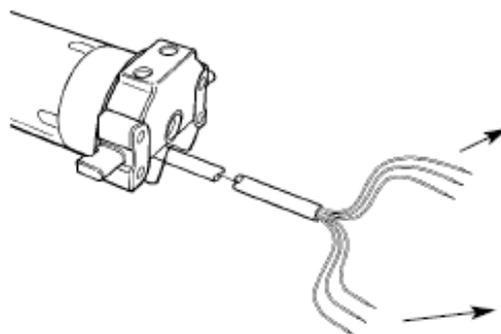
Montage de l'arbre motorisé sur ses supports



Raccorder provisoirement le moteur sur une prise de courant mobile

Branchements électriques

Le câble, muni de connecteur qui permet de débrancher rapidement le moteur, prévoit 6 conducteurs de connexion:



- 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



⚠ Respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, **NE PAS** tenter en vain mais consulter les notices techniques d'approfondissement disponibles également sur le site "www.niceforyou.com".

Une connexion erronée peut endommager la logique de commande. Pour les branchements du moteur il faut prévoir un dispositif omnipolaire de déconnexion du secteur électrique avec distance entre les contacts d'au moins 3 mm (sectionneur ou fiche et prise, etc.)

Tableau "A1" Mémorisation du premier émetteur (fig. 11)

| | | 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 (pendant environ 3 secondes). |   |
| 3. | Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation. |   |

Tant que la direction du mouvement n'est pas programmée, chaque commande reçue par le moteur est signalée par un bip bref.

Tableau "A2" Programmation de la direction du mouvement (fig. 12)

| | | Exemple |
|----|--|---|
| 1. | Presser et maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce qu'on entende un bip long (au bout d'environ 5 secondes). |    |
| 2. | Presser et maintenir enfoncées les deux touches ▲ et ▼ (pendant environ 5 autres secondes) jusqu'à ce que l'on entende 2 bips brefs qui signalent que l'on est entré en procédure de programmation de la direction du mouvement. |     |
| 3. | Dans les 2 secondes qui suivent presser la touche ▲ pour programmer la direction de montée dans le sens contraire des aiguilles d'une montre, ou bien presser la touche ▼ pour programmer la direction de montée dans le sens des aiguilles d'une montre. La programmation de la direction sera signalée par 3 bips. |      |

Note: maintenant toutes les télécommandes mémorisées dans le moteur commandent le mouvement suivant la direction qui vient d'être programmée.

Après avoir programmé la direction du mouvement, vérifier que la touche ▲ de l'émetteur commande effectivement l'ouverture du volet ou le retrait du store tandis que la touche ▼ commande la fermeture du volet ou la descente du store.

Si la direction programmée n'est pas correcte, il faut effacer la programmation comme le décrit le tableau "A3" et répéter la séquence du tableau "A2" et au point n.3, utiliser la touche contraire.

| Tableau "A3" | Effacement de la direction du mouvement (fig. 13) | Exemple |
|--------------|--|---|
| 1. | Presser et 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. | Presser et maintenir enfoncées les deux touches ▲ et ▼ (pendant environ 5 autres secondes) jusqu'à ce que l'on entende le premier de 5 bips qui signalent l'effacement de la direction du mouvement. |  |

Note: maintenant toutes les télécommandes mémorisées dans le moteur ne commanderont plus aucun mouvement jusqu'à une nouvelle programmation (tableau "A2")

| Tableau "A4" | Mémorisation d'autres émetteurs (fig. 14) | 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. |  |

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

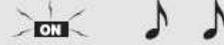
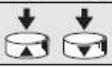
Effacement totale de la mémoire du moteur NEOPLUS

S'il se révèle nécessaire d'effacer toutes les données contenues dans la mémoire de la logique de commande de NEOPLUS, 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

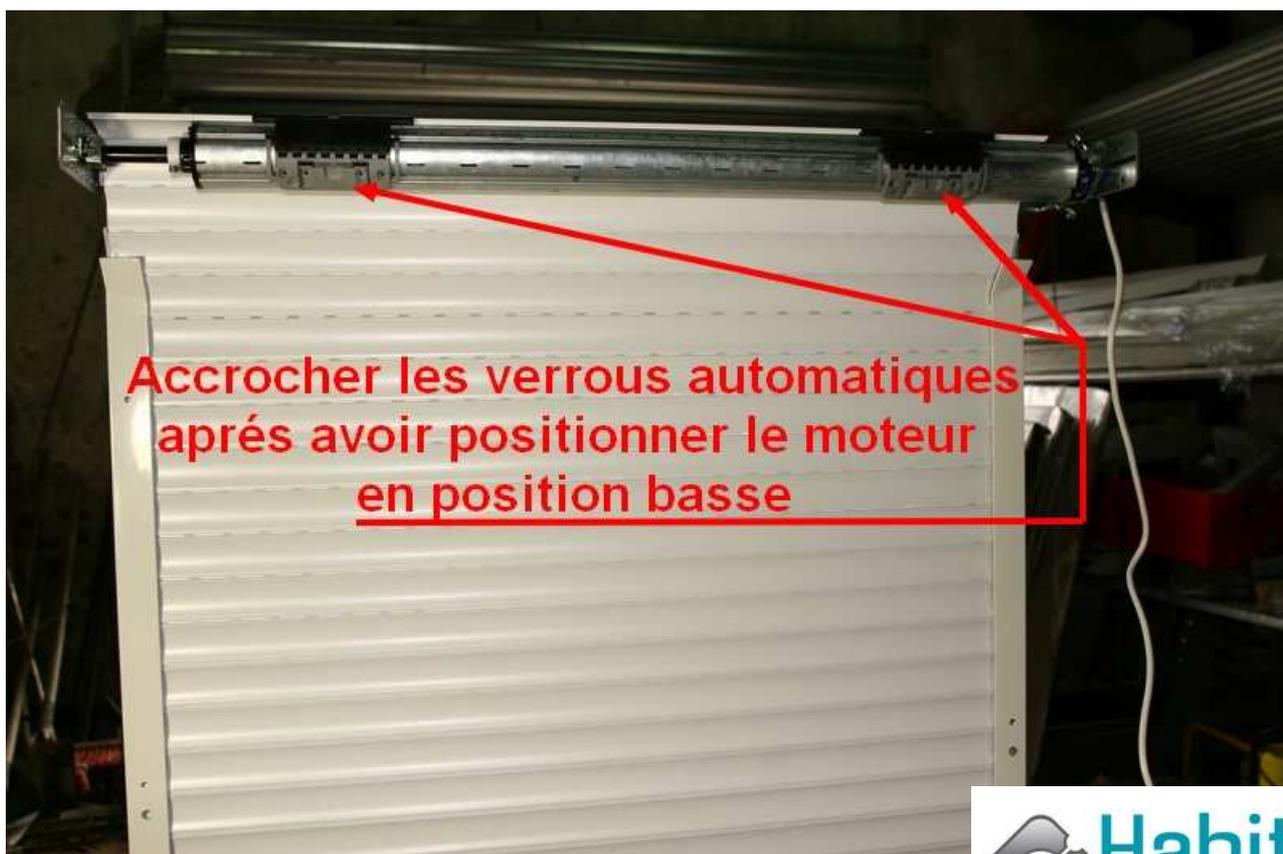
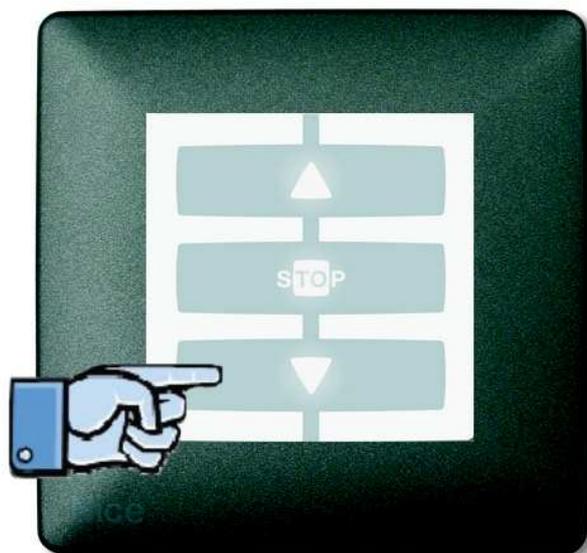
On peut effacer:

- seulement les codes des émetteurs, en s'arrêtant au point N°4
- toutes les données (codes des émetteurs, sens du mouvement, niveau d'intervention de la protection "vent", adresse TTBUS, etc.) en complétant la procédure.

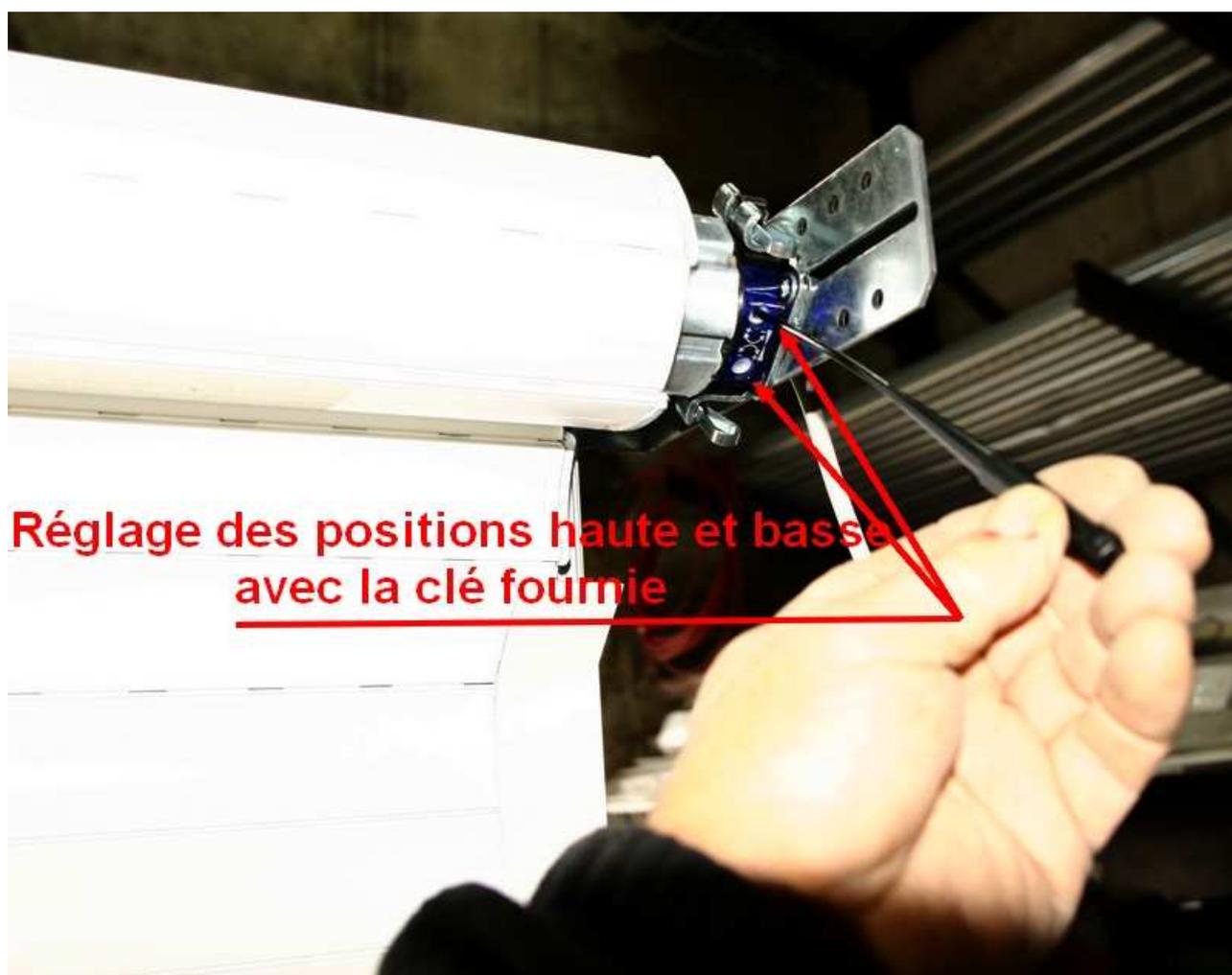
| | Effacement de la mémoire | Exemple |
|-----|---|---|
| ➔ A | Avec le moteur non alimenté, activer l'entrée pas-à-pas (connecter le fil blanc et noir) et la maintenir active jusqu'à la fin de la procédure. |  |
| B | Alimenter le moteur et attendre les 2 bips initiaux. |  |
| ➔ 1 | Maintenir enfoncée 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. | dans les 2s  |

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

Maintenant programmé, faites un appui sur descente, afin de positionner le moteur, en bas



**Accrocher les verrous automatiques
après avoir positionner le moteur
en position basse**



Vérifier la montée et la descente du volet roulant, ensuite vous pouvez remonter le coffre et réaliser le raccordement électrique définitif.