



tubular motor



# neoplus

**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 ==



## Warnings:

**⚠ Warning: it is important that you comply with these instructions for your own and other people's safety.**

Store this manual in a safe place for future reference.

This manual contains important safety provisions; incorrect installation may create serious hazards.

The "NEOPLUS" motors have been designed for the automation of shutters and awnings; any other use is improper and prohibited. These motors are intended for residential use. Maximum continuous operating time is 4 minutes with a 20% cycle.

When selecting the motor based on the application requirements, the nominal torque and operating time shown in the rating plate must be considered. The minimum diameter of the tube on which the motor can be installed is 52 mm. The motor must be installed by qualified personnel in compliance with current safety regulations, especially as regards the electrical connections.

All unnecessary electrical cables must be removed before installation; all mechanisms not required for motorized operation must be disabled.

Minimum installation height is 2.5 m off the ground or floor. Easy access must in any case be ensured. For awning applications, the horizontal clearance between the fully open awning and any stationary object must be at least 0.4 m.

In the case of units for outdoor use, the power supply cable must be installed inside a protective duct. The tubular motor must not be subjected to crushing, impacts, falls or contact with any kind of liquid. Do not perforate or drive screws into any part of the tubular motor (fig. 1). For maintenance and repairs contact a qualified technician.

The application must be visible from the control buttons, which must be positioned away from any moving parts, at a height of at least 1.5 m off the ground. Keep people away from the shutter when the latter is in motion. If any work, such as window cleaning, is being carried out near the awning, do not operate it; in case of automatic control, disconnect the power supply as well. Do not allow children to play with the controls and keep all radio controls away from their reach. Check the balancing springs (if any) and the wear of cables at frequent intervals.

## 1) Product description

The "NEOPLUS" series motors (fig. 2) contain a control unit with incorporated radio receiver which works at a frequency of 433.92 MHz using rolling code technology in order to ensure high security levels. It is possible to memorise up to 14 radio commands in the "ERGO" and "PLANO" series (figs. 3 and 4) or radio-sensors for each motor. After each command, the motor is powered for about 2 minutes and an internal electrical limit switch stops movement when the required position has been

reached. Additional functions can be programmed via the radio control units. An acoustic "Beep" guides users through the various phases. It is also possible to control the motors via an external button (using the Step-by-Step function) or "TTBUS" Bus. Optional wind, sun and rain sensors automatically activate the system according to weather conditions.

## 2) Installation

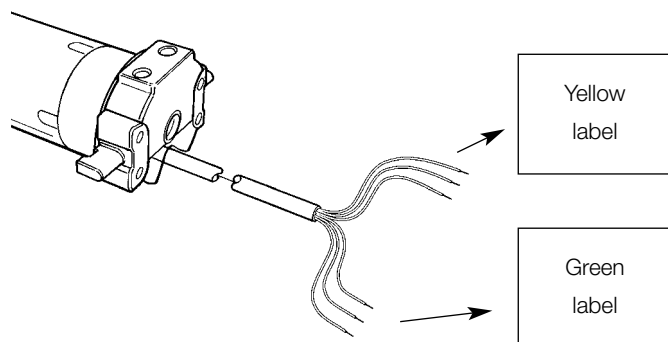
1. Fit the motor (A) into the winding tube until it touches the end of the travel stop ring nut (E).
2. Fix the tube with the draw ring nut (D) using the M4x10 screw in order to prevent the motor from slipping or sliding axially (fig. 6).

Figure 5

- A:** NEOPLUS tubular motor
- B:** Clip and spacer for mounting
- C:** Support
- D:** Draw ring nut
- E:** Travel stop ring nut

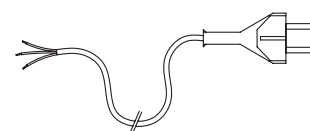
### 2.1) Electrical connections

The cable, complete with connector which allows the motor to be rapidly disconnected, has 6 connector wires:

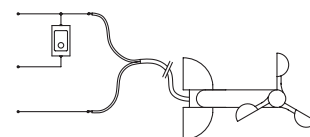


- Mains power input: Phase, Neutral and Earth
- Very low voltage command signals (SELV): Step-by-Step or "TTBUS" Bus and weather sensors

Brown	= Phase
Blue	= Neutral
Yellow/Green	= Earth



Black	= Common (0V)
White	= Step-by-St. + "TTBUS"
Orange	= Weather sensors



**⚠ WARNING: observe the connection layout carefully, if you have any doubts do NOT make experiments but consult the relevant technical sheets which are also available on the web site "www.niceforyou.com". An incorrect connection may cause faults in the control unit**

**For motor connections, an omnipolar disconnecting device with a 3-mm minimum distance between contacts must be provided for disconnection from the mains power supply (disconnecting switch or plug and socket, etc.).**

### 2.1.1) "Step-by-Step" input:

To manually command the automation device, connect a simple button (between Common and the Step-by-Step input). The operating method follows the sequence: up-stop-down-stop.

If the button is kept pressed for more than 3 seconds (but less than 10) an up manoeuvre is always carried out (corresponding to the ▲ button on the radio control units).

If the button is kept pressed for more than 10 seconds a down manoeuvre is always carried out (corresponding to the ▼ button). This function can be used to "synchronise" multiple motors to carry out the same manoeuvre, regardless of their operating status.

### 2.1.2) "TTBUS" input:

"TTBUS" is a Bus that was developed to control the control units of motors for awnings and rolling shutters. This Bus can individually control up to 100 control units by simply connecting them in parallel

with just 2 wires (Common and "TTBUS"). Further information is contained in the instructions for the remote controls via "TTBUS".

### 2.1.3) Weather sensors:

A simple wind sensor (anemometer) or a special wind-sun-rain sensor can be connected to the "Weather sensors" input (between Common and the Weather sensors input).

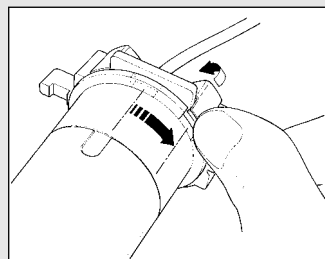
Up to 5 control units can be connected in parallel to the same sensor, observing the polarity of the signals (on all the motors, the black wire must be connected to black and the orange wire to orange).

## 2.2) Connector and power cord (only for customer service technicians)

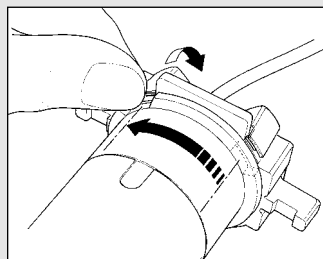
**⚠ WARNING: if the power cord is damaged it must be replaced with an identical type supplied by the manufacturer or service centre.**

**⚠ WARNING: the power cable may only be disconnected by the manufacturer, its customer service technicians or a similarly qualified person.**

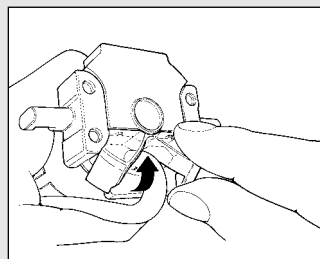
If the motor must be disconnected from the power cord, proceed as shown in the following figures:



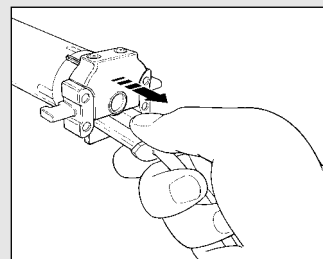
Rotate the ring nut until the chamfer matches one of the latch-on teeth, then release it.



Repeat the operation for the other tooth.



Bend the cable inward and remove the protection by rotating it gently outward.



Pull out the connector.

## 3) Adjusting the limit switches

The tubular motors feature an electrical limit switch system which interrupts power when the awning or rolling shutter reaches its opening and closing limits. To adjust these limits and adapt them to specific requirements, simply turn the two adjustment screws controlling "up" (stopping at the top) and "down" (stopping at the bottom). To find the adjustment screws, refer to the figures depending on whether the motor is to the left (fig. 7) or right (fig. 8) and for the rolling shutters, whether it is outside (figs. 9 and 10). The limit switches are pre-set to about 3 shaft rotations.

### "Down" adjustment:

1. Start the motor in the "Down" direction (▼ on the radio control units).
2. Wait for the motor to stop (when the limit switch ▼ triggers)

3. Turn the adjustment screw corresponding to down ▼ clockwise (+), until the required stop position is obtained (proceeding with the adjustment the motor will stop in the new position).

### "Up" adjustment":

1. Start the motor in the "Up" direction (▲ on the radio control units).
2. Wait for the motor to stop (when the limit switch ▲ triggers)
3. Turn the adjustment screw corresponding to up ▲ anti-clockwise (-), until the required stop position is obtained (proceeding with the adjustment the motor will stop in the new position).

## 4) Programming

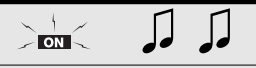
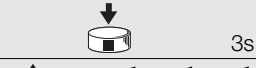

Each radio control unit is recognised by the receiver incorporated in the NEOPLUS control unit by means of a unequivocal "code". A "memorisation" phase must therefore be performed in order to allow the control unit to recognise each single radio control unit.

In order to command the motor via the remote controls, it is necessary to memorize the transmitter (Table "A1") and program the direction of movement (Table "A2")

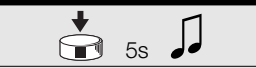


When the memory contains no codes the first radio control unit can be entered following the procedure detailed in table A1. If the control unit already contains codes, 2 short beeps will be heard when it is switched on. This means that the above procedure is not valid and you will have to proceed as described in table A4 "Memorizing other transmitters".

**⚠ WARNING: All the memorisation sequences are timed, i.e. they must be completed within the programmed time limits.**

- **For radio controls featuring multiple "units", choose the unit to which the motor should be associated before proceeding with the memorisation process.**
- **Programming via radio may be done on all the motors within the range of the transmitter; therefore, only the one involved in the operation should be switched on.**

Table "A1"	Memorizing the first transmitter (fig. 11)	Example
1.	As soon as the control unit is powered, 2 long beeps will sound	
2.	Within 5 seconds press and hold down button ■ on the transmitter to be memorized (for approx. 3 seconds)	
3.	Release button ■ when you hear the first of the 3 beeps confirming memorisation	

Until the direction of movement is programmed, every command received by the motor will be signalled by a short beep.


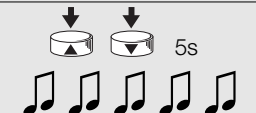
Table "A2"	Programming the direction of movement (fig. 12)	Example
1.	Press and hold down button ■ on a pre-memorized transmitter until you hear a long beep (after about 5 seconds).	
2.	Press and hold down buttons ▲ and ▼ (for approx. 5 more seconds) until you hear 2 short beeps, signalling that the programming procedure for the direction of movement has begun.	
3.	Within 2 seconds, press button ▲ to program the UP direction anticlockwise, or press button ▼ to program the UP direction clockwise. The success of the direction programming procedure will be signalled by 3 beeps	

Note: all the remote controls memorized in the motor will now command movement in the direction you have just programmed

After programming the direction of movement, make sure that button ▲ on the transmitter actually commands the opening of the shutter or the drawing back of the awning, and that button ▼ commands the closing of the shutter or the unfolding of the awning.





**⚠ If the anemometer triggers, this will cause the motor to carry out a manoeuvre equivalent to the ▲ button.**

If the direction you have just programmed is not correct, you must delete the programmed data as described in table "A3", and repeat the sequence detailed in table "A2", using the opposite button at step no. 3.

Table "A3"	Deleting the direction of movement (fig. 13)	Example
1.	Press and hold down button ■ on a pre-memorized transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	
2.	Press and hold down buttons ▲ and ▼ (for approx. 5 more seconds) until you hear the first of 5 beeps, signalling that the programmed direction of movement has been deleted.	

Note: all the remote controls memorized in the motor will no longer command any movement; a new programming procedure must therefore be carried out (table "A2")









When one or more transmitters have already been memorised, others may be enabled as follows:

Table "A4"	Memorizing other transmitters (fig. 14)	Example
1.	Press and hold down button ■ on the new transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	NEW 
2.	Press button ■ of a previously enabled transmitter slowly 3 times (old)	OLD 
3.	Press button ■ on the new transmitter again.	NEW 
4.	Finally, 3 beeps will indicate that the new transmitter has been memorised correctly.	

Note: If the memory is full (14 codes), 6 beeps will indicate that the transmitter cannot be memorized.

If a wind sensor is connected to the "sensors" input it is possible to select the cut-in level from 3 possible levels: 1= 15 km/h, 2= 30 km/h and 3= 45 km/h (the level was originally n° 2). When the level is exceeded for over 3 seconds, a command equivalent to the ▲ button is activated and all other movements are blocked until the wind returns to under the programmed level.

To modify the programmed level:

Table "A5"	Changing the "wind" protection cut-in level (fig. 15)	Example
1.	Press button ■ on a previously memorised transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds).	  5s
2.	Slowly press the ▲ button a number of times (1, 2 or 3) equal to the required level.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	After a few moments you will hear a number of beeps equal to the required level.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Press button ■ to confirm; 3 beeps will confirm the new setting. To abort the procedure without modifying the previous level, wait at least 5 seconds without confirming	   

























If you need to delete all the data contained in the memory of the NEOPLUS control unit, carry out the following procedure.

**The memory can be deleted:**

- with a non-memorised transmitter starting from point A.
- with a previously memorised transmitter starting the procedure from point N. 1

The following can be deleted:

- only the transmitter codes, finishing at point N. 4
- all data (transmitter codes, direction of movement, wind level, TTBUS address, etc.), completing the procedure.

Table "A6"	Memory deletion (fig. 16)	Example
➔ A	Switch the motor off, activate the Step-by-Step input (by connecting up the white and black wires)and keep it active until the end of the procedure	 
B	Power the motor and wait for the 2 initial beeps.	  
➔ 1	Press and hold down button ■ on a previously memorised transmitter until you hear a beep (after about 5 seconds)	  5s
2	Hold down the ▲ button on the transmitter until you hear 3 beeps; release the ▲ button exactly during the third beep.	    
3	Hold down the ■ button on the transmitter until you hear 3 beeps; release the ■ button exactly during the third beep.	    
➔ 4	Hold down the ▼ button on the transmitter until you hear 3 beeps; release the ▼ button exactly during the third beep.	    
5	If you wish to delete all the data, press the ▲ and ▼ buttons together within 2 seconds and then release them.	within 2s  

After a few seconds 5 beeps signal that all the memorised codes have been deleted.

**5) What to do if...** a small troubleshooting guide!

**When the motor is switched on, the 2 beeps do not sound and the Step-by-Step input does not command any movement.** Make sure the motor is powered at the correct mains voltage; if the power supply is correct there is probably a serious fault and the motor control unit needs replacing.

**After a radio command, a short beep is heard and the manoeuvre does not start.** In order to command the motor with a remote control, you need to program the direction of movement following the procedure described in table "A2"

**After a radio command, 6 beeps are heard and the manoeuvre does not start.** The radio control unit is unsynchronised, repeat the transmitter memorisation process.

**After a command, 10 Beeps sound and then the manoeuvre begins.** The auto-diagnosis of the memorised parameters has revealed a fault (TTBUS address, wind and sun levels, directions are incorrect). Check and repeat programming if necessary

**6) Technical specifications**

NEOPLUS tubular motors	: See technical data on label
<b>Electronic control unit</b>	
Power supply	: See value on label
Signal voltage (step-by-step, sensors)	: Approx. 24Vdc
Working temperature	: -10 ÷50 °C
Wind sensor (anemometer) levels	: Approx. 30 or 15 or 45 km/h (with anemometer at 0.4 Hz per km/h)
Length of signal cables (step-by-step, sensors)	: max. 30m if near other cables, otherwise 100m
<b>Radio receiver</b>	
Frequency	: 433.92 MHz
Coding	: 52 Bit rolling code FLOR
Range of ERGO and PLANO transmitters	: Estimated 200 m in the open and 35 m inside buildings.

Nice S.p.a. reserves the right to modify its products at any time it deems necessary.

## Avvertenze:

### **⚠ ATTENZIONE: per la sicurezza delle persone è importante rispettare queste istruzioni.**

Conservare questo manuale per poterlo consultare in futuro.

Il presente manuale contiene importanti disposizioni per la sicurezza, installazioni non corrette possono creare gravi situazioni di pericolo.

I motori serie "NEOPLUS" sono stati realizzati per automatizzare il movimento di tapparelle e tende da sole; ogni altro uso è improprio e vietato. I motori sono progettati per uso residenziale, è previsto un tempo di lavoro continuo massimo di 4 minuti con un ciclo del 20%. Nella scelta del tipo di motore in funzione dell' applicazione, si dovrà considerare la coppia nominale ed il tempo di funzionamento riportati sui dati di targa. Il diametro minimo del tubo su cui il motore può essere installato è 52mm. L'installazione deve essere eseguita da personale tecnico nel pieno rispetto delle norme di sicurezza, soprattutto per quanto riguarda i collegamenti elettrici. Prima dell'installazione devono essere allontanati tutti i cavi elettrici non necessari; tutti i meccanismi non necessari per il funzionamento motorizzato devono essere disattivati. L'altezza di installazione minima è

2,5 m da terra o dal pavimento garantendo comunque un facile accesso. Nelle tende da sole, la distanza in orizzontale tra la tenda completamente aperta e qualsiasi oggetto permanente deve essere garantita ad almeno 0,4m. Per gli apparecchi ad uso esterno, il cavo di alimentazione deve essere installato dentro un condotto di protezione. Non sottoporre il motore tubolare a schiacciamenti, urti, cadute o contatto con liquidi di qualunque natura; non forare né applicare viti per tutta la lunghezza del tubolare (fig. 1). Rivolgersi a personale tecnico competente per manutenzioni e riparazioni.

I pulsanti di comando devono essere a vista dell'applicazione ma distanti dalle parti in movimento e ad un'altezza di almeno 1,5m. Mantenere le persone distanti dalla tapparella quando è in movimento. Non azionare la tenda se nelle vicinanze vengono eseguiti dei lavori, ad esempio: pulizia vetri; nel caso di comando automatico, scollegate anche l'alimentazione elettrica. Non permettere ai bambini di giocare con i comandi e tenere lontano da loro i telecomandi. Se presenti; controllare spesso le molle di bilanciamento o l'usura dei cavi.

## 1) Descrizione del prodotto

I motori serie "NEOPLUS" (fig. 2) contengono una centrale con ricevitore radio incorporato che opera alla frequenza di 433.92 MHz con tecnologia rolling code, per garantire elevati livelli di sicurezza. Per ogni motore è possibile memorizzare fino a 14 radiocomandi della serie "ERGO" e "PLANO" (fig. 3 e 4) o radio-sensori. Dopo ogni comando, il motore viene alimentato per circa 2 minuti; un finecorsa elettrico interno interrompe il movimento in corrispondenza della posizione richiesta.

La programmazione delle funzioni aggiuntive è eseguibile dai radiocomandi: un "bip" acustico ne guiderà le varie fasi. È possibile comandare i motori anche con un pulsante esterno (con funzione Passo-Passo) oppure via Bus "TTBUS". Sensori opzionali di vento, sole e pioggia attivano automaticamente il sistema quando le condizioni climatiche lo richiedono.

## 2) Installazione

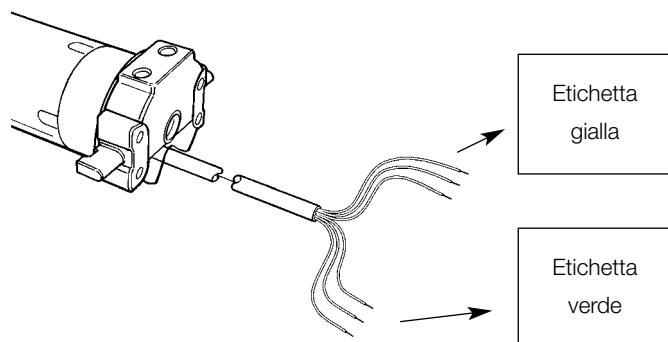
1. Introdurre il motore (A) nel tubo di avvolgimento fino a toccare l'estremità della ghiera di fine corsa (E).
2. Fissare il tubo con la ghiera di trascinamento (D) mediante vite M4x10 in modo da evitare possibili slittamenti e spostamenti assiali del motore (fig. 6).

Figura 5

- A:** Motore tubolare NEOPLUS
- B:** Clip e distanziale per montaggio
- C:** Supporto
- D:** Ghiera di trascinamento
- E:** Ghiera di finecorsa

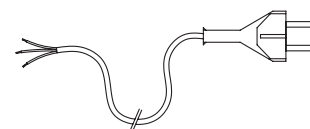
### 2.1) Collegamenti elettrici

Il cavo, completo di connettore che permette di scollegare rapidamente il motore, prevede 6 conduttori di collegamento:

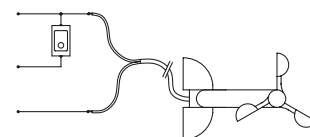


- Linea di alimentazione dalla rete elettrica: Fase, Neutro e Terra
- Segnali di comando in bassissima tensione (SELV): Passo-Passo o Bus "TTBUS" e sensori climatici

Marrone	= Fase
Blu	= Neutro
Giallo/Verde	= Terra



Nero	= Comune (0V)
Bianco	= Passo-P. + "TTBUS"
Arancio	= Sensori climatici



**⚠ Rispettare scrupolosamente i collegamenti previsti, in caso di dubbio NON tentare invano ma consultare le apposite schede tecniche di approfondimento disponibili anche sul sito "[www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com)". Un collegamento errato può provocare guasti nella centrale di comando.**

**Nei collegamenti del motore è necessario prevedere un dispositivo onnipolare di sconnessione dalla rete elettrica con distanza tra i contatti di almeno 3mm (sezionatore oppure spina e presa, ecc.).**

### 2.1.1) Ingresso "Passo-Passo":

Per comandare l'automazione in modo manuale è possibile collegare un semplice pulsante (tra Comune e l'ingresso Passo-Passo). Il modo di funzionamento segue la sequenza: salita-stop-discesa-stop. Se il tasto viene mantenuto premuto per più di 3 secondi (ma meno di 10) si attiva sempre una manovra di salita (quella corrispondente al tasto ▲ dei radiocomandi).

Se il tasto rimane premuto oltre i 10 secondi si attiva sempre una manovra di discesa (corrispondente al tasto ▼). Questa particolarità può essere utile per "sincronizzare" più motori verso la stessa manovra indipendentemente dallo stato in cui si trovavano.

### 2.1.2) Ingresso "TTBUS":

Il "TTBUS" è un Bus sviluppato per poter controllare le centrali di comando dei motori per tende e tapparelle. Il Bus prevede la possibilità di controllare singolarmente fino a 100 centrali collegandole

semplicemente in parallelo con soli 2 conduttori (Comune e "TTBUS"). Ulteriori informazioni sono contenute nelle istruzioni dei telecomandi via "TTBUS".

### 2.1.3) Sensori climatici:

Nell'ingresso "Sensori climatici" (tra Comune e l'ingresso Sensori climatici) si può collegare un semplice sensore di vento (anemometro) oppure uno speciale sensore di vento-sole-pioggia.

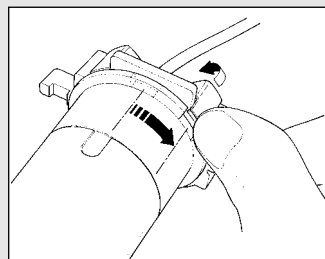
Ad uno stesso sensore si possono collegare fino a 5 centrali in parallelo rispettando la polarità dei segnali (su tutti i motori, il conduttore nero va collegato con il nero e l'arancio con l'arancio).

## 2.2) Connettore e cavo di alimentazione (solo per personale dell'assistenza tecnica)

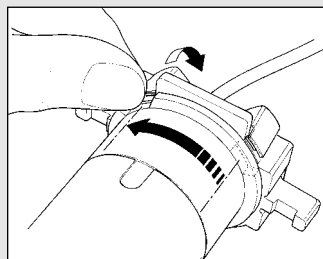
**⚠ ATTENZIONE:** se il cavo di alimentazione fosse danneggiato dovrà essere sostituito da uno identico disponibile presso il costruttore o il servizio di assistenza.

**⚠ ATTENZIONE:** la sconnessione del cavo di alimentazione deve essere effettuata solo dal costruttore, dal suo servizio di assistenza o da persona con qualifica similare.

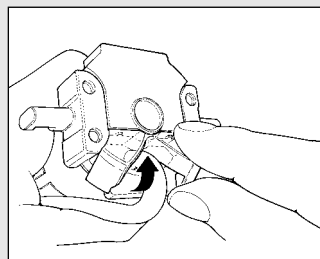
Qualora sia necessario scollegare il motore dal cavo di alimentazione; agire come indicato nelle figure seguenti:



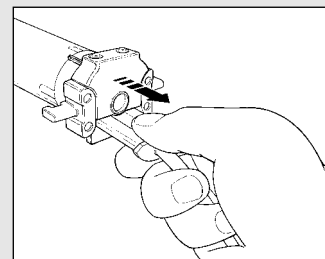
Ruotare la ghiera fino a far coincidere lo smusso con uno dei denti di aggancio, quindi sgan-ciare.



Ripetere l'operazione per l'altro dente.



Piegare il cavo verso l'interno e togliere la protezione ruotandola delicatamente verso l'esterno.



Sfilare il connettore tirandolo.

## 3) Regolazione dei fine corsa

I motori tubolari prevedono un sistema di finecorsa elettrici che interrompono l'alimentazione quando la tenda o tapparella raggiunge il limite di apertura e chiusura. Per regolare questi limiti ed adattarli al caso specifico è sufficiente agire sulle due viti di regolazione che controllano la "salita" (arresto in alto) e la "discesa" (arresto in basso). Per individuare le viti di regolazione, far riferimento alle figure a seconda che il motore sia a sinistra (fig 7) oppure a destra (fig. 8) e per le tapparelle, se all'esterno (fig. 9 e 10). I limiti di finecorsa sono pre-impostati a circa 3 giri dell'albero

### Regolazione "Discesa":

1. Far partire il motore nel senso di "Discesa" ( ▼ dei radiocomandi).
2. Attendere l'arresto del motore (fermata dovuta all'intervento, nella posizione attuale, del finecorsa ▼ )

3. Ruotare la vite di regolazione corrispondente alla discesa ▼ in senso orario (+), fino ad ottenere la posizione di arresto desiderata (procedendo con la regolazione il motore si fermerà nella nuova posizione).

### Regolazione "Salita":

1. Far partire il motore nel senso di "Salita" ( ▲ dei radiocomandi)
2. Attendere l'arresto del motore. (fermata dovuta all'intervento, nella posizione attuale, del finecorsa ▲ )
3. Ruotare la vite di regolazione corrispondente alla salita ▲ in senso antiorario (-), fino ad ottenere la posizione di arresto desiderata (procedendo con la regolazione il motore si fermerà nella nuova posizione).



## 4) Programmazione

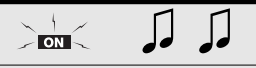


Ogni radiocomando viene riconosciuto dalla ricevente incorporata nella centrale di NEOPLUS attraverso un "codice" diverso da ogni altro. È necessaria quindi una fase di "memorizzazione" attraverso la quale si predispongono la centrale a riconoscere ogni singolo radiocomando.

Per poter comandare il motore con i telecomandi è necessario sia memorizzare il trasmettitore (Tabella "A1") che programmare la direzione del movimento (Tabella "A2").

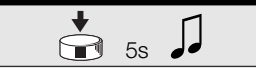


Quando la memoria non contiene nessun codice si può procedere all'inserimento del primo radiocomando seguendo la procedura della tabella A1. Se la centrale contiene già dei codici, all'accensione si udiranno 2 bip brevi (bip) e non si potrà procedere come descritto sopra ma occorre usare la procedura della tabella A4, "memorizzazione di altri trasmettitori".

**⚠ ATTENZIONE: tutte le sequenze di memorizzazione sono a tempo, cioè devono essere eseguite entro i limiti di tempo previsti.**

- **Con radiocomandi che prevedono più "gruppi", prima di procedere alla memorizzazione occorre scegliere il gruppo al quale associare il motore.**
- **La programmazione via radio può avvenire in tutti i motori che si trovano nel raggio della portata del trasmettitore; è quindi opportuno tenere alimentato solo quello interessato all'operazione.**

Tabella "A1" Memorizzazione del primo trasmettitore (fig. 11)	Esempio
1. Appena data alimentazione alla centrale, si sentiranno 2 bip lunghi (biip)	
2. Entro 5 secondi premere e tener premuto il tasto ■ del trasmettitore da memorizzare (per circa 3 secondi)	
3. Rilasciare il tasto ■ quando si sentirà il primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	

Fino a quando non viene programmata la direzione del movimento, ogni comando ricevuto dal motore viene segnalato con un breve bip.


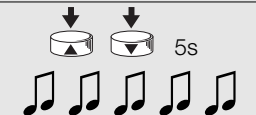
Tabella "A2" Programmazione della direzione del movimento (fig. 12)	Esempio
1. Premere e tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip lungo (dopo circa 5 sec.)	
2. Premere e tenere premuti entrambi i tasti ▲ e ▼ (per circa altri 5 secondi) fino a quando si sentirà 2 brevi bip che segnalano che si è entrati in procedura di programmazione della direzione del movimento.	
3. Entro 2 secondi premere il tasto ▲ per programmare la direzione di salita in senso antiorario, oppure premere il tasto ▼ per programmare la direzione di salita in senso orario. La programmazione della direzione sarà segnalata da 3 bip	

Nota: ora tutti i telecomandi memorizzati nel motore comandano il movimento secondo la direzione appena programmata

Dopo aver programmato la direzione del movimento verificare che il tasto ▲ del trasmettitore comandi effettivamente l'apertura della tapparella o il ritiro della tenda, mentre il tasto ▼ comandi la chiusura della tapparella o la discesa della tenda.

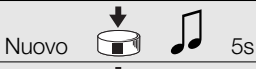
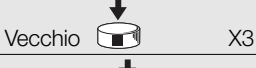


**⚠ Un intervento dell'anemometro provoca, nel motore, una manovra equivalente al tasto ▲.**

Se la direzione appena programmata non è corretta è necessario cancellare la programmazione come descritto nella tabella "A3" e ripetere la sequenza della tabella "A2" e nel passo n.3 usare il tasto contrario.

Tabella "A3" Cancellazione della direzione del movimento (fig. 13)	Esempio
1. Premere e tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 sec.)	
2. Premere e tenere premuti entrambi i tasti ▲ e ▼ (per circa altri 5 secondi) fino a quando si sentirà il primo di 5 bip che segnalano l'avvenuta cancellazione della direzione del movimento.	

Nota: ora tutti i telecomandi memorizzati nel motore non comanderanno più nessun movimento fino a una nuova programmazione della direzione (tabella "A2")

Quando uno o più trasmettitori sono già stati memorizzati, è possibile memorizzare altri in questo modo:









Tabella "A4" Memorizzazione di altri trasmettitori (fig. 14)	Esempio
1. Tenete premuto il tasto ■ del nuovo trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	Nuovo  5s
2. Lentamente premere per 3 volte il tasto ■ di un trasmettitore già abilitato (vecchio)	Vecchio  X3
3. Premere ancora il tasto ■ del nuovo trasmettitore.	Nuovo 
4. Alla fine 3 bip segneranno che il nuovo trasmettitore è stato memorizzato correttamente	

Nota: Se la memoria è piena (14 codici), 6 bip indicheranno il trasmettitore non può essere memorizzato.



Se all'ingresso "sensori" viene collegato un sensore di vento è possibile selezionare il livello di intervento tra 3 livelli possibili: 1°= 15Km/h, 2°= 30Km/h e 3°= 45 Km/h. (In origine il livello è il N°2). Quando il livello viene superato per oltre 3 secondi, si attiva un comando equivalente al tasto ▲ e viene bloccato qualsiasi altro movimento fino a che il vento non ritorna sotto al livello programmato.

Per modificare il livello programmato:

Tabella "A5"	Cambiare il livello di intervento della protezione "vento" (fig. 15)	Esempio
1.	Premere il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	  5s
2.	Lentamente premere il tasto ▲ un numero di volte (1, 2 o 3) pari al livello desiderato	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Dopo qualche istante si sentirà un numero di bip uguale al livello richiesto	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Premere il tasto ■ per confermare, 3 bip segnalano la nuova programmazione. Per abortire la procedura senza cambiare il livello precedente aspettare almeno 5 secondi senza confermare.	   

Se dovesse rendersi necessario cancellare tutti i dati contenuti nella memoria della centrale di NEOPLUS, si può eseguire questa procedura.

**La cancellazione della memoria è possibile:**

- con un trasmettitore non memorizzato iniziando dal punto A.
- con uno già memorizzato iniziando la procedura dal punto N°1

Si possono cancellare:

- solo i codici dei trasmettitori, terminando nel punto N°4
- tutti i dati (codici dei trasmettitori, direzione del movimento, livello del vento, indirizzo TTBUS, ecc.) completando la procedura.

Tabella "A6"	Cancellazione della memoria (fig. 16)	Esempio
➔ A	A motore non alimentato attivare l'ingresso passo-passo (collegare il filo bianco e nero) e mantenerlo attivo fino alla fine della procedura	 
B	Alimentare il motore ed attendere i 2 bip iniziali	  
➔ 1	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	   5s
2	Tenere premuto il tasto ▲ del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto ▲ esattamente durante il terzo bip.	    
3	Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto ■ esattamente durante il terzo bip	    
➔ 4	Tenere premuto il tasto ▼ del trasmettitore fino a sentire 3 bip; rilasciare il tasto ▼ esattamente durante il terzo bip	    
5	Se si vogliono cancellare tutti i dati, entro 2 secondi, premere assieme i due tasti ▲ e ▼, poi rilasciarli.	entro 2s  

Dopo qualche secondo 5 bip segnalano che tutti i codici in memoria sono stati cancellati.

**5) Cosa fare se...** cioè piccola guida se qualcosa non va!

**Dopo l'alimentazione il motore non emette i 2 bip e l'ingresso Passo-Passo non comanda nessun movimento.**

Controllare che il motore sia alimentato alla tensione di rete prevista, se l'alimentazione è corretta è probabile vi sia un guasto grave e la centrale del motore deve essere sostituita.

**Dopo un comando via radio, si sente un breve bip e la manovra non parte.** Per comandare il motore con un telecomando è necessario prima programmare la direzione del movimento seguendo la procedura descritta nella tabella "A2"

**Dopo un comando via radio si sentono 6 bip e la manovra non parte.** Il radiocomando è fuori sincronismo, bisogna ripetere la memorizzazione del trasmettitore.

**Dopo un comando si sentono 10 bip poi parte la manovra** L'autodiagnosi dei parametri in memoria ha rilevato qualche anomalia (indirizzo TTBUS, livello vento e sole, direzione del movimento sono errati) controllare ed eventualmente ripetere le programmazioni.

**6) Caratteristiche tecniche**

Motori tubolari <b>NEOPLUS</b>	: Vedere dati tecnici sull'etichetta
<b>Centrale elettronica</b>	
Alimentazione	: Vedere valore riportato sull'etichetta
Tensione segnali (passo-passo, sensori)	: Circa 24Vdc
Temperatura di funzionamento	: -10 +50 °C
Livelli sensore vento (anemometro)	: Circa 30 oppure 15 o 45 Km/h (con anemometro da 0,4 Hz per Km/h)
Lunghezza cavi segnali (passo-passo, sensori):	massimo 30m se in vicinanza ad altri cavi, altrimenti 100m
<b>Ricevitore radio</b>	
Frequenza	: 433.92 MHz
Codifica	: 52 Bit rolling code FLOR
Portata dei trasmettitori <b>ERGO</b> e <b>PLANO</b>	: Stimata in 200 m se spazio libero e 35 m se all'interno di edifici.

**Nice S.p.a. si riserva il diritto di apportare modifiche ai prodotti in qualsiasi momento riterrà necessario.**

## 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 "NEOPLUS" ont été réalisés pour automatiser le mouvement de volets roulants et 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. 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. Avant l'installation, il faut éloigner tous les câbles électriques qui ne sont pas nécessaires; tous les mécanismes non nécessaires pour le fonctionnement motorisé doivent être désactivés. 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. Pour les stores, 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 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 ou du volet roulant 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. S'ils sont présents contrôler souvent les ressorts d'équilibrage ou l'usure des câbles.

## 1) Description du produit

Les moteurs série "NEOPLUS" (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 et 4) ou radio-capteurs. Après chaque commande, le moteur est alimenté pendant environ 2 minutes, un fin de course électrique

interne interrompt le mouvement au niveau de la position désirée.

La programmation des 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". En option, des capteurs de vent, soleil et pluie activent automatiquement le système quand les conditions climatiques le requièrent.

## 2) Installation

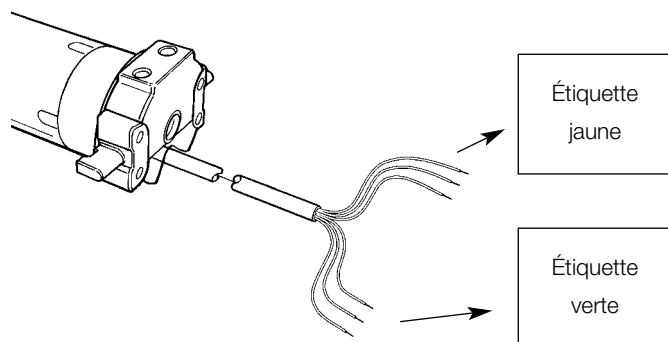
1. Introduire le moteur (A) dans le tube jusqu'à ce qu'il touche l'extrémité de la bague de fin de course (E).
2. Fixer le tube avec la bague d'entraînement (D) au moyen d'une vis M4x10 de manière à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 6).

Figure 5

- A:** Moteur tubulaire NEOPLUS
- B:** Clip et entretoise pour montage
- C:** Support
- D:** Bague d'entraînement
- E:** Bague de fin de course

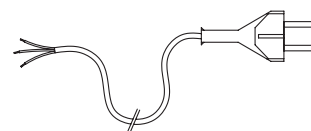
### 2.1) Branchements électriques

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

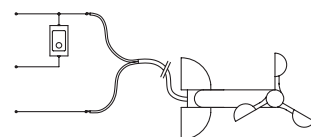


- Ligne d'alimentation du secteur électrique : Phase, Neutre et Terre
- Signaux de commande à très basse tension (SELV): Pas-à-Pas ou Bus "TTBUS" et capteurs climatiques

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](http://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.)**

### 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 des moteurs pour stores et volets roulants. Le Bus prévoit la possibilité de contrôler de manière indépendante jusqu'à 100

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

### 2.1.3) Capteurs climatiques:

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

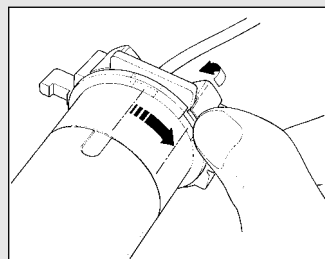
de connecter à un même capteur jusqu'à 5 logiques de commande en parallèle en respectant la polarité des signaux (sur tous les moteurs, le conducteur noir doit être connecté avec le noir et l'orange avec l'orange).

## 2.2) Connecteur et câble d'alimentation (réservé au personnel du service après-vente)

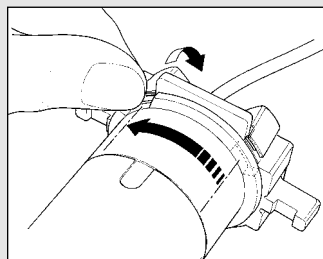
**⚠ ATTENTION : si le câble d'alimentation est endommagé, il devra être remplacé par un câble identique disponible chez le constructeur ou son service après-vente.**

**⚠ ATTENTION : la déconnexion du câble d'alimentation ne doit être effectuée que par le constructeur, par son service après-vente ou par une personne possédant une qualification similaire.**

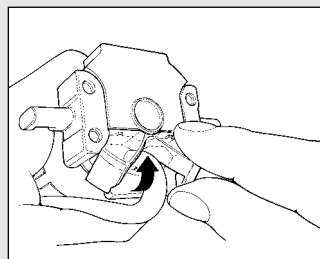
S'il se révèle nécessaire de déconnecter le moteur du câble d'alimentation, agir comme l'indiquent les figures suivantes:



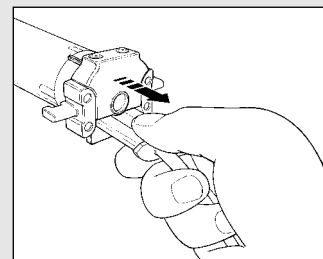
Tourner la bague jusqu'à ce que l'encoche coïncide avec l'une des dents d'accrochage, puis décrocher.



Répéter l'opération pour 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) Réglage des fins de course

Les moteurs tubulaires prévoient un système de fins de course électriques qui interrompent l'alimentation quand le store ou le volet roulant atteint la limite d'ouverture et de fermeture. Pour régler ces limites et les adapter au cas spécifique, il suffit d'agir sur les deux vis de réglage qui contrôlent la "montée" (arrêt en haut) et la "descente" (arrêt en bas). Pour identifier les vis de réglage, se référer aux figures selon si le moteur est à gauche (fig. 7) ou à droite (fig. 8) et pour les volets roulants, s'il est à l'extérieur (fig. 9 et 10). Les limites de fin de course sont pré-réglées à environ 3 tours de l'arbre.

### Réglage "Descente":

1. Faire partir le moteur dans le sens de la "Descente" (▼ des radiocommandes).
2. Attendre l'arrêt du moteur (arrêt dû à l'intervention, dans la position actuelle, du fin de course ▼)

3. Tourner la vis de réglage correspondant à la descente ▼ dans le sens des aiguilles d'une montre (+), jusqu'à l'obtention de la position d'arrêt désirée (en procédant dans le réglage, le moteur s'arrêtera dans la nouvelle position).

### Réglage "Montée":

1. Faire partir le moteur dans le sens de la "Montée" (▲ des radiocommandes)
2. Attendre l'arrêt du moteur (arrêt dû à l'intervention, dans la position actuelle, du fin de course ▲)
3. Tourner la vis de réglage correspondant à la montée ▲ dans le sens contraire des aiguilles d'une montre (-), jusqu'à l'obtention de la position d'arrêt désirée (en procédant dans le réglage, le moteur s'arrêtera dans la nouvelle position).

## 4) Programmation

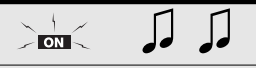
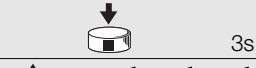

Chaque radiocommande est reconnue par le récepteur incorporé dans la logique de commande de NEOPLUS à travers un "code" distinct. Il faut donc procéder à la "mémorisation", phase à travers laquelle on prépare la logique de commande à reconnaître chaque radiocommande.

Pour pouvoir commander le moteur avec les télécommandes, il faut à la fois mémoriser l'émetteur (Tableau "A1") et programmer la direction du mouvement (Tableau "A2")

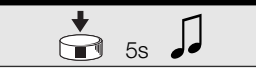


Quand la mémoire ne contient aucun code, on peut procéder à l'enregistrement de la première radiocommande en suivant la procédure du tableau A1. Si la logique contient déjà des codes, à l'allumage on entend 2 bips brefs (bip) et on ne pourra pas procéder comme ci-dessus mais il faudra utiliser la procédure du tableau A4 "mémorisation d'autres émetteurs".

**⚠ ATTENTION: Toutes les séquences de mémorisation 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.

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.





**⚠ Une intervention de l'anémomètre provoque, dans le moteur, une manœuvre équivalente à la touche ▲.**

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")

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

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.

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. (À l'origine le niveau 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. Pour modifier le niveau programmé:

























Tableau "A5"	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	   

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.

Tableau "A6"	Effacement de la mémoire (fig. 16)	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)	  5s
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 signalent que tous les codes en mémoire ont été effacés.

## 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 et la logique de commande du moteur doit être remplacée.

**Après une commande par radio, on entend un bip bref et la manœuvre ne démarre pas.** Pour commander le moteur avec une télécommande il faut d'abord programmer la direction du mouvement en suivant la procédure décrite dans le tableau "A2".

**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 (l'adresse TTBUS, le niveau vent et soleil, le sens du mouvement sont erronés) contrôler et répéter éventuellement les programmations.

## 6) Caractéristiques techniques

Moteurs tubulaires **NEOPLUS** : Voir données techniques sur l'étiquette

### Logique électronique

Alimentation : Voir valeur indiquée sur l'étiquette

Tension signaux (pas-à-pas, capteurs) : Environ 24Vcc

Température de fonctionnement : -10 ÷ 50 °C

Niveaux capteur vent (anémomètre) : Environ 30 ou bien 15 ou 45 Km/h (avec anémomètre de 0,4 Hz par Km/h)

Longueur câbles signaux (pas-à-pas, capteurs) : maximum 30 m en cas de proximité avec d'autres câbles, autrement 100 m

### Récepteur radio

Fréquence : 433,92 MHz

Codage : 52 Bit 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.**

## Wichtige Hinweise:

### **⚠ ACHTUNG: für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, sich an diese Anweisungen zu halten.**

Die vorliegende Anleitung für zukünftiges Nachschlagen aufbewahren.

Die vorliegende Anleitung enthält wichtige Sicherheitsvorschriften; unkorrekte Installationen können schwere Gefahren verursachen.

Die Motoren der Serie "NEOPLUS" wurden entwickelt, um die Bewegung von Jalousien und Markisen zu automatisieren; jeder andere Einsatz ist unsachgemäß und verboten. Die Motoren sind für den Gebrauch an Wohnbauten konstruiert, für eine maximale, durchgehende Arbeitszeit von 4 Minuten mit 20% des gesamten Arbeitszyklus. Bei der Wahl des Motortyps je nach Anwendung müssen der Nenndrehmoment und die Betriebszeit berücksichtigt werden, die auf dem Datenschild angegeben sind. Der Mindestdurchmesser des Rohrs, in das der Motor eingebaut werden kann, ist 52 mm. Die Installation muss von technischem Personal unter genauester Einhaltung der Sicherheitsvorschriften ausgeführt werden, vor allem, was die elektrischen Anschlüsse betrifft. Vor der Installation müssen alle nicht notwendigen elektrischen Kabel beseitigt werden; alle nicht für den motorisierten Betrieb notwendigen Mechanismen müssen deaktiviert werden. Die minimale Installationshöhe ist 2,5 m ab

Boden oder Fußboden und muss einen leichten Zugang gewährleisten. Bei den Markisen muss der waagerechte Abstand zwischen ganz geöffneter Markise und einem beliebigen, immer vorhandenen Gegenstand mindestens 0,4 m betragen. Bei Geräten für Außenanwendungen muss das Versorgungskabel in eine Schutzleitung eingebaut werden. Den Rohrmotor keinen Quetschungen, Stößen, Stürzen oder Kontakt mit beliebigen Flüssigkeiten aussetzen; das Rohr in seiner ganzen Länge weder lochen noch Schrauben an ihm anbringen; für den gleichen Motor nicht mehrere Wendschalter benutzen (Abb. 1). Wartungs- und Reparaturarbeiten von technischem Fachpersonal ausführen lassen.

Die Steuertasten müssen sichtbar, aber fern von den Bewegungsteilen und in einer Höhe von mindestens 1,5 m angebracht werden. Personen von der Jalousie fern halten, wenn sich diese bewegt. Die Markise nicht betätigen, wenn Arbeiten wie zum Beispiel Fenster putzen in ihrer Nähe ausgeführt werden; falls automatisch gesteuert, auch die Stromversorgung abschalten. Kinder dürfen nicht mit den Steuervorrichtungen spielen; die Fernbedienungen nicht in der Reichweite von Kindern lassen. Die Ausgleichsfedern, falls vorhanden, und den Verschleiß der Kabel häufig überprüfen.

## 1) Beschreibung des Produkts

Die Motoren der Serie "NEOPLUS" (Abb. 2) enthalten eine Steuerung mit integriertem Funkempfänger, der auf einer Frequenz von 433.92 MHz mit Rolling-Code-Technologie arbeitet, die maximale Sicherheit gewährleistet. Für jeden Motor können bis zu 14 Funksteuerungen der Serie "ERGO" und "PLANO" (Abb. 3 und 4) oder Funksensoren gespeichert werden. Nach jedem Befehl wird der Motor ca. 2 Minuten lang gespeist; ein interner Endschalter unterbricht die Bewegung in der gewünschten

Stellung. Die Programmierung der Zusatzfunktionen kann von den Funksteuerungen aus erfolgen, ein Biepton wird ihre verschiedenen Phasen anleiten. Die Motoren können auch über eine externe Taste (Funktion Schrittbetrieb) oder per Bus "TTBUS" geschaltet werden. Als Optional erhältliche Sensoren für Wind, Sonne und Regen aktivieren das System auf automatische Weise, wenn es die Witterung erfordert.

## 2) Installation

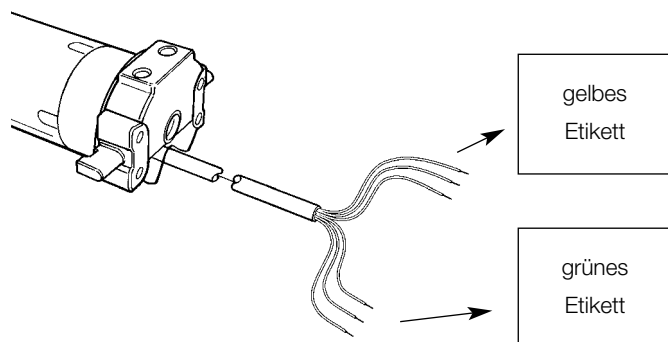
1. Den Motor (A) in sein Rohr einstecken, bis er das Ende der Endschaltnutmutter (E) berührt.
2. Das Rohr mit Schraube M4x10 an der Mitnehmnutmutter (D) befestigen, um Schlüpfungen und Längsverschiebungen des Motors zu vermeiden (Abb. 6).

Abbildung 5

- A:** Rohrmotor NEOPLUS
- B:** Klammer und Distanzstück für die Montage
- C:** Halterung
- D:** Mitnehmnutmutter
- E:** Endschaltnutmutter

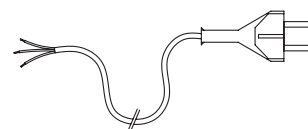
### 2.1) Elektrische Anschlüsse

Das Kabel komplett mit Verbinder, mit dem der Motor schnell abgetrennt werden kann, hat 6 Leiter:

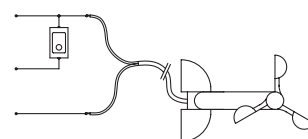


- Versorgungslinie vom Stromnetz: Phase, Nullleiter und Erde
- Steuersignale in Niedrigspannung (SELV): Schrittbetrieb oder Bus "TTBUS" und Wetter Sensoren

Braun = Phase  
Blau = Nullleiter  
Gelb/Grün = Erde



Schwarz = gemeinsamer (0V)  
Weiß = Schrittb. + "TTBUS"  
Orange = Wetter Sensoren



**⚠ Die vorgesehenen Anschlüsse genauestens wie angegeben durchführen, im Zweifelsfall KEINE Versuche machen, sondern die technischen Blätter zu Rate ziehen, die auch im WEB unter "www.niceforyou.com" zur Verfügung stehen. Ein falscher Anschluss kann Defekte der Steuerung verursachen.**

**In die Motoranschlüsse muss eine allpolige Abschaltvorrichtung vom Stromnetz mit mindestens 3 mm Abstand zwischen den Kontakten eingebaut werden (Trennschalter oder Stecker und Steckdose, usw.).**



### 2.1.1) Eingang "Schrittbetrieb":

Um die Automatisierung manuell zu steuern, kann eine einfache Taste (zwischen gemeinsamem Leiter und Eingang Schrittbetrieb) angeschlossen werden. Der Betrieb erfolgt mit dieser Sequenz: Auf-Stop – Ab – Stop.

Wird die Taste länger als 3 Sekunden (aber kürzer als 10) gedrückt gehalten, so aktiviert sich immer eine Aufwärtsbewegung (wie durch

Druck auf die Taste ▲ der Funksteuerungen). Wird die Taste länger als 10 Sekunden gedrückt, so aktiviert sich immer eine Abwärtsbewegung (wie durch Druck auf Taste ▼). Diese Besonderheit kann nützlich sein, um die Bewegung mehrerer Motoren, unabhängig von ihrem Betriebsstatus, zu "synchronisieren".

### 2.1.2) Eingang "TTBUS":

Der "TTBUS" ist ein Bus, der entwickelt wurde, um die Steuerungen der Motoren für Markisen und Jalousien kontrollieren zu können. Der Bus sieht die Möglichkeit vor, separat bis zu 100 Steuerungen

zu kontrollieren, indem diese mit nur 2 Leitern (gemeinsamer Leiter und "TTBUS") parallelgeschaltet werden. Weitere Auskünfte sind in den Anleitungen der Fernsteuerungen per "TTBUS" enthalten.

### 2.1.3) Wettersensoren:

Am Eingang "Wettersensoren" (zwischen gemeinsamem Leiter und Eingang Wettersensoren) kann ein einfacher Windsensor (Windwächter) oder ein spezieller Wind-Sonne-Regen-Sensor angeschlos-

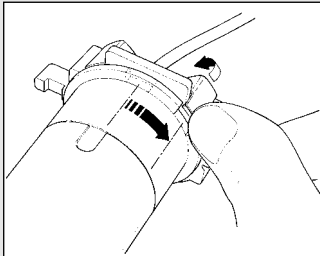
sen werden. An demselben Sensor können bis zu 5 parallelgeschaltete Steuerung angeschlossen werden, wobei die Polung der Signale zu beachten ist (an allen Motoren muss der schwarze Leiter mit dem schwarzen und der orangefarbige mit dem orangefarbenen verbunden werden).

## 2.2) Verbinder und Versorgungskabel (nur für Personal des technischen Kundendienstes)

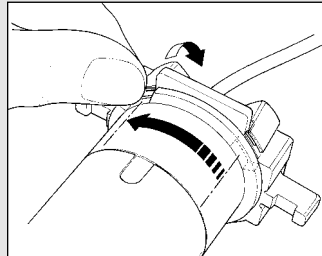
**⚠ ACHTUNG: ein beschädigtes Versorgungskabel darf nur mit einem gleichen, das beim Hersteller oder dem Kundendienst zur Verfügung steht, ausgetauscht werden**

**⚠ ACHTUNG: das Versorgungskabel darf nur vom Hersteller, dessen Kundendienst oder einer Person mit ähnlicher Qualifizierung abgetrennt werden.**

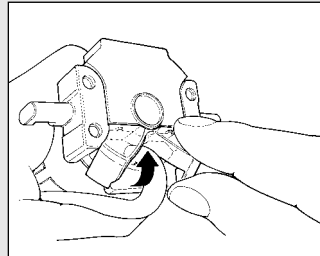
Falls der Motor vom Versorgungskabel abgetrennt werden muss, ist wie in den folgenden Abbildungen gezeigt vorzugehen:



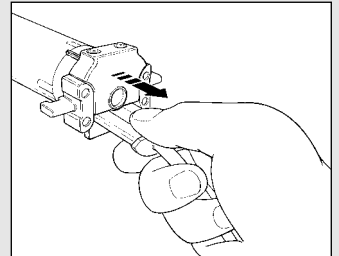
Die Nutmutter drehen, bis sich die Abkantung auf einem der Einspannzähne befindet, dann ausspannen.



Den Vorgang am anderen Zahn wiederholen.



Das Kabel nach innen biegen und den Schutz entfernen, indem er behutsam nach außen gedreht wird.



Den Verbinder herausziehen.

## 3) Einstellung der Endschalter

Die Rohrmotoren haben ein Endschalersystem, das die Versorgung unterbricht, wenn die Markise bzw. die Jalousie die Öffnungs- und Schließgrenze erreicht. Um diese Grenzen einzustellen und sie dem jeweiligen Bedarf anzupassen, genügt es, die beiden Stellschrauben zu regulieren, die "Auf" (Anhalten oben) und "Ab" (Anhalten unten) kontrollieren. Um festzustellen, wo sich diese Schrauben befinden, auf die Abbildungen Bezug nehmen, je nachdem, ob sich der Motor links (Abb. 7) oder rechts (Abb. 8) und, für die Jalousien, außen (Abb. 9 und 10) befindet. Die Endschalergrenzen sind auf ca. 3 Umdrehungen der Welle voreingestellt.

### Einstellung von "Ab":

1. Den Motor in "Ab" anlassen (▼ der Funksteuerungen).
2. Warten, bis der Motor anhält (Anhalten aufgrund der Auslösung

des Endschalers ▼ in seiner derzeitigen Stellung)

3. Die Stellschraube Ab ▼ im Uhrzeigersinn (+) drehen, bis der Motor in der gewünschten Stellung anhält (wenn man mit der Einstellung weitermacht, wird der Motor in der neuen Position anhalten).

### Einstellung von "Auf":

1. Den Motor in "Auf" anlassen (▲ der Funksteuerungen)
2. Warten, bis der Motor anhält (Anhalten aufgrund der Auslösung des Endschalers ▲ in der derzeitigen Stellung)
3. Die Stellschraube Auf ▲ gegen den Uhrzeigersinn (-) drehen, bis der Motor in der gewünschten Stellung anhält (wenn man mit der Einstellung weitermacht, wird der Motor in der neuen Position anhalten).

## 4) Programmierung

Jede Funksteuerung wird durch einen jeweils unterschiedlichen "Code" vom Empfänger erkannt, der sich in der Steuerung von NEOPLUS befindet. Es ist daher eine „Speicherung“ erforderlich, welche die Steuerung auf die Erkennung der einzelnen Funksteuerungen vorbereitet.

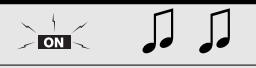


Damit der Motor mit den Fernbedienungen gesteuert werden kann, muss sowohl der Sender gespeichert (Tabelle "A1") als auch die Bewegungsrichtung programmiert sein (Tabelle "A2").

**⚠ ACHTUNG: Alle Speichersequenzen sind auf Zeit bzw. müssen innerhalb der vorgesehenen Zeitgrenzen ausgeführt werden.**

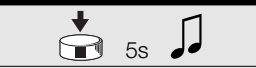


- **An Funksteuerungen, die mehrere "Gruppen" vorsehen, muss vor der Speicherung die Gruppe gewählt werden, mit welcher der Motor kombiniert werden soll.**
- **Die Programmierung per Funk kann an allen Motoren erfolgen, die sich in der Reichweite des Senders befinden, daher sollte nur der betreffende Motor gespeist sein.**

Ist kein Code im Speicher enthalten, so kann die erste Funksteuerung nach dem Verfahren in Tabelle A1 eingegeben werden.

Enthält die Steuerung bereits Codes, wird man beim Einschalten 2 kurze Bieptöne (bip) hören und man kann nicht wie oben beschrieben weiter machen; in diesem Fall muss das Verfahren in Tabelle A4 "Speicherung anderer Sender" angewendet werden.

Tabelle "A1" Speicherung des ersten Senders (Abb. 11)	Beispiel
1. Sobald die Steuerung mit Spannung versorgt ist, wird man 2 lange Bieptöne (biip) hören.	
2. Innerhalb von 5 Sekunden auf Taste ■ des Senders drücken und diese gedrückt halten (ca. 3 Sekunden lang).	
3. Die Taste ■ loslassen, wenn man den ersten der 3 Bieptöne hört, welche die Speicherung bestätigen	

Bis die Bewegungsrichtung nicht programmiert ist, wird jeder vom Motor erhaltene Befehl durch einen kurzen Biepton gemeldet.



Tabelle "A2" Programmierung der Bewegungsrichtung (Abb. 12)	Beispiel
1. Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Sender drücken und gedrückt halten, bis man einen langen Biepton hört (nach ca. 5 Sek.)	
2. Beide Tasten ▲ und ▼ drücken und gedrückt halten (für ca. 5 weitere Sekunden), bis man 2 kurze Bieptöne hört, die melden, dass man sich im Programmierverfahren der Bewegungsrichtung befindet.	
3. Innerhalb von 2 Sekunden die Taste ▲ drücken, um die Anstiegsrichtung gegen den Uhrzeigersinn zu programmieren, oder die Taste ▼, um die Anstiegsrichtung im Uhrzeigersinn zu programmieren. Die Programmierung der Richtung wird durch 3 Bieptöne gemeldet.	

Anmerkung: nun steuern alle im Motor gespeicherten Fernbedienung die Bewegung in der soeben programmierten Richtung.

Nach der Programmierung prüfen, dass die Taste ▲ des Senders effektiv das Öffnen der Jalousie bzw. das Einfahren der Markise steuert, wogegen die Taste ▼ das Schließen der Jalousie oder das Ausfahren der Markise steuern muss.

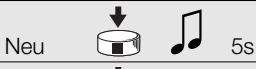
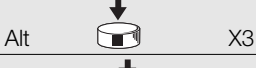

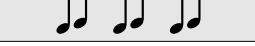
**⚠ Eine Auslösung des Windwächters verursacht im Motor eine Bewegung wie durch Taste ▲.**

Sollte die soeben programmierte Richtung nicht korrekt sein, so muss die Programmierung nach Tabelle "A3" gelöscht werden, dann die Sequenz in Tabelle "A2" und im Punkt 3 mit der anderen Taste wiederholen.

Tabelle "A3" Löschen der Bewegungsrichtung (Abb. 13)	Beispiel
1. Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Sender drücken und gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sek.)	
2. Beide Tasten ▲ und ▼ drücken und gedrückt halten (für ca. 5 weitere Sekunden), bis man den ersten von 5 Bieptönen hört, mit denen das erfolgte Löschen der Bewegungsrichtung bestätigt wird.	









Anmerkung: bis zu einer neuen Programmierung (Tabelle "A2") werden nun alle im Motor gespeicherten Fernbedienungen keine Bewegung mehr steuern.

Wenn ein oder mehrere Sender bereits gespeichert sind, können andere wie folgt aktiviert werden:

Tabelle "A4" Speicherung anderer Sender (Abb. 14)	Beispiel
1. Auf Taste ■ des neuen Senders drücken, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	Neu 
2. Langsam drei Mal auf Taste ■ eines bereits aktivierten Senders (alt) drücken.	Alt 
3. Nochmals auf Taste ■ des neuen Senders drücken.	Neu 
4. Am Ende werden 3 Bieptöne melden, dass der neue Sender korrekt gespeichert worden ist.	

Anmerkung: Ist der Speicher voll (14 Codes), werden 6 Bieptöne melden, dass der Sender nicht gespeichert werden kann.


























Wird am Eingang "Sensoren" ein Windwächter angeschlossen, so kann man zwischen 3 möglichen Ansprechstufen wählen: 1. = 15Km/h, 2. = 30Km/h und 3. = 45 Km/h. (ursprünglich ist Stufe Nr. 2 eingestellt). Wird die Stufe länger als 3 Sekunden überschritten, aktiviert sich ein Befehl wie durch Taste ▲, und jede Bewegung wird blockiert, bis sich der Wind wieder unter der programmierten Stufe befindet. Zur Änderung der programmierten Stufe:

Tabelle "A5"	Änderung der Ansprechstufe der Schutzvorrichtung "Wind" (Abb. 15)	Beispiel
1.	Auf Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders drücken, bis man einen Biepton bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden).	  5s
2.	Langsam auf Taste ▲ drücken, 1-,2- oder 3-mal, je nach gewünschter Stufe.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Nach kurzer Zeit wird man so viele Bieptöne hören, wie die Zahl der gewünschten Stufe ist.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Auf Taste ■ drücken, um zu bestätigen; 3 Bieptöne werden die Neuprogrammierung anzeigen. Um das Verfahren ohne Änderung der vorherigen Stufe abzubrechen, mindestens 5 Sekunden lang ohne zu bestätigen warten.	   

Sollte es nötig sein, alle Daten im Speicher der NEOPLUS Steuerung zu löschen, kann das folgende Verfahren durchgeführt werden.

#### Das Löschen des Speichers ist möglich:

- mit einem nicht gespeicherten Sender, wobei man bei Punkt A beginnt
  - mit einem bereits gespeicherten Sender, wobei man das Verfahren ab Punkt Nr. 1 beginnt
- Gelöscht werden können:
- nur die Codes der Sender, wobei man das Verfahren an Punkt Nr. 4 beendet
  - alle Daten (Sendercodes, Bewegungsrichtung, Ansprechstufe des Windwächters, TTBUS-Adresse, usw.), indem das ganze Verfahren durchgeführt wird.

Tabelle "A6"	Löschen des Speichers (Abb. 16)	Beispiel
➔ A	Den Eingang Schrittbetrieb mit nicht gespeistem Motor aktivieren (den schwarz-weißen Draht anschließen) und bis zum Ende des Verfahrens aktiviert halten	 
B	Den Motor speisen und warten, bis man die 2 ersten Bieptöne hört	  
➔ 1	Die Taste ■ eines bereits gespeicherten Senders gedrückt halten, bis man einen Biepton hört (nach ca. 5 Sekunden)	   5s
2	Die Taste ▲ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste ▲ genau während des dritten Bieptons loslassen	    
3	Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste ■ genau während des dritten Bieptons loslassen	    
➔ 4	Die Taste ■ des Senders gedrückt halten, bis man 3 Bieptöne hört; die Taste ▼ genau während des dritten Bieptons loslassen	    
5	Falls man alle Daten löschen will, innerhalb von 2 Sekunden beide Tasten ▲ und ▼ gleichzeitig drücken, dann loslassen.	innerhalb von 2s  

Nach ein paar Sekunden werden 5 Bieptöne melden, dass alle Codes aus dem Speicher gelöscht worden sind.

## 5) Was tun, wenn... kleiner Leitfaden, wenn etwas nicht funktioniert!

**Nach seiner Versorgung gibt der Motor die 2 Bieptöne nicht ab und der Eingang Schrittbetrieb (PP) verursacht keine Bewegung.** Kontrollieren, ob der Motor mit der vorgesehenen Netzspannung gespeist ist, falls ja, liegt wahrscheinlich ein schwerer Defekt vor und die Motorsteuerung muss ausgewechselt werden.

**Nach einem Befehl per Funk hört man einen kurzen Biepton und keine Bewegung erfolgt.** Damit der Motor mit einer Fernbedienung gesteuert werden kann, muss zuerst die Bewegungsrichtung programmiert sein (Tabelle "A2").

**Nach einem Befehl per Funk hört man 6 Bieptöne, aber keine Bewegung erfolgt.** Die Funksteuerung ist nicht synchronisiert, der Sender muss neu gespeichert werden.

**Nach einem Befehl hört man 10 Bieptöne, dann erfolgt die Bewegung.** Die Selbstdiagnose der gespeicherten Parameter hat eine Störung festgestellt (TTBUS-Adresse, Stufe des Windwächters, Bewegungsrichtung sind unkorrekt). Programmierungen kontrollieren und ggf. wiederholen.

## 6) Technische Merkmale

Rohrmotoren <b>NEOPLUS</b>	: Siehe technische Daten auf dem Etikett
<b>Elektronische Steuerung</b>	
Versorgung	: Siehe Wert auf dem Etikett
Spannung der Signale (Schrittbetrieb, Sensoren)	: ca. 24Vdc
Betriebstemperatur	: -10 ÷ 50 °C
Stufen des Windwächters (Anemometer)	: ca. 30 oder 15 oder 45 Km/h (mit 0,4 Hz Windwächter/Km/h)
Kabellänge der Signale (Schrittbetrieb, Sensoren)	: max. 30m, falls in der Nähe anderer Kabel, andernfalls 100m
<b>Funkempfänger</b>	
Frequenz	: 433.92 MHz
Codierung	: 52 Bit Rolling Code FLOR
Reichweite der Sender <b>ERGO</b> und <b>PLANO</b>	: Auf 200 m auf freiem Feld und 35 m in Gebäuden geschätzt.
<b>Nice S.p.a. behält sich das Recht vor, jederzeit Änderungen am Produkt anzubringen.</b>	

## Advertencias:

**⚠ ATENCIÓN: para la seguridad de las personas es importante respetar estas instrucciones.**

Guarde este manual para poderlo consultar posteriormente.

Este manual contiene instrucciones importantes para la seguridad, las instalaciones incorrectas pueden originar situaciones graves de peligro.

Los motores serie "NEOPLUS" han sido realizados para automatizar el movimiento de persianas y toldos; todo otro empleo se debe considerar impropio y está prohibido. Los motores han sido diseñados para uso residencial; se ha previsto un tiempo de trabajo continuo máximo de 4 minutos con un ciclo del 20%. Al elegir el tipo de motor de acuerdo con su aplicación, se deberá considerar el par nominal y el tiempo de funcionamiento indicados en la placa de características. El diámetro mínimo del tubo en que se puede instalar el motor es 52 mm. La instalación tiene que ser efectuada por personal técnico, respetando las normas de seguridad, especialmente en lo referente a las conexiones eléctricas. Antes de la instalación hay que alejar todos los cables eléctricos innecesarios y desactivar todos los mecanismos superfluos para el funcionamiento motorizado. La altura de instalación es de 2,5 m como

mínimo desde el suelo, garantizando igualmente un acceso fácil. La distancia en horizontal entre el toldo completamente abierto y cualquier objeto fijo debe ser de 0,4m como mínimo. Para los aparatos para uso en exteriores, el cable de alimentación debe instalarse adentro de un tubo de protección. Procure que el motor tubular no sufra aplastamientos, golpes, caídas ni que tenga contacto con líquidos de ningún tipo; no perforo ni aplique tornillos a lo largo del motor tubular (fig.1) Diríjase a personal técnico capacitado para el mantenimiento o las reparaciones.

Los botones de mando deben estar colocados en una posición desde donde se vea el elemento que accionan, pero lejos de las piezas en movimiento y a una altura de 1,5 m como mínimo Aleje a las personas de la persiana cuando ésta esté en movimiento. No accione el toldo si en las cercanías se están realizando trabajos, por ejemplo limpieza de vidrios; en el caso de accionamiento automático, desconecte también la alimentación eléctrica. No permita que los niños jueguen con los mandos y mantenga los controles remotos lejos de su alcance Si estuvieran instalados, controle a menudo los muelles de equilibrado o el desgaste de los cables.

## 1) Descripción del producto

Los motores serie "NEOPLUS" (fig.2) tienen una central con radioreceptor incorporado que trabaja a una frecuencia de 433.92 MHz con tecnología rolling code, para garantizar niveles de seguridad elevados. Para cada motor es posible memorizar hasta 14 radiomandos de la serie "ERGO" y "PLANO" (figs. 3 y 4) o sensores por radio. Después de dar un mando, el motor es alimentado durante alrededor de 2 minutos, un fin de carrera eléctrico interior interrumpe el

movimiento en la posición requerida. La programación de las funciones adicionales puede ejecutarse desde los radiomandos, un "Tono de aviso" (Bip) le guiará en las diferentes etapas. También es posible accionar los motores con un botón exterior (con función Paso a Paso), o bien por medio de Bus "TTBUS". Los sensores opcionales de viento, sol y lluvia activan automáticamente el sistema cuando las condiciones climáticas así lo requieren.

## 2) Instalación

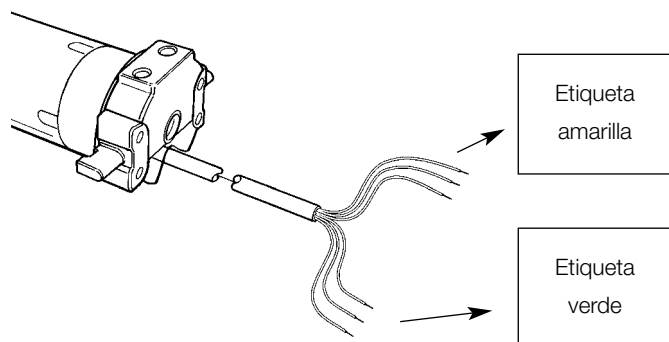
1. Introduzca el motor (A) en el tubo en que se enrolla el toldo/persiana hasta tocar el extremo del casquillo de tope (E).
2. Fije el tubo con el anillo de arrastre (D) mediante los tornillos M4x10 para que el motor no se desplace ni se deslice axialmente (fig. 6).

Figura 5

- A:** Motor tubular NEOPLUS
- B:** Clip y espaciador para montaje
- C:** Soporte
- D:** Anillo de arrastre
- E:** Casquillo de tope

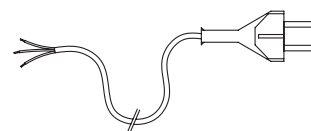
### 2.1) Conexiones eléctricas

El cable, junto con el conector que permite desconectar rápidamente el motor, tiene 6 conductores de conexión:

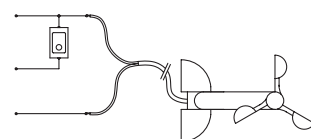


- Línea de alimentación de la red eléctrica: Fase, Neutro y Tierra
- Señales de mando de baja tensión (SELV) Paso a Paso o Bus "TTBUS" y sensores climáticos

Marrón	= Fase
Azul	= Neutro
Amarillo/Verde	= Tierra



Negro	= Común (0V)
Blanco	= Paso a paso + "TTBUS"
Naranja	= Sensores climáticos



**⚠ Respete escrupulosamente las conexiones previstas; si tuviera dudas NO pruebe inútilmente, sino que consulte las fichas técnicas disponibles también en el sitio "www.nice-foryou.com".**

**Una conexión incorrecta puede provocar averías en la central de mando. En las conexiones del motor hay que prever un dispositivo omnipolar de desconexión de la red eléctrica con distancia entre los contactos de 3 mm como mínimo (interruptor o enchufe y tomacorriente, etc.).**

### 2.1.1) Entrada "Paso a Paso":

Para accionar la automatización en modo manual, es posible conectar un botón (entre Común y la entrada Paso a Paso). El modo de funcionamiento sigue la secuencia: subida-parada-bajada-parada. Si se mantiene apretado el botón durante más de 3 segundos (pero menos de 10 seg.) siempre se activa una maniobra de subida (que corresponde al botón ▲ de los radiomandos).

Si se mantiene apretado el botón durante más de 10 segundos, siempre se activa una maniobra de bajada (correspondiente al botón ▼). Esta solución puede ser útil para "sincronizar" varios motores hacia la misma maniobra, independientemente del estado en que se encuentren.

### 2.1.2) Entrada "TTBUS":

El "TTBUS" es un Bus desarrollado para poder controlar las centrales de mando de los motores para toldos y persianas. El Bus prevé la posibilidad de controlar individualmente hasta 100 centrales,

conectándolas simplemente en paralelo con 2 conductores solos (Común y "TTBUS"). Mayores informaciones se encuentran en las instrucciones de los mandos a distancia por "TTBUS".

### 2.1.3) Sensores climáticos:

En la entrada "Sensores climáticos" (entre Común y la entrada Sensores climáticos) puede conectarse un sencillo sensor de viento (anemómetro), o bien un sensor especial de viento-sol-lluvia.

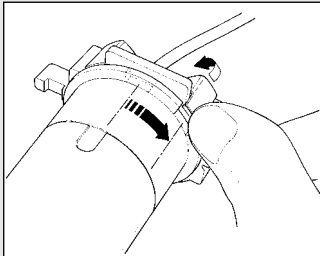
A un mismo sensor se pueden conectar hasta 5 centrales en paralelo, respetando la polaridad de las señales (en todo los motores, el conductor negro se conecta al negro y el naranja al naranja).

## 2.2) Conector y cable de alimentación (sólo para personal del servicio de asistencia técnica)

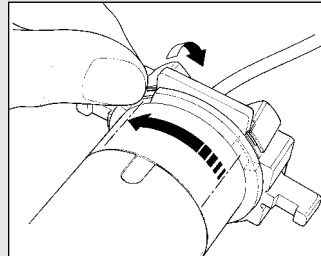
**⚠ ATENCIÓN: si el cable de alimentación estuviera arruinado sustitúyalo con uno idéntico que puede pedir al fabricante o a su servicio de asistencia.**

**⚠ ATENCIÓN: el cable de alimentación tiene que ser desconectado sólo por personal del fabricante, del servicio de asistencia o por personas con la misma cualificación.**

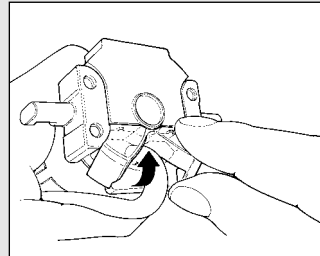
De ser necesario, desconecte el motor del cable de alimentación, siguiendo las instrucciones dadas en las siguientes figuras:



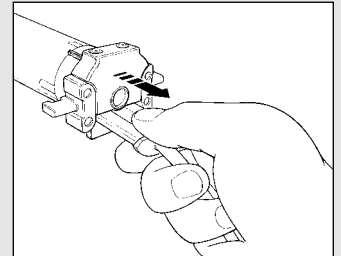
Gire el casquillo hasta hacer coincidir el corte con uno de los dientes de enganche, entonces desenganche.



Repita la operación para el otro diente.



Pliegue el cable hacia adentro y quite la protección girándola con delicadeza hacia afuera.



Extraiga el conector tirando de él.

## 3) Regulación de los fines de carrera

Los motores tubulares prevén un sistema de fines de carrera eléctricos que interrumpen la alimentación cuando el toldo o la persiana llegan al límite de apertura y de cierre. Para regular dichos límites y adaptarlos al caso específico, es suficiente actuar sobre los dos tornillos de regulación que controlan la "subida" (parada arriba) y la "bajada" (parada abajo). Para localizar los tornillos de regulación, refiérase a las figuras, fig. 7 si el motor está a la izquierda o bien fig. 8 si está a la derecha y para las persianas, figs. 9 y 10, si está montado al externo. Los límites de fin de carrera están predefinidos en alrededor de 3 vueltas del eje.

### Regulación de la "Bajada":

1. Haga que el motor arranque en la dirección de "Bajada" (▼ de los radiomandos).
2. Espere a que el motor se detenga (parada causada por la activa-

ción en la posición actual del fin de carrera ▼)

3. Gire hacia la derecha (+) el tornillo de regulación que corresponde a la bajada ▼, hasta obtener la posición de parada deseada (procediendo con la regulación, el motor se detendrá en la posición nueva).

### Regulación de la "Subida":

1. Haga que el motor arranque en la dirección de "Subida" (▲ de los radiomandos).
2. Espere a que el motor se detenga (parada causada por la activación, en la posición actual, del fin de carrera ▲).
3. Gire hacia la izquierda (-) el tornillo de regulación que corresponde a la subida ▲, hasta obtener la posición de parada deseada (procediendo con la regulación, el motor se detendrá en la posición nueva).

## 4) Programación

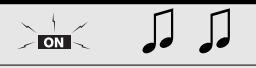
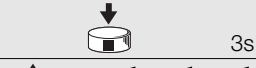

Cada radiomando es reconocido por el receptor incorporado en la central de NEOPLUS a través de un "código" que es diferente de cualquier otro. Por tal razón, se requiere una etapa de "memorización" con la que se prepara a la central para que reconozca cada uno de los radiomandos.

Para poder accionar el motor con los controles remotos, es necesario memorizar el transmisor (Tabla "A1") y programar la dirección de movimiento (Tabla "A2").

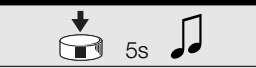


Cuando en la memoria no hay ningún código, se puede proceder a memorizar el primer radiomando siguiendo el procedimiento de la tabla A1. Si la central contiene códigos, en el momento del encendido se oirán 2 tonos de aviso cortos (bip) y no se podrá proceder como descrito, sino que habrá que usar el procedimiento de la tabla A4, "memorización de otros transmisores".

**⚠ ATENCIÓN: Todas las secuencias de memorización son por tiempo, es decir que deben efectuarse dentro de los límites de tiempo previstos.**

- **Con radiomandos que prevean varios "grupos", antes de proceder con la memorización, hay que elegir el grupo a asociar al motor.**
- **La programación por radio se puede realizar en todos los motores que se encuentran en el radio de alcance del transmisor y, por eso, es oportuno mantener alimentado sólo el motor que debe ser programado.**

Tabla "A1"	Memorización del primer transmisor (fig. 11)	Ejemplo
1.	Ni bien se conecte la alimentación a la central, se oirán 2 tonos de aviso largos (biiip).	
2.	Antes de transcurridos 5 segundos, oprima y mantenga apretado el botón ■ del transmisor a memorizar (durante alrededor de 3 segundos)	
3.	Suete el botón ■ cuando oiga el primero de los 3 tonos de aviso que confirman la memorización	

Hasta que no se programa la dirección de movimiento, cada mando recibido por el motor es señalado con un tono de aviso breve.


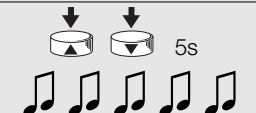
Tabla "A2"	Programación de la dirección del movimiento (fig. 12)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso prolongado (después de alrededor de 5 segundos)	
2.	Oprima y mantenga apretados ambos botones ▲ y ▼ (por alrededor de 5 segundos) hasta que oiga 2 breves tonos de aviso que indican que está adentro del procedimiento de programación de la dirección de movimiento.	
3.	Antes de transcurridos 2 segundos, oprima el botón ▲ para programar la dirección de subida hacia el sentido antihorario u oprima el botón ▼ para programar la dirección de subida hacia el sentido horario. Tres tonos de aviso señalarán la programación de la dirección	

Nota: ahora todos los telemandos memorizados en el motor accionan el movimiento según la dirección recién programada.

Tras haber programado la dirección de movimiento, controle que el botón ▲ del transmisor efectivamente accione la apertura de la persiana o el cierre del toldo, y que el botón ▼ accione el cierre de la persiana y la bajada del toldo.

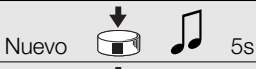
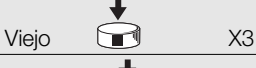


**⚠ La activación del anemómetro provoca en el motor una maniobra equivalente al botón ▲.**

De no ser correcta la dirección recién programada, es necesario cancelar la programación como descrito en la tabla "A3" y repetir la secuencia de la tabla "A2" y, en el paso n°3, usar el botón contrario.

Tabla "A3"	Borrado de la dirección de movimiento (fig. 13)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta que oiga un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos).	
2.	Oprima y mantenga apretados ambos botones ▲ y ▼ (por alrededor de 5 segundos) hasta que oiga el primero de 5 tonos de aviso que señala que se ha borrado la dirección de movimiento.	

Nota: ahora los controles remotos memorizados en el motor no accionarán más ningún movimiento hasta una nueva programación (tabla "A2")








Cuando han sido memorizados uno o varios transmisores, es posible habilitar otros de la siguiente manera:

Tabla "A4"	Memorización de otros transmisores (fig. 14)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ del transmisor nuevo hasta oír un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos)	Nuevo 
2.	Oprima lentamente 3 veces el botón ■ de un transmisor habilitado (viejo)	Viejo 
3.	Oprima de nuevo el botón ■ del transmisor nuevo.	Nuevo 
4.	Al final, 3 tonos de aviso le indicarán que el transmisor nuevo ha sido memorizado correctamente.	

Nota: Si la memoria está llena (14 códigos), 6 tonos de aviso indicarán que el transmisor no puede ser memorizado.



Si en la entrada "sensores" se conecta un sensor de viento, es posible seleccionar el nivel de activación entre 3 posibles niveles: 1° = 15 km/h, 2° = 30 km/h y 3° = 45 km/h. (de fábrica el nivel es el N° 2). Cuando el nivel es superado durante más de 3 segundos, se activa un mando que equivale al botón ▲ y se bloquean todos los demás movimientos hasta que el viento no vuelve por debajo del nivel programado. Para modificar el nivel programado:

Tabla "A5"	Cambio del nivel de activación de la protección "viento" (fig. 15)	Ejemplo
1.	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos)	 5s
2.	Oprima lentamente el botón ▲ la cantidad de veces (1, 2 ó 3) equivalente al nivel deseado	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Pasado un instante, se oír una cantidad de tonos de aviso equivalente al nivel requerido.	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Oprima el botón ■ para confirmar, 3 tonos de aviso señalan la nueva programación. Espere 5 segundos como mínimo sin confirmar para abortar el procedimiento sin cambiar el nivel anterior.	   
























Si fuera necesario borrar todos los datos contenidos en la memoria de la central de NEOPLUS, se puede ejecutar este procedimiento.

#### El borrado de la memoria es posible:

- con un transmisor no memorizado, empezando desde el punto A.
- con un transmisor memorizado, empezando el procedimiento desde el punto N° 1.

Se pueden borrar:

- sólo los códigos de los transmisores, terminando en el punto N° 4,
- todos los datos (códigos de los transmisores, dirección del movimiento, nivel del viento, dirección TTBUS, etc.) completando el procedimiento.

Tabla "A6"	Borrado de la memoria (fig. 16)	Ejemplo
➔ A	Con el motor no alimentado, active la entrada paso a paso (conecte el hilo blanco y negro) y manténgala activa hasta el final del procedimiento.	 
B	Alimente el motor y espere los 2 tonos de aviso iniciales.	  
➔ 1	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor memorizado hasta oír un tono de aviso (después de alrededor de 5 segundos).	 5s
2	Mantenga apretado el botón ▲ de un transmisor hasta que oiga 3 tonos; suelte el botón ▲ exactamente durante el tercer tono de aviso.	    
3	Mantenga apretado el botón ■ de un transmisor hasta que oiga 3 tonos; suelte el botón ■ exactamente durante el tercer tono de aviso.	    
➔ 4	Mantenga apretado el botón ▼ de un transmisor hasta que oiga 3 tonos; suelte el botón ▼ exactamente durante el tercer tono de aviso.	    
5	Si usted desea borrar todos los datos, oprima juntos, antes de 2 segundos, los dos botones ▲ y ▼ y después suéltelos.	antes de 2s  

Pasados algunos segundos, 5 tonos de aviso indican que todos los códigos de la memoria han sido borrados.

## 5) Qué hacer si ... pequeña guía en caso de problemas!

**Después de la alimentación, el motor no emite los 2 tonos de aviso y la entrada Paso a Paso no acciona ningún movimiento.** Controle que el motor esté alimentado con la tensión de red prevista; si la alimentación es correcta, es probable que haya una avería grave y entonces habrá que sustituir la central del motor.

**Después de un mando por radio se oye un tono de aviso breve y la maniobra no arranca.** Para accionar el motor con un control remoto en primer lugar hay que programar la dirección de movimiento siguiendo el procedimiento descrito en la tabla "A2".

**Después de un mando por radio se oyen 6 tonos de aviso y la maniobra no arranca.** El radiomando está desincronizado; hay que repetir la memorización del transmisor.

**Después de un mando por radio se oyen 10 tonos de aviso y después la maniobra arranca.**

El autodiagnóstico de los parámetros en la memoria ha detectado alguna irregularidad (dirección TTBUS, nivel de viento y sol, dirección del movimiento son incorrectos); controle y, si fuera necesario, repita las programaciones.

## 6) Características técnicas

Motores tubulares **NEOPLUS** : Véanse datos técnicos en la etiqueta

### Central electrónica

Alimentación : Véase el valor indicado en la etiqueta

Tensión de las señales (paso a paso, sensores) : Alrededor de 24Vdc

Temperatura de funcionamiento : -10 ÷ 50 °C

Niveles sensor viento (anemómetro) : aprox. 30 o bien 15 ó 45 km/h (con anemómetro de 0,4 Hz por km/h)

Longitud de los cables de las señales (paso a paso, sensores) : máximo 30 m si está cerca de otros cables, por el contrario 100 m.

### Radorreceptor

Frecuencia : 433.92 MHz

Codificación : 52 Bit rolling code FLOR

Alcance de los transmisores **ERGO** y **PLANO** : Estimada en 200 m al aire libre y en 35 m en el interior de edificios.

**Nice S.p.a. se reserva el derecho de modificar los productos en cualquier momento en que lo considere necesario**

## Ostrzeżenia:

### **⚠ UWAGA: mając na uwadze bezpieczeństwo personelu należy przestrzegać niniejszą instrukcję.**

Przechowywać niniejszą instrukcję do przyszłej konsultacji. W niniejszej instrukcji znajdują się ważne informacje związane z bezpieczeństwem. Nieprawidłowe instalowanie mogą stworzyć bardzo niebezpieczne sytuacje.

Silniki z serii "NEOPLUS" służą do automatyzacji ruchu rolet i markiz; każde inne ich zastosowanie jest nieprawidłowe i zabronione. Silniki przeznaczone są do użytku w zespołach mieszkaniowych; czas pracy ciągłej przewidziany jest na 4 minuty w cyklu 20%. Przy wyborze typu silnika, w zależności od jego zastosowania, należy mieć na uwadze moment nominalny i czas funkcjonowania wskazany na tabliczce znamionowej.

Minimalna średnica rury, w której może być zainstalowany silnik, ma wynosić 52 mm. Instalacja musi być wykonana przez personel techniczny i zgodnie z normami bezpieczeństwa. Przed rozpoczęciem instalowania należy oddalić niepotrzebne przewody elektryczne; wszystkie zbędne mechanizmy napędowe mają być wyłączone.

Minimalna wysokość instalowania to 2,5 m od ziemi lub od podłogi z

możliwością łatwego dostępu. Minimalna odległość w poziomie od maksymalnego punktu otwarcia markizy do jakiegokolwiek przedmiotu stałego nie może być mniejsza od 0,4 m. W urządzeniach montowanych na zewnątrz przewód zasilający zainstalować wewnątrz kanałika zabezpieczającego. Chronić silnik przed zgnieceniem, uderzeniem, spadnięciem lub kontaktem z płynami jakiegokolwiek rodzaju; nie dziurawić i nie wkręcać wkrętów na całej długości rury; nie używać więcej przełączników sterowania do tego samego silnika (rys.1). Przed wykonaniem czynności konserwacyjnych lub napraw zwrócić się do personelu technicznego.

Przyciski sterujące mają znajdować się na widoku, ale daleko od części poruszających się i na wysokości, co najmniej 1,5m. Oddalić osoby od rolety, gdy jest ona w ruchu. Nie uaktywniać markizy, gdy w jej pobliżu znajdują się osoby pracujące jak na przykład myjące okna. Gdy funkcjonują z systemem automatycznym należy także odłączyć ich zasilanie elektryczne. Nie wolno dzieciom bawić się sterownikami i pilotami; przechowywać piloty daleko od zasięgu dziecka.

Gdy są, często sprawdzać sprężyny wyrównoważenia i stan linek.

## 1) Opis produktu

W silnikach z serii "NEOPLUS" (rys.2) znajduje się centralka radiowa, która pracuje przy częstotliwości 433.92 MHz z technologią rolling code, co gwarantuje wysoki poziom bezpieczeństwa. W każdym silniku można zapisać do maksymalnie 14 pilotów z serii "ERGO" i "PLANO" (rys.3 i 4) lub radio-sensory. Po wydaniu sygnału silnik zasilany jest przez około 2 minuty a wyłącznik krańcowy zatrzymuje ruch na żądanej pozycji.

Programowanie dodatkowych funkcji możliwe jest pilotami, sygnał akustyczny będzie kierował operatora przy poszczególnych fazach. Możliwe jest kierowanie silnikami za pomocą zewnętrznego przycisku (funkcją Krok po Kroku) lub poprzez Bus "TTBUS". Opcjonalne czujniki wiatru, słońca i deszczu automatycznie uaktywniają system, kiedy warunki klimatyczne tego wymagają.

## 2) Instalowanie

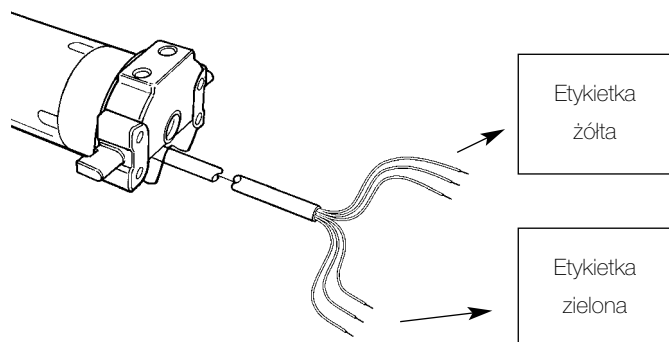
1. Wsunąć rurę na silnik (A) zawijający do momentu założenia jej na odpowiedni występ pierścienia (F).
2. Przymocować adapter do tulei (D) wkrętem M4x10, czym unika się ewentualnego ślizgania i przesuwania osiowego silnika (rys. 6).

Rysunek 5

- A:** Silnik rurowy NEOPLUS
- B:** Haczyk lub zawleczka do przymocowania
- C:** Wspornik
- D:** Adapter napędowy
- E:** Tuleja

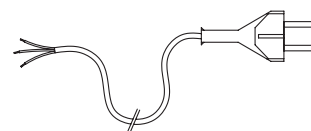
### 2.1) Połączenia elektryczne

Przewód, który służy do szybkiego podłączenia i odłączenia silnika, posiada 6 żył:

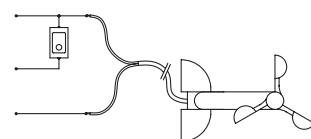


- Linia zasilania z sieci elektrycznej: Faza, Neutralna i Uziemienie
- Sygnaly sterujące niskiego napięcia (SELV): Krok po Kroku lub Bus "TTBUS" i czujniki klimatyczne

Brązowy = Faza  
Niebieski = Neutralny  
Żółto/zielone = Uziemienie



Czarny = Wspólny (0V)  
Biały = Krok po kroku + "TTBUS"  
Pomarańczowy = Czujniki klimatyczne



**⚠ Skrupulatnie przestrzegać przewidzianych połączeń; w wypadku niepewności NIE próbować ale zapoznać się z odpowiednimi szczegółowymi kartami technicznymi, które dostępne są na stronie internetowej: [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com).**

**Błędne wykonanie połączeń może spowodować uszkodzenie centrali.**

**Przy podłączeniu silnika należy zastosować wyłącznik wielobiegunowy do odłączenia od sieci elektrycznej, gdzie odległość pomiędzy stykami ma wynosić co najmniej 3 mm (wyłącznik sekcyjny lub gniazdo i wtyczka, itp.)**

### 2.1.1) Wejście "Krok po Kroku":

Do ręcznego sterowania automatyki można podłączyć prosty przycisk (pomiędzy Wspólnym i wejściem Krok po kroku). Funkcjonowanie odbywa się według sekwencji: wzniesienie-stop-obniżenie-stop.

Gdy przycisk będzie pod naciskiem ponad 3 sekundy (ale krócej niż 10 sekund) uaktywnia się zawsze ruch wzniesienia (nawijania) - (odpowiadający przyciskowi ▲ na pilocie).

Gdy przycisk będzie pod naciskiem ponad 10 sekund uaktywnia się zawsze ruch obniżania (odwijania) (odpowiadający przyciskowi ▼).

Ta specjalna funkcja może być używana do "synchronizacji" kilku silników do tego samego ruchu niezależnie od pozycji, w których się znajdują.

### 2.1.2) Wejście "TTBUS":

"TTBUS" jest to Bus rozszerzony do kontroli central sterujących silniki rolet i markiz. Bus przewiduje możliwość kontroli do 100 central, łącząc je równoległe tylko 2 przewodami (wspólny i "TTBUS").

Dodatkowe informacje umieszczone są w instrukcjach pilotów "TTBUS".

### 2.1.3) Czujniki klimatyczne:

Do wejścia "Czujników klimatycznych" (pomiędzy Wspólnym i wejściem Czujników klimatycznych) można podłączyć prosty czujnik wiatru (anemometr) lub specjalny czujnik wiatr-słońce-deszcz.

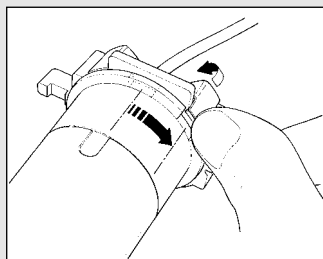
Do tego samego czujnika można połączyć, równoległe 5 central, uważając na prawidłową biegunowość sygnałów (we wszystkich silnikach przewód czarny ma być połączony do przewodu czarnego i przewód pomarańczowy do przewodu pomarańczowego).

## 2.2) Łącznik i przewód zasilający (ten rozdział jest przeznaczony tylko dla techników serwisu obsługi)

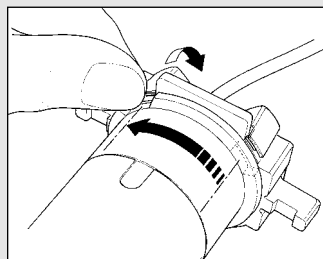
**⚠ UWAGA: gdy przewód zasilający jest uszkodzony należy go wymienić na identyczny dostępny u producenta lub w serwisie technicznym.**

**⚠ UWAGA: przewód zasilający może być odłączony przez producenta, przez jego serwis obsługi lub przez wykwalifikowany personel.**

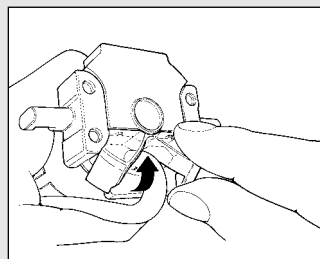
Gdy zajdzie konieczność odłączenia silnika od przewodu zasilającego postąpić tak, jak wskazano na poniższych rysunkach:



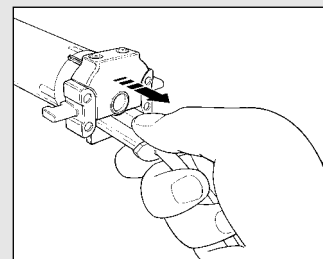
Przekręcić tuleję do momentu dopasowania nacięcia do jednego z ząbków zaczepu, po czym odcepić.



Powtórzyć czynność dostosowania dla następnego ząbka.



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



Pociągnąć i wyciągnąć złącze.

## 3) Regulacje wyłączników krańcowych

Silniki rurowe posiadają system elektronicznych wyłączników krańcowych, który przerywa ruch, kiedy roleta osiągnie pozycje graniczne zamknięcia lub otwarcia. Regulację i dostosowanie tych pozycji do każdego specyficznego przypadku wykonujemy śrubami regulacyjnymi; regulujemy „wzniesienie” (zatrzymanie w pozycji górnej) i „obniżenie (zatrzymanie w pozycji dolnej). Umieszczenie tych śrub wskazane jest na rysunkach i zależy od umiejscowienia silnika, który może znajdować się po lewej stronie (rys. 7) lub po prawej stronie (rys. 8), i w wypadku rolet, czy znajdują się na zewnątrz (rys. 9 i 10). Pozycje graniczne wyregulowane są na około 3 obroty wała.

### Regulacja "Obniżania" (odwijania):

1. Włączyć silnik w kierunku "obniżania"(odwijania) ( ▼na pilocie).
2. Poczekać na zatrzymanie się silnika (zatrzymanie, w danej pozycji,

jest spowodowane interwencją wyłącznika granicznego ▼)

3. Przekręcić śrubą regulacyjną odpowiadającą obniżaniu (odwijaniu) w kierunku wskazówek zegara (+), aż do uzyskania żądanej pozycji ( ▼na skutek regulacji silnik zatrzyma się na nowej pozycji)

### Regulacja "wzniesienia" (nawijania):

Włączyć silnik w kierunku "wzniesienia" (nawijania) ( ▲ na pilocie)

2. Zaczekać na zatrzymanie się silnika. (Zatrzymanie jest spowodowane interwencją w danej pozycji wyłącznika granicznego ▲)
3. Przekręcić śrubą regulacyjną dla wzniesienia (nawijania) w kierunku przeciwno zegarowym (-), aż do uzyskania żądanej pozycji zatrzymania ( ▲ na skutek regulacji silnik zatrzyma się na nowej pozycji).

## 4) Programowanie

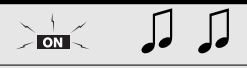

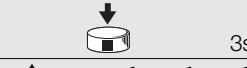


Każdy pilot zostanie rozpoznawany przez wbudowany do centrali NEOPLUS odbiornik; rozpozna on indywidualny "kod" nadajnika. Każdy nadajnik ma własny kod. Niezbędna jest więc faza "zapisywania", poprzez którą dostosowuje się centralę do rozpoznania każdego pojedynczego pilota.

Aby zarządzać silnikami pilotami należy zapisać pilot (Tabela "A1") jak i należy zaprogramować kierunek ruchu (Tabela "A2").









**⚠ UWAGA: Wszystkie sekwencje zapisywania nadajników i programowanie parametrów są określone czasowo, to znaczy, że należy je wykonać w ograniczonym czasie.**

- **Zapisywanie pilotów, gdzie przewidywane są "grupy" należy wykonać po uprzednim wyborze grupy, do której dostosuje się silnik.**
- **Programowanie drogą radiową można wykonać we wszystkich silnikach, które znajdują się w zasięgu nadajnika; zasilenie wówczas należy podłączyć tylko do tego, który będzie programowany.**

Gdy w pamięci odbiornika nie ma zapisanego żadnego kodu to zapis pierwszego pilota wykonuje się na podstawie procedury w Tabeli A1. Gdy centrala posiada już kody, to po jej włączeniu usłyszymy 2 krótkie sygnały i nie można postąpić według procedury przedstawionej w Tabeli A "zapisywanie nadajników".

Tabela "A1"	Zapisywanie pierwszego nadajnika (rys. 11)	Przykład
1.	Zaraz po zasileniu centrali usłyszymy 2 długie sygnały (biiip) "ON".	
2.	W ciągu do 5 sekund przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  wpisywanego nadajnika (na około 3 sekundy).	
3.	Zwolnić przycisk  kiedy usłyszymy pierwszy z 3 sygnałów, które potwierdzą zapisanie.	

Do momentu kiedy nie zostanie zaprogramowany kierunek ruchu, silnik, na każdy sygnał przychodzący, odpowie krótkim sygnałem (bip).





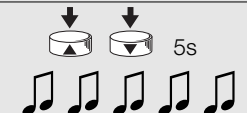
Tabela "A2"	Programowanie kierunku ruchu (rys. 12)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk  już zapisanego nadajnika aż do usłyszenia długiego sygnału (po około 5 s).	
2.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem obydwu przycisków:  i  (przez około następne 5 sekund) aż do usłyszenia 2 krótkich sygnałów (bip), które sygnalizują, że wchodzi do procesu programowania kierunku ruchu.	
3.	W ciągu do 2 sekund przycisnąć przycisk  w celu zaprogramowania kierunku wzniesienia w kierunku przeciwno zegarowym lub przycisnąć przycisk  w celu zaprogramowania kierunku wzniesienia w kierunku zegarowym. Zaprogramowanie kierunku będzie sygnalizowane 3 sygnałami (bip).	

**Uwaga:** teraz wszystkie piloty zapisane w silniku będą uaktywniały ruch według dopiero co zaprogramowanego kierunku.

Po zaprogramowaniu kierunku ruchu należy sprawdzić czy przycisk  pilota włącza efektywnie otwieranie rolety lub nawijanie markizy, a przycisk  włącza zamykanie się rolety lub odwijanie markizy.


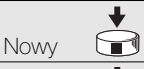



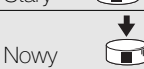

**⚠ Interwencja anemometra powoduje w silniku ruch odpowiadający przyciskowi .**

Gdy dopiero co zaprogramowany kierunek ruchu nie jest prawidłowy należy skasować programowanie według procedury opisanej Tabeli "A3" i powtórzyć programowanie według sekwencji w Tabeli "A2" w punkcie nr. 3 naciskając przeciwny przycisk.

Tabela "A3"	Kasowanie kierunku ruchu (rys. 13)	Przykład
1.	Przycisnąć i przytrzymać pod naciskiem przycisk  już zapisanego pilota aż do momentu usłyszenia sygnału "bip" (po około 5 sek.)	
2.	Przycisnąć i przytrzymać pod naciskiem dwa przyciski:  i  (przez następne 5 sekund) aż do usłyszenia jednego z 5 sygnałów, które sygnalizują skasowanie ruchu.	









**Uwaga:** Teraz wszystkie piloty zapisane w silniku nie będą kierowały żadnym ruchem aż do momentu ich ponownego zaprogramowania (tabela "A2").

Kiedy jeden lub więcej pilotów zostały zapisane można zapisać następne według poniższej sekwencji:

Tabela "A4"	Zapisywanie innych pilotów (rys. 14)	Przykład
1.	Utrzymać pod naciskiem przycisk  nowego nadajnika aż do usłyszenia sygnału (po około 5 s)	Nowy  5s
2.	Powoli 3 krotnie przycisnąć przycisk  nadajnika już wczytanego (starego)	Stary  X3
3.	Przycisnąć jeszcze raz przycisk  nowego nadajnika.	Nowy 
4.	Na zakończenie 3 sygnały potwierdzą prawidłowe zapisanie nowego nadajnika.	

**Uwaga:** Gdy pamięć jest zapełniona (14 kodów), 6 sygnałów będzie oznaczało, że nadajnik nie będzie zapisany.

Gdy na wejście „czujników” zostanie podłączony czujnik wiatru możliwe będzie wykonanie wyboru jednego z 3 możliwych poziomów czułości: 1 = 15Km/godz., 2 = 30Km./godz. i 3 = 45 Km/godz (fabrycznie ustawienie to poziom nr.2). Kiedy poziom zostanie przekroczony na ponad 3 sekundy, uaktywnia się funkcja przypisana do przycisku ▲ i ruch zostanie zablokowany aż do momentu, kiedy prędkość wiatru nie spadnie poniżej poziomu zaprogramowanego. Aby zmienić zaprogramowany poziom:

Tabela "A5"	Zmiana poziomu interwencji zabezpieczenia "wiatr" (rys. 15)	Przykład
1.	Przycisnąć przycisk ■ pilota już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach).	  5s
2.	Przycisnąć wolno przycisk ▲ tyle razy, ile wynosi żądany numer poziomu czułości (1, 2 lub 3).	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
3.	Po krótkiej chwili usłyszymy tyle sygnałów, jaki jest numer wybranego poziomu	 X1= 15 km/h X2= 30 km/h X3= 45 km/h
4.	Przycisnąć przycisk ■ aby potwierdzić, 3 sygnały potwierdzą nowe ustawienie. Aby wyjść z procedury bez zmiany poprzedniego poziomu należy odczekać 5 sekund bez potwierdzenia	   



Gdy znajdzie konieczność wykasowania całej zawartości pamięci w centrali NEOPLUS, można postąpić według poniższej procedury.

#### Kasowanie pamięci możliwe jest:

- nie zapisanym nadajnikiem począwszy od punktu A.
- już wcześniej zapisanym nadajnikiem procedurą od punktu N 1

Można wykasować:

- tylko kody nadajników kończąc na punkcie N 4
- wszystkie dane (kody nadajników, pozycje, poziom wiatru, adresy TTBUS, itp.) wykonując całą procedurę.

Tabela "A6"	Kasowanie pamięci (rys. 16)	Przykład
➔ A	Podczas gdy silnik nie jest zasilany uaktywniamy wejście Krok po kroku, wejście to ma być aktywne do momentu zakończenia procedury (podłączyć przewód biały i czarny)	 
B	Podłączyć zasilanie do silnika i odczekać na 2 początkowe sygnały.	  
➔ 1	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika już wpisanego aż do usłyszenia sygnału (po około 5 sekundach).	  5s
2	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ▲ nadajnika aż do usłyszenia 3 sygnałów; zwolnić przycisk ▲ dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	   
3	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ■ nadajnika aż do usłyszenia 3 bip; zwolnić przycisk ■ dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	   
➔ 4	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem ▼ przycisk nadajnika aż do usłyszenia 3 sygnałów; zwolnić przycisk ▼ dokładnie w momencie trwania trzeciego sygnału.	   
5	Gdy chcemy skasować wszystkie dane to w ciągu 2 sekund przycisnąć jednocześnie ▲ i ▼, później zwolnić je.	w ciągu do 2s  

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

## 5) Co zrobić, kiedy... czyli mały poradnik w momencie, kiedy coś jest nie tak!

### Po podłączeniu zasilania silnik nie wydaje 2 sygnałów i wejście Krok po kroku nie steruje żadnym ruchem.

Sprawdzić czy silnik podłączony został do sieci z odpowiednim napięciem, gdy zasilanie jest właściwe to jest możliwe, że silnik jest wadliwy i powinien być wymieniony.

### Po wydaniu polecenia drogą radiową słyszymy 6 sygnałów, ale ruch nie odbywa się.

Aby włączyć silnik pilotem należy najpierw zaprogramować kierunek ruchu według procedury opisanej w tabeli "A2".

### Po wydaniu polecenia słyszymy 6 sygnałów i ruch nie startuje.

Pilot nie został zsynchronizowany, należy powtórzyć zapisywanie nadajnika.

### Po wydaniu polecenia słyszymy 10 sygnałów i później ruch startuje.

Autodiagnoza parametrów w pamięci odczytała jakąś anomalię (błędna pozycja, adres TTBUS, poziom wiatru i słońca, kierunek ruchu). Sprawdzić i ewentualnie powtórzyć programowanie.

## 6) Dane techniczne

Silniki rurowe z serii **NEOPLUS** : Patrz dane techniczne na etykiecie

### Centrala elektroniczna

Zasilanie : Patrz dane techniczne na etykiecie

Napięcie sygnałów (krok po kroku, czujniki) : Circa 24Vdc

Temperatura funkcjonowania : -10 ÷50 °C

Poziom czujnika wiatru (anemometr) : Około 30 lub 15 lub 45 km/godz. (przy anemometrze)

Długość przewodów, sygnałów (krok po kroku, czujniki) : do 100m, w pobliżu innych przewodów do 30m

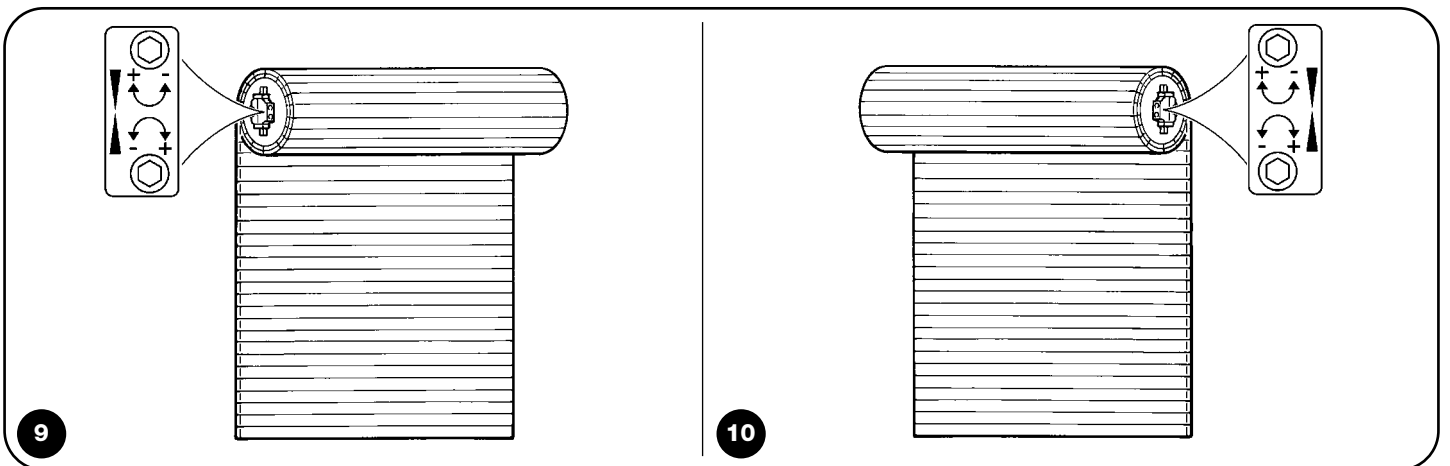
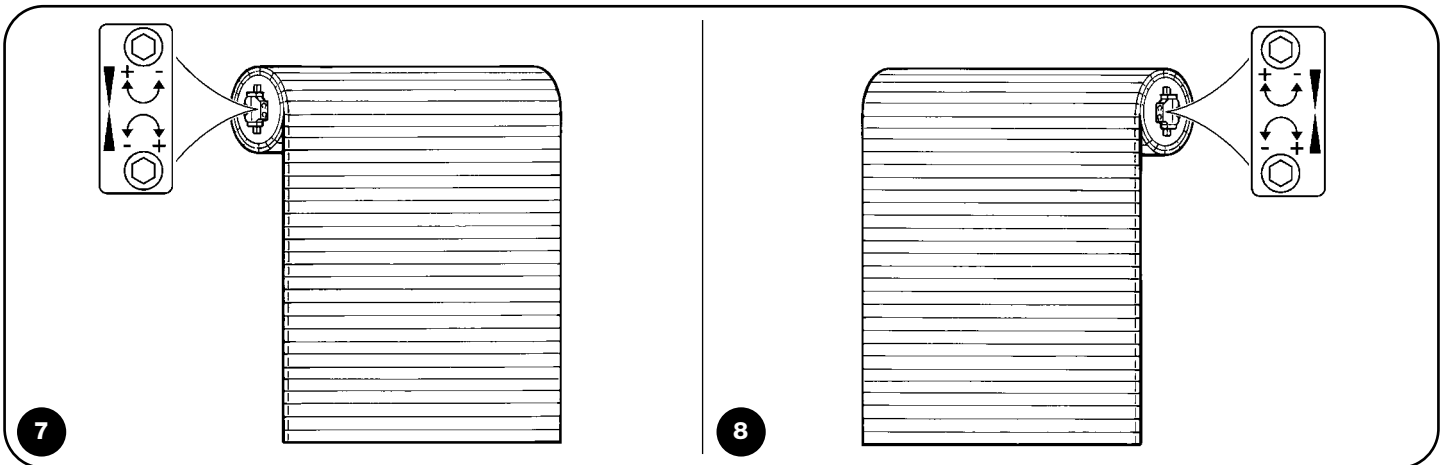
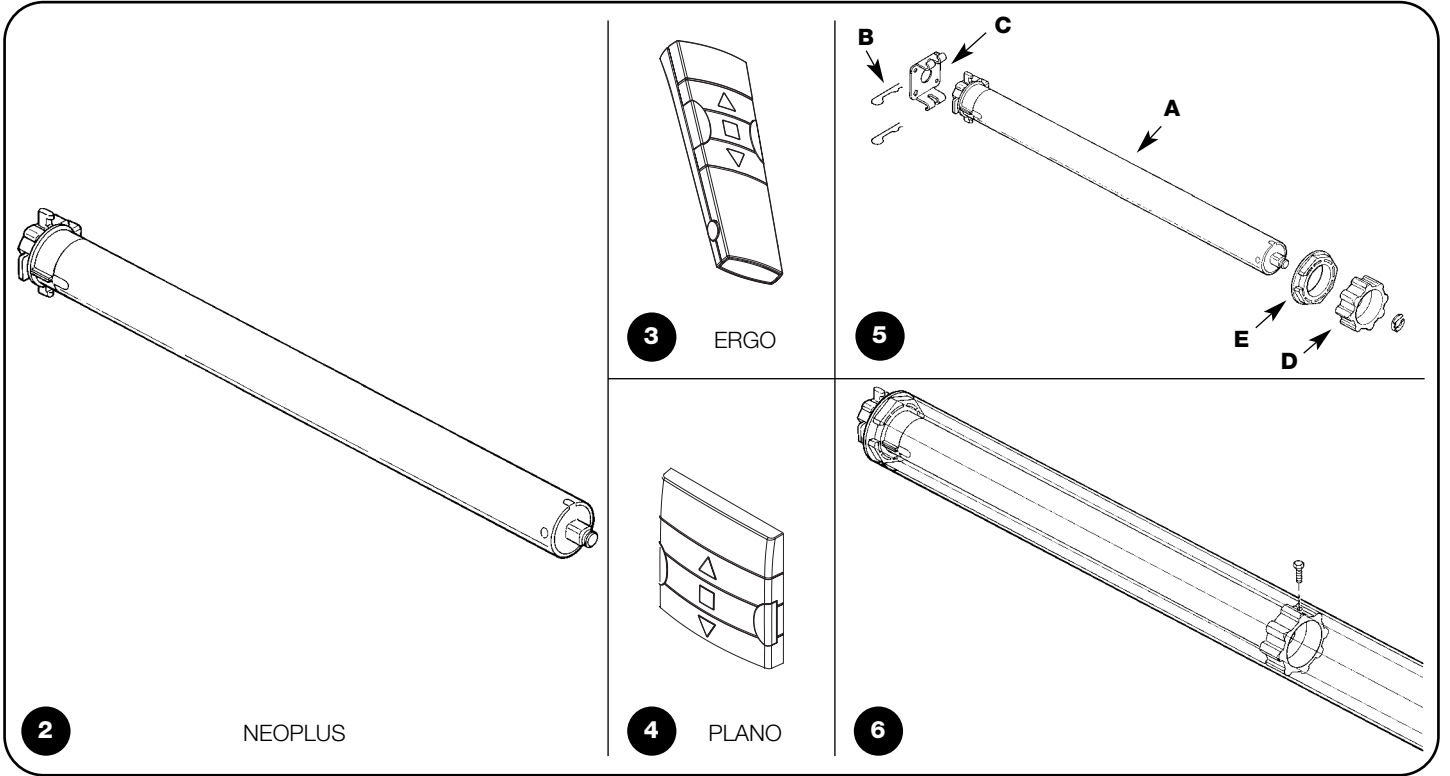
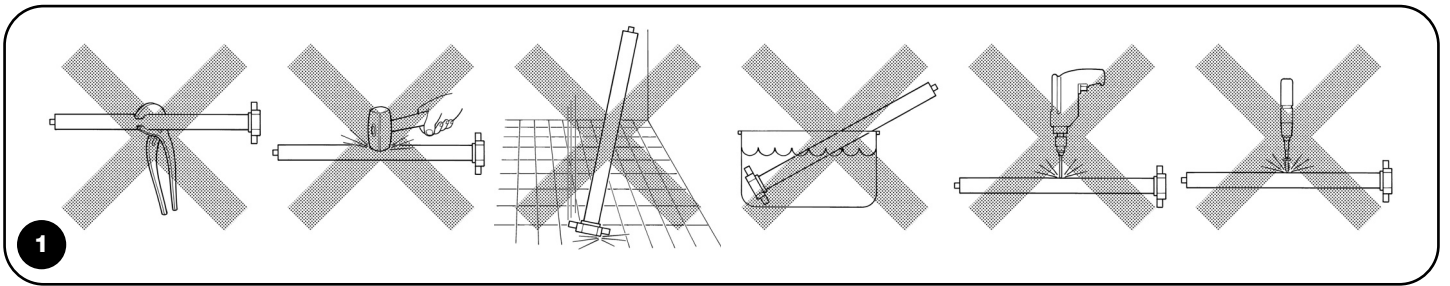
### Odbiornik radiowy

Częstotliwość : 433.92 MHz





Kodowanie : 52 Bit rolling code (kod dynamicznie zmienny) FLOR







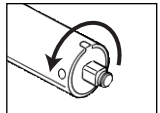
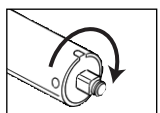

Zasięg nadajników **ERGO** i **PLANO** : określony na 200 m w wolnej przestrzeni i 35 m wewnątrz budynków





**Firma Nice S.p.a. rezerwuje sobie prawo do wprowadzenia zmiany w produktach w każdym momencie gdy będzie uważała to za konieczne.**

























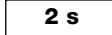







**11**   ~3 s  

**12** +5 s   +5 s       

**13** +5 s   +5 s  

**14** +5 s   X3  X1  

**15** +5 s   X1= 15 Km/h   X2= 30 Km/h   X3= 45 Km/h

**16** +5 s   3° bip   3° bip    
 3° bip   Only TX      
 All      


**Dichiarazione di conformità**

N°: AXIS RATIO Rev 1

**declaration of conformity**

NEOPLUS è prodotto da MOTUS S.p.a. I (TV) ed è identico al corrispettivo modello AXIS RATIO. Motus S.p.a. è una società del gruppo Nice S.p.a.  
 NEOPLUS is produced by Motus S.p.a. (TV) I and is identical of the corresponding model AXIS RATIO. 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 RATIO"

declares that the product: "AXIS RATIO"

motoriduttore per tapparelle; tende da sole e serrande

gear motor for rolling shutters, awnings and blinds

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) / 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

2 Dicembre 2002

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](http://www.niceforyou.com)