

Avvertenze e precauzioni per la sicurezza:

Il presente manuale contiene importanti istruzioni di sicurezza per l'INSTALLAZIONE e l'USO del prodotto.

INSTALLAZIONE:

⚠ L'installazione non corretta può causare gravi ferite. Per questo motivo, durante le fasi del lavoro, si raccomanda di seguire attentamente tutte le istruzioni di installazione contenute in questo manuale.

USO DEL PRODOTTO:

⚠ Nell'uso quotidiano del prodotto, ricordare che per la sicurezza delle persone è importante seguire attentamente queste istruzioni. Conservare infine il manuale per poterlo consultare in futuro.

I motori serie NEOMAT-A, nelle versioni NEOMAT-SA con Ø35mm, NEOMAT-MA con Ø45mm e NEOMAT-LA con Ø58mm sono stati realizzati per automatizzare il movimento di avvolgibili e tende da sole; ogni altro uso è improprio e vietato. I motori sono progettati per uso residenziale, è previsto un ciclo di lavoro continuo massimo di 4 minuti. 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 rullo avvolgitore su cui il motore può essere installato è 40mm per NEOMAT-SA, 52mm per NEOMAT-MA con coppie fino a 35Nm, 60mm per NEOMAT-MA con coppie maggiori di 35Nm e 70mm per NEOMAT-LA.

L'installazione deve essere eseguita da personale tecnico nel pieno rispetto delle norme di sicurezza. Prima dell'installazione devono essere allontanati tutti i cavi elettrici non necessari; tutti i meccanismi non necessari per il funzionamento motorizzato devono essere disattivati. Le parti in movimento del motore devono essere protette se questo è montato ad una altezza inferiore a 2,5m. Nelle tende da sole, la distanza in orizzontale tra la tenda completamente aperta e qualsiasi oggetto permanente deve essere garantita ad almeno 0,4m.

Il cavo di alimentazione in PVC in dotazione ai motori serie NEOMAT-A li rendono adatti ad essere installati all'interno; per uso esterno occorre proteggere tutto il cavo con un tubo d'isolamento; oppure richiedere lo specifico cavo tipo S05RN-F.

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; vedere figura 1. L'interruttore di comando deve essere a vista dell'applicazione ma distante dalle parti in movimento e posto ad una altezza di almeno 1,5m. Non eseguire modifiche su nessuna parte se non previste nelle presenti istruzioni; operazioni di questo tipo possono solo causare malfunzionamenti; NICE declina ogni responsabilità per danni derivati da prodotti modificati.

Rivolgersi a personale tecnico competente per manutenzioni e riparazioni.

Mantenere le persone distanti dall'avvolgibile 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.

⚠ In caso di pioggia per evitare il fenomeno delle sacche d'acqua è necessario ritrarre la tenda a braccio se la pendenza è minore del 25% o del valore raccomandato dal fabbricante.

⚠ In caso di formazione di ghiaccio; il funzionamento potrebbe danneggiare l'avvolgibile.

⚠ Alcune fasi della programmazione possono sfruttare i fermi meccanici dell'avvolgibile (tappi e/o molle anti-intrusione). In questo caso è indispensabile scegliere il motore con la coppia più adatta all'applicazione considerando l'effettivo sforzo evitando motori troppo potenti.

1) Descrizione del prodotto

I motori serie NEOMAT-A, nelle versioni NEOMAT-SA con Ø35mm, NEOMAT-MA con Ø45mm e NEOMAT-LA con Ø58mm sono dei motori elettrici, completi di riduzione di giri, che terminano ad una estremità con un apposito albero sul quale possono essere inserite le ruote di trascinamento; vedere figura 2. Il motore viene installato inserendolo dentro al tubo dell'avvolgibile (tapparella o tenda) ed è in grado di muovere l'avvolgibile in salita od in discesa.

La centrale incorporata nel motore dispone anche di un sistema di finecorsa elettronico ad elevata precisione che è in grado di rilevare costantemente la posizione dell'avvolgibile.

Attraverso una operazione di programmazione vengono memorizzati i limiti del movimento, cioè tapparella o tenda chiusa e tapparella o tenda aperta (più eventuali posizioni intermedie); dopo ogni comando il movimento si fermerà automaticamente al raggiungimento di queste posizioni.

I motori serie NEOMAT-A contengono anche un con ricevitore radio 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 trasmettitori delle serie ERGO, PLANO e NICEWAY; vedere figura 3; che permettono il comando a distanza del motore, oppure fino a 3 radiosensori di vento e sole "VOLO-S-RADIO" che comandano automaticamente il motore in funzione della situazione climatica.

La programmazione dei finecorsa e di alcune funzioni aggiuntive è possibile direttamente dai trasmettitori ed un "Bip" acustico ne guiderà le varie fasi. È disponibile un ingresso per comandare i motori anche con un pulsante esterno (con funzione Passo-Passo) oppure via Bus "TTBUS".

In alternativa al pulsante Passo-Passo, su TTBUS è possibile collegare la specifica fotocellula F210S che rileva la presenza di eventuali ostacoli e impedisce la manovra la manovra di discesa, per i dettagli vedere le istruzioni della fotocellula F210S (solo su NEOMAT-MA e NEOMAT-LA).

Sull'ingresso dei sensori climatici si possono collegare sensori opzionali di vento, sole e pioggia che attivano automaticamente il motore quando le condizioni climatiche lo richiedono.

L'ingresso dei sensori può essere utilizzato (in alternativa al collegamento dei sensori climatici) anche per collegare direttamente un bordo sensibile con resistenza costante 8,2KΩ, per garantire il funzionamento sicuro dell'automazione quando le necessità lo richiedono.

2) Installazione

⚠ L'installazione non corretta può causare gravi ferite

Preparare il motore con la seguente sequenza di operazioni:

1. Infilare la corona del finecorsa (E) sul motore (A) fino ad inserirsi nella corrispondente ghiera del finecorsa (F) facendo combaciare le due scanalature; spingere sino alla battuta come indicato da Fig. 5.
2. Inserire la ruota di trascinamento (D) sull'albero del motore.
Su NEOMAT-SA il fissaggio della ruota di trascinamento (D) è automatico a scatto.
3. Su NEOMAT-MA; fissare la ruota di trascinamento con il seeger a pressione. Su NEOMAT-LA fissare la ruota di trascinamento con la rondella ed il dado M12.
4. Introdurre il motore così assemblato nel rullo di avvolgimento fino ad inserire anche l'estremità della corona (E). Fissare la ruota di trascinamento (D) al rullo di avvolgimento mediante vite M4x10 in modo da evitare possibili slittamenti e spostamenti assiali del motore (fig. 6).
5. Infine bloccare la testa del motore all'apposito supporto (C), con l'eventuale distanziale mediante i fermagli o la copiglia (B).

- A:** Motore tubolare NEOMAT-A
- B:** Fermagli o copiglie per fissaggio
- C:** Supporto e distanziale
- D:** Ruota di trascinamento
- E:** Corona a folle
- F:** Ghiera a folle

2.1) Collegamenti elettrici

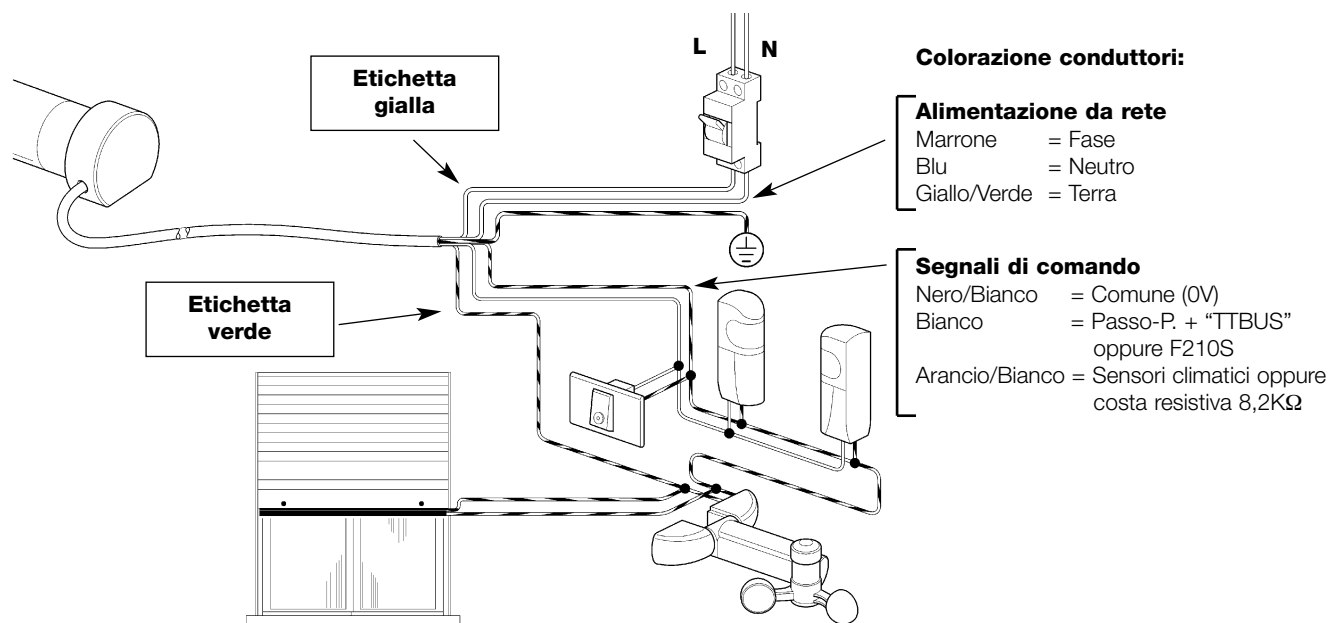
⚠ Nei collegamenti dei motori è necessario prevedere un dispositivo onnipolare di sconnessione dalla rete elettrica con distanza tra i contatti di almeno 3 mm (sezionatore oppure spina e presa ecc.).

⚠ 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".

Un collegamento errato può provocare guasti o situazioni di pericolo.

Il cavo per i collegamenti elettrici dei motori NEOMAT-SA, NEOMAT-MA e NEOMAT-LA dispongono di 6 conduttori; 3 conduttori (etichetta gialla) servono per l'alimentazione da rete e 3 conduttori (etichetta verde) servono per i segnali di comando.

Per i collegamenti elettrici vedere lo schema sottostante. I dispositivi di connessione non sono forniti col prodotto.



2.1.1) Alimentazione da rete (Marrone + Blu + Giallo/Verde):

L'alimentazione elettrica alla tensione di rete deve essere collegata sui conduttori: Marrone (Fase); Blu (Neutro) e Giallo/Verde (Terra).

⚠ Non collegare per nessun motivo l'alimentazione da rete (230V o 120V) negli altri conduttori.

2.1.2) Ingresso "Passo-Passo" (Bianco + Nero/Bianco):

Per comandare l'automazione in modo manuale è possibile collegare un semplice contatto di un pulsante tra i conduttori Bianco (ingresso Passo-Passo) e Nero/Bianco (Comune); il modo di funzionamento segue la sequenza: salita-stop-discesa-stop.

Se il pulsante viene mantenuto premuto per più di 3 secondi (ma meno di 10) si attiva sempre una manovra di salita (corrispondente al tasto ▲ dei trasmettitori). 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.

2.1.3) Ingresso "TTBUS" (Bianco + Nero/Bianco):

Il "TTBUS" è un Bus sviluppato per poter controllare singolarmente motori o centrali di comando, fino a 20 dispositivi, semplicemente collegandoli tutti in parallelo utilizzando solo 2 conduttori. Ulteriori informazioni sono contenute nelle istruzioni nei prodotti TTBUS compatibili.

All'ingresso TTBUS è possibile collegare i programmatori TTP oppure TTI che consentono di semplificare le operazioni di programmazione e gestione degli impianti; per ulteriori informazioni consultare i relativi manuali.

2.1.4) Ingresso "Fotocellula F210S" (Bianco + Nero/Bianco) (solo per versioni NEOMAT-MA e NEOMAT-LA):

Nell'ingresso "Fotocellula F210S" è possibile collegare la specifica fotocellula F210S per rilevare la presenza di eventuali ostacoli ed impedire così la manovra di discesa. Ulteriori informazioni sui collegamenti sono presenti nel manuale di istruzioni della fotocellula F210S.

⚠ Nel caso si voglia utilizzare le fotocellule F210S è necessario memorizzare i trasmettitori prima di effettuare il collegamento delle fotocellule (vedi tabella A1).

⚠ Gli ingressi Passo-Passo, TTBUS ed F210S sono alternativi uno all'altro poiché utilizzano fisicamente gli stessi conduttori Bianco + Nero/Bianco; quindi può essere usato un tipo di ingresso alla volta.

2.1.5) Sensori climatici (Nero/Bianco + Arancio/Bianco):

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/Bianco va collegato con il Nero/Bianco e l'Arancio/Bianco con l'Arancio/Bianco).

2.1.6) Ingresso bordo sensibile resistivo (Nero/Bianco + Arancio/Bianco):

È possibile collegare un bordo sensibile resistivo (di valore costante 8,2KΩ).

Per le programmazioni e il funzionamento in caso di intervento del bordo sensibile resistivo vedi paragrafo 4.3.3

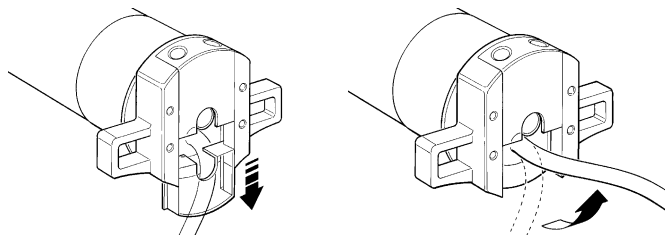
⚠ Gli ingressi sensori climatici e bordo sensibile resistivo sono alternativi uno all'altro poiché utilizzano fisicamente gli stessi conduttori Nero/Bianco + Arancio/Bianco; quindi può essere usato un tipo di ingresso alla volta.

2.2) Direzione uscita cavo

(questo capitolo è relativo solo alla versione NEOMAT-LA).

Nel caso si desideri modificare la direzione di uscita del cavo, è sufficiente:

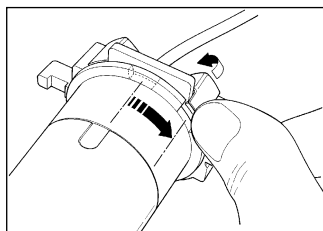
1. Sfilare la protezione tirandola verso l'esterno.
2. Piegarlo nella direzione desiderata.
3. Inserire la protezione premendola con forza nella propria sede.



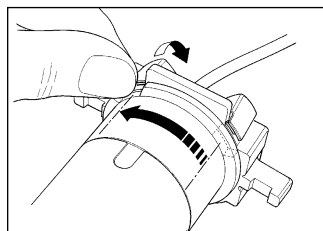
2.3) Connettore e cavo di alimentazione (questo capitolo è relativo solo alla versione NEOMAT-MA ed è rivolto solo al personale tecnico dell'assistenza).

⚠ Se il cavo di alimentazione fosse danneggiato dovrà essere sostituito da uno identico disponibile presso il costruttore o il suo servizio di assistenza.

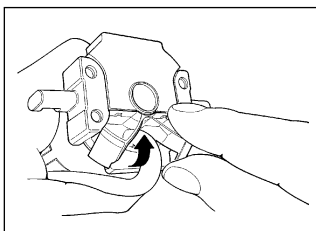
Qualora sia necessario scollegare il motore dal cavo di alimentazione; agire come indicato nelle figure seguenti:



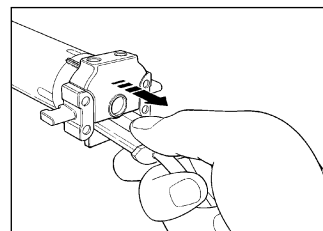
Ruotare la ghiera fino a far coincidere lo smusso con uno dei denti di aggancio, quindi sganciare.



Ripetere l'operazione per l'altro dente



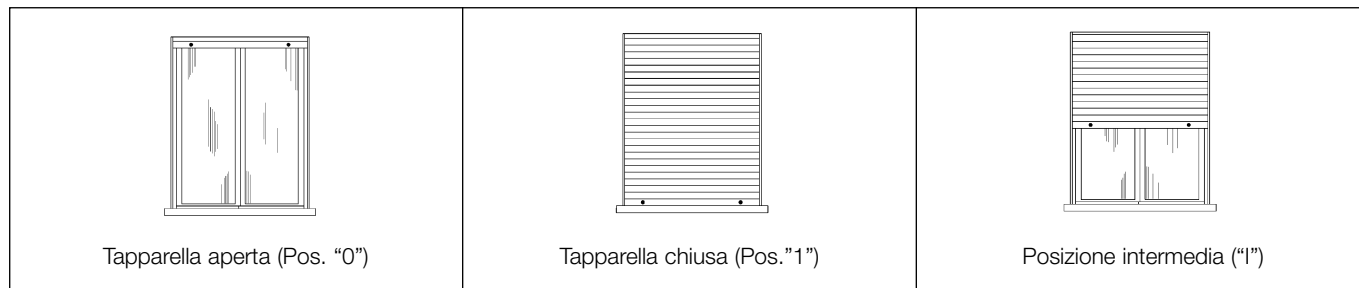
Piegare il cavo verso l'interno e togliere la protezione ruotandola delicatamente verso l'esterno



Sfilare il connettore tirandolo

3) Regolazioni

I motori tubolari serie NEOMAT-A dispongono di un sistema di fine corsa elettronico, la centrale elettronica interrompe il movimento quando l'avvolgibile raggiunge le posizioni di chiusura e di apertura programmate. Queste posizioni vanno memorizzate con una opportuna programmazione che deve essere fatta direttamente con motore installato e l'avvolgibile completamente montata, per semplicità si farà riferimento ad una tapparella. Se le posizioni "0" (tapparella aperta) e "1" (tapparella chiusa) non sono ancora state memorizzate è possibile comandare ugualmente il motore ma il movimento avverrà a uomo presente. E' possibile programmare anche una posizione intermedia (Pos. "1") per una apertura parziale della tapparella.



4) Programmazione

La fase di programmazione è divisa in 3 parti:

1. Memorizzazione dei trasmettitori
2. Programmazione delle posizioni "0" e "1"
3. Programmazioni opzionali

Affinché un trasmettitore possa comandare un motore serie NEOMAT-A è necessario eseguire la fase di memorizzazione come indicato in tabella A1.

ATTENZIONE:

- **Tutte le sequenze di memorizzazione sono a tempo, cioè devono essere eseguite entro i limiti di tempo previsti.**
- Con trasmettitori che prevedono più "gruppi", prima di procedere alla memorizzazione occorre scegliere il gruppo del trasmettitore al quale associare il motore.
- La memorizzazione via radio può avvenire in tutti i ricevitori che si trovano nel raggio della portata del trasmettitore; è quindi opportuno tenere alimentato solo quello interessato all'operazione.

E' possibile verificare se nel motore vi sono già dei trasmettitori memorizzati; a questo scopo è sufficiente verificare la durata dei bip acustici emessi al momento dell'accensione del motore.

Verifica dei trasmettitori memorizzati

2 bip lunghi		Nessun trasmettitore memorizzato
2 bip brevi		Vi sono già dei trasmettitori memorizzati

4.1) Programmazione dei trasmettitori

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

Quando la memoria non contiene nessun codice si può procedere all'inserimento del primo radiocomando con la seguente modalità:

Tabella "A1"	Memorizzazione del primo trasmettitore (in Modo I)	Esempio
1.	Collegare il motore all'alimentazione da rete, subito si sentiranno 2 bip lunghi	
2.	Entro 5 secondi premere e tener premuto il tasto ■ del trasmettitore da memorizzare (circa 3 secondi).	3s
3.	Rilasciare il tasto ■ al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	

Per memorizzare altri trasmettitori vedere tabella A2

Quando uno o più trasmettitori sono già stati memorizzati, è possibile memorizzarne altri come indicato in tabella "A2".

Tabella "A2"	Memorizzazione di altri trasmettitori (in Modo I)	Esempio
1.	Premere e tenere premuto il tasto ■ del nuovo trasmettitore (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto ■	Nuovo 5s
2.	Premere lentamente per 3 volte il tasto ■ di un trasmettente vecchio e già memorizzato	Vecchio X3
3.	Premere ancora il tasto ■ del nuovo trasmettitore Rilasciare il tasto ■ al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	Nuovo

Nota: se la memoria è piena (14 trasmettitori) si sentiranno 6 Bip ed il trasmettitore non potrà essere memorizzato.

4.2) Programmazione delle posizioni "0" e "1"

Nel caso di automatizzazioni di tapparelle si possono presentare sostanzialmente 3 casi, questi sono riconducibili alla presenza o meno di elementi di "blocco" della corsa della tapparella: "tappi" di fine corsa in salita (che limitano l'apertura massima) e/o "molle anti-intrusione" (che impediscono di alzare manualmente la tapparella quando è completamente chiusa).

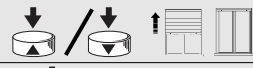
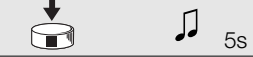

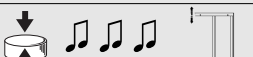




A seconda della presenza o meno di questi limiti di corsa meccanici (tappi e/o molle) la programmazione dei fine corsa può essere fatta in maniera diversa:

Programmazione manuale dei finecorsa (Non sono necessari tappi o molle anti-intrusione)

Programmazione semiautomatica dei finecorsa (E' necessaria la presenza dei tappi in salita)







Programmazione automatica dei finecorsa (E' necessaria sia la presenza dei tappi in salita che delle molle anti-intrusione in discesa)

Per programmare le posizioni bisogna utilizzare un telecomando già memorizzato. Fino a quando nella centrale non vengono memorizzate le posizioni "0" e "1" valide, i movimenti sono a uomo presente. Inizialmente la direzione del motore non è definita, ma al completamento della programmazione la direzione del motore viene automaticamente assegnata ai tasti dei telecomandi.

Tabella "A3"	Programmazione MANUALE delle Posizioni "0" e "1"	Esempio
1.	Premere e tenere premuto il tasto ▲ o il tasto ▼ di un telecomando memorizzato fino a portarsi nella posizione di apertura desiderata	
2.	Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
3.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
4.	Premere il tasto ▲ fino a quando 3 bip e un breve movimento segnalano che la posizione di apertura ("0") è stata memorizzata	
5.	Premere e tenere premuto il tasto ▲ o il tasto ▼ del telecomando memorizzato fino a portarsi nella posizione di chiusura desiderata	
6.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
7.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
8.	Premere il tasto ▼ fino a quando 3 bip e un breve movimento segnalano che la posizione di chiusura ("1") è stata memorizzata	

Nota: Ora il tasto ▲ comanderà la manovra di salita mentre il tasto ▼ quella di discesa.

La manovra in salita e quella in discesa si fermeranno in corrispondenza delle posizioni programmate.

Tabella "A4"	Programmazione SEMIAUTOMATICA delle Posizioni "0" e "1"	Esempio
1.	Premere e tenere premuto il tasto ▲ o il tasto ▼ di un telecomando memorizzato fino a quando si raggiunge l'apertura completa della tapparella e il motore si ferma automaticamente sui tappi in salita.	
2.	Premere e tenere premuto il tasto ▼ che fa scendere la tapparella	
3.	Rilasciare il tasto ▼ quando la tapparella raggiunge la posizione desiderata ("1")	
4.	Tenere premuto il tasto ■ del trasmettitore fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
5.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
6.	Premere il tasto ▼ fino a quando 3 bip e un breve movimento segnalano che la posizione di chiusura ("1") è stata memorizzata	

Nota: Ora il tasto ▲ comanderà la manovra di salita mentre il tasto ▼ quella di discesa.

In salita la tapparella si fermerà in battuta sui tappi, in discesa in corrispondenza della posizione programmata.

Tabella "A5"	Programmazione AUTOMATICA delle Posizioni "0" e "1"	Esempio
1.	Verificare che la tapparella sia a metà corsa circa, eventualmente utilizzare i tasti ▲ e ▼ di un telecomando già memorizzato per spostare la tapparella a metà della corsa.	
2.	Premere e tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi) e rilasciare.	
3.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
4.	Rilasciare e premere nuovamente il tasto ■ fino a sentire 2 bip lenti	
5.	La tapparella dovrà muoversi verso l'alto, se il movimento è verso il basso bisogna premere il tasto ▲ per far muovere la tapparella verso l'alto	
6.	La procedura a questo punto proseguirà automaticamente : prima verrà trovata la posizione "0" in corrispondenza dei tappi in apertura e successivamente la posizione "1" in corrispondenza delle molle anti-intrusione in chiusura.	
7.	La procedura si concluderà con la tapparella completamente chiusa e con una segnalazione sonora di 3 bip	

Nota: Ora il tasto ▲ comanderà la manovra di salita mentre il tasto ▼ comanderà la manovra di discesa.

La manovra in salita e quella in discesa si fermeranno poco prima dei limiti ricercati.

4.3) Programmazioni opzionali

Tutte le programmazioni opzionali sono possibili solo dopo aver programmato le posizioni "0" e "1"

4.3.1) Memorizzazione della posizione intermedia "1"

Se è memorizzata una posizione intermedia "1" è possibile muovere la tapparella nella posizione programmata premendo contemporaneamente i 2 tasti ▼ ▲ del trasmettitore. Per memorizzare la posizione intermedia seguire questa procedura:

Tabella "A6"	Programmazione posizione intermedia "1"	Esempio
1.	Utilizzando i tasti ▲ ■ ▼ di un telecomando portare la tapparella dove si desidera memorizzare la posizione "1"	
2.	Tenere premuto il tasto ■ fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
3.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
4.	Premere contemporaneamente i tasti ▼ ▲ fino a quando 3 bip segnalano che la quota è stata memorizzata	

4.3.2) Cancellazione delle posizioni memorizzate

Per modificare le posizioni memorizzate è necessario prima cancellarle e poi riprogrammare le nuove posizioni.

Tabella "A7"	Cancellazione della posizione intermedia "1"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
3.	Premere contemporaneamente i tasti ▲ ▼ fino a quando 5 bip segnalano che la posizione intermedia è stata cancellata	

Ora sarà possibile programmare la nuova posizione intermedia (Tabella "A6")

Tabella "A8"	Cancellazione posizioni "0" e "1"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	
2.	Rilasciare e premere nuovamente per altri 5 secondi il tasto ■ fino a sentire 4 bip veloci	
3.	Premere il tasto ▲ (nel caso sia stata effettuata la programmazione automatica o manuale) o il tasto ▼ (nel caso di programmazione semiautomatica), fino a quando 5 bip segnalano che le posizioni "0" e "1" sono state cancellate	

ATTENZIONE: Dopo aver cancellato le posizioni "0" e "1" la tapparella si muoverà a uomo presente ed è necessario memorizzare le nuove posizioni (Tabelle "A3", "A4", "A5")

4.3.3) Programmazione bordo sensibile su ingresso sensori

In caso di necessità è possibile usare l'ingresso utilizzato normalmente per i sensori climatici per collegare un bordo sensibile di sicurezza a resistenza costante 8.2KΩ. In questo caso l'intervento del bordo sensibile di sicurezza sopra una opportuna quota programmata provoca l'arresto del motore ed una breve inversione. Per attivare questa funzione è necessaria un'opportuna fase di programmazione. Mentre l'intervento del bordo sensibile sopra la posizione programmata provoca sempre un arresto e una breve inversione, il comportamento al di sotto di questa posizione è dipendente dalla funzione attivata.

Le possibilità sono:

- il motore continua a scendere fino al fine corsa basso memorizzato
- il motore si arresta appena interviene il bordo (non viene effettuata la breve inversione)
- il motore si arresta appena interviene il bordo e modifica il fine corsa basso in modo da adattare la posizione di arresto appena prima dell'intervento del bordo (possono essere necessarie alcune manovre per impostare il valore ottimale).

Tabella "A9"	Programmazione bordo sensibile su ingresso "sensori"	Esempio
1.	Portare la tapparella in una posizione superiore alla quale un intervento del bordo sensibile resistivo deve provocare l'arresto del motore e una breve inversione	
2.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore già memorizzato fino a sentire un bip (dopo circa 5 secondi)	5s
3.	Premere e tenere premuto i tasti ■ ▼ per altri 5 secondi fino a sentire 2 bip veloci.	5s
4.	Entro 4 secondi proseguire con uno dei passi seguenti per programmare il comportamento del motore quando interviene il bordo sensibile al di sotto della posizione: <ul style="list-style-type: none"> - Premere il tasto ▲ per arrestare il motore quando interviene il bordo (attivato adattamento della posizione del finecorsa basso) - Premere il tasto ■ per arrestare il motore quando interviene il bordo (nessun adattamento del finecorsa). - Premere il tasto ▼ per fare in modo che il motore prosegua fino al raggiungimento del finecorsa impostato senza effettuare fermata ed inversione. 	

Nota: Per cancellare le programmazioni e riconfigurare l'ingresso in modo da essere utilizzarlo come ingresso sensori climatici, è necessario cancellare la posizione del finecorsa basso o di quello alto (vedi tabella A8).

4.3.4) Programmazione del livello del sensore climatico "vento"

Se all'ingresso "sensori" viene collegato un sensore di vento "VOLO", "VOLO-S" o "VOLO-ST", si attiva la protezione "vento" cioè il ritiro automatico della tenda nel caso il vento superi il livello programmato. Se 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 almeno 1 minuto. E' possibile scegliere il livello di intervento tra 5 livelli: 1=5Km/h, 2=10Km/h, 3=15Km/h, 4=30Km/h e 5=45Km/h. (di fabbrica il livello è il N°3). Nel caso si utilizzi il sensore "VOLO-ST" le soglie di intervento del vento sono programmate direttamente sul sensore (vedi istruzioni "VOLO-ST").

Per modificare il livello programmato:

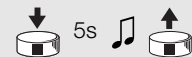


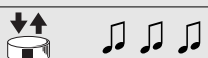
Tabella "A10"	Cambiare il livello di intervento della protezione "vento"	Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore memorizzato (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto ■	5s
2.	Premere lentamente il tasto ▲ un numero di volte (1, 2, 3, 4 o 5) pari al livello desiderato	 X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
3.	Dopo qualche istante si sentirà un numero di bip uguale al livello desiderato	 X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
4.	Premere e rilasciare il tasto ■ per confermare	

Se al punto 3 non si sente il numero di bip uguale al livello desiderato, basta non premere alcun tasto ed aspettare alcuni secondi per terminare la programmazione senza cambiare il livello.

4.3.5) Programmazione del livello del sensore climatico "sole"

Se all'ingresso "sensori" viene collegato un sensore di sole "VOLO-S" o "VOLO-ST" si attiva l'automatismo "sole" cioè la discesa automatica della tenda nel caso il "sole" superi il livello programmato. Se il livello viene superato per oltre 2 minuti, si attiva un comando equivalente al tasto ▼; in seguito, se il "sole" scende sotto il livello programmato per 15 minuti si attiva un comando equivalente al tasto ▲. L'automatismo del sole può essere disattivato inviando con i trasmettitori un comando di "Sole OFF"; successivamente può essere riattivato con un comando di "Sole ON". Con l'automatismo "sole" attivo è sempre possibile inviare comandi di movimento ▲ o ▼ che prevalgono sui comandi dell'automatismo. La protezione "vento" prevale sempre sull'automatismo "sole".

E' possibile scegliere il livello di intervento "sole" tra 5 livelli: 1=5Klux, 2=10Klux, 3=15Klux, 4=30Klux e 5=45Klux (di fabbrica il livello è il N°3). Nel caso si utilizzi il sensore "VOLO-ST" le soglie di intervento del sole sono programmate direttamente sul sensore (vedi istruzioni "VOLO-ST").

Tabella "A11" Cambiare il livello di intervento dell'automatismo "sole"		Esempio
1.	Tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore memorizzato (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto ■	
2.	Premere lentamente il tasto ▼ un numero di volte (1, 2, 3, 4 o 5) pari al livello desiderato	 X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
3.	Dopo qualche istante si sentirà un numero di bip uguale al livello desiderato	 X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
4.	Premere e rilasciare il tasto ■ per confermare	

Se al punto 3 non si sente il numero di bip uguale al livello desiderato, basta non premere alcun tasto ed aspettare alcuni secondi per terminare senza cambiare il livello.

4.4) Cancellazione della memoria

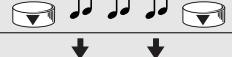
Se dovesse rendersi necessario cancellare i trasmettitori e le programmazioni, si può eseguire la sequenza indicata in tabella A12.

La cancellazione è possibile:

- con un trasmettitore **non memorizzato** iniziando la procedura dal punto A.
- con un trasmettitore **già memorizzato** iniziando la procedura dal punto 1

Si possono cancellare:

- **solo i trasmettitori** memorizzati, terminando al punto 4
- **tutto** (trasmettitori, livello sensori, indirizzo TTBUS...), completando la procedura fino al punto 6.

Tabella "A12" Cancellazione della memoria		Esempio
➤ A.	A motore non alimentato attivare l'ingresso passo-passo (collegare il filo Bianco col Bianco/Nero) e mantenerlo attivo fino alla fine della procedura	
B.	Collegare il motore all'alimentazione da rete ed attendere i bip iniziali	
➤ 1.	Premere e tenere premuto il tasto ■ di un trasmettitore (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto ■	
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.	Per cancellare tutto: Entro 2 secondi, premere entrambi i tasti ▲ e ▼	
6.	Rilasciare i tasti ▲ e ▼ al primo dei 5 bip che confermano la cancellazione	

5) Approfondimenti

I motori serie NEOMAT-A, riconoscono i trasmettitori della serie ERGO, PLANO, NICEWAY e VOLO-S-RADIO, (vedi capitolo 5.1 "Trasmettitori utilizzabili"). Inoltre con opportune procedure di memorizzazione dei trasmettitori è possibile associare a ciascun tasto del trasmettitore un particolare comando (vedi capitolo 5.2 "Programmazione trasmettitori in Modo I e Modo II").

⚠ Attenzione per le programmazioni utilizzare solamente trasmettitori memorizzati in Modo I.

5.1) Trasmettitori utilizzabili

Nella tabella A13 sono indicati i trasmettitori che possono essere utilizzati.

Tabella "A13"

Trasmettitori

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

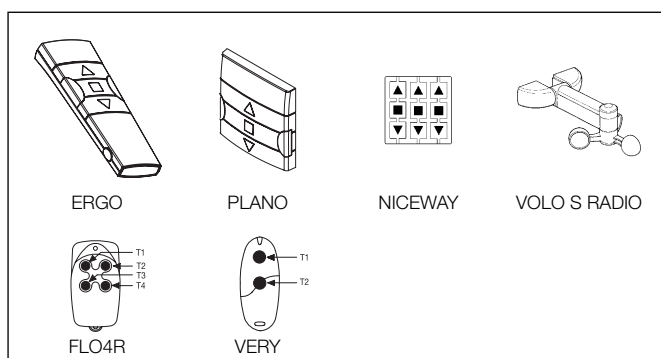
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME

VOLO-S-RADIO

NICEWAY (tutta la linea)

FLO1R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



5.2) Memorizzazione dei trasmettitori in Modo I e Modo II

Nelle tabelle "A1" e "A2" è stata descritta la memorizzazione dei trasmettitori in "Modo I" dove ad ogni tasto è assegnato un preciso comando: tasto ▲ (1) = "Salita"; tasto ■ (2) = "Stop"; tasto ▼ (3) = "Discesa".

E' possibile memorizzare i trasmettitori anche in "Modo II" questa modalità permette maggiore flessibilità dell'utilizzo dei tasti dei trasmettitori. Sullo stesso motore NEOMAT-A si possono memorizzare sia trasmettitori in Modo I che in Modo II.

5.2.1) Modo I

In Modo I, il comando associato ai tasti del trasmettitore è fisso: tasto ▲ (1) comanda la "Salita"; il tasto ■ (2) comando lo "Stop"; il tasto ▼ (3) comanda la "Discesa", un eventuale tasto 4 comanda lo "Stop". In Modo I si esegue una unica fase di memorizzazione per ogni trasmettitore e viene occupato un solo posto in memoria. Durante la memorizzazione in Modo I non ha importanza quale tasto viene premuto. Per memorizzare i trasmettitori in Modo I vedere tabelle A1 ed A2.

Modo I

Tasto	Comando
Tasto ▲ oppure 1	Salita
Tasto ■ oppure 2	Stop
Tasto ▼ oppure 3	Discesa
Tasto 4	Stop

5.2.2) Modo II

In Modo II è possibile associare ad ogni tasto del trasmettitore uno dei 4 possibili comandi: 1 = Passo-Passo; 2 = Salita-Stop; 3 = Discesa-Stop, 4 = Stop.

In Modo II si esegue una fase di memorizzazione per ogni tasto ed ognuno occupa un posto in memoria. Durante la memorizzazione in Modo II viene memorizzato il tasto premuto. Se si desidera assegnare ad un altro tasto dello stesso trasmettitore un altro comando è necessaria una nuova memorizzazione.

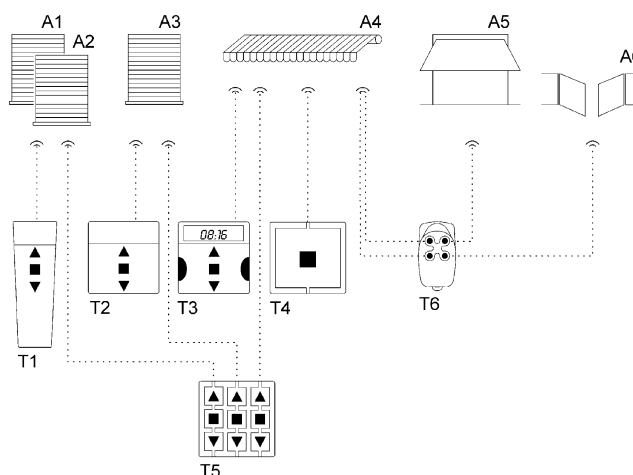
Modo II

N°	Comando
1	Passo-Passo" (salita-stop-discesa-stop...),
2	Salita-Stop (salita-stop-salita-stop...)
3	Discesa-Stop (discesa-stop-discesa-stop...)
4	Stop

5.2.3) Esempio di memorizzazione mista Modo I e Modo II

Sfruttando opportunamente le memorizzazioni in Modo I e Modo II è possibile creare dei comandi di gruppo come nell'esempio riportato in figura.

- Il trasmettitore T1 (Ergo1) memorizzato in Modo I su A1 e A2 comanda la salita, lo stop o la discesa simultaneamente sia A1 che A2.
- Il trasmettitore T2 (Plano1) memorizzato in Modo I solo su A3 comanda la salita, lo stop o la discesa solo di A3.
- Il trasmettitore T3 (Planotime) memorizzato in Modo I solo su A4 comanda la salita, lo stop o la discesa solo di A4.
- Il trasmettitore T4 (WM001C) memorizzato in Modo II (Passo-Passo) comanda solo A4.
- Il trasmettitore T5 (WM003G) memorizzato in Modo I per comandare col gruppo 1 su A1 e A2; col gruppo 2 su A3 e col gruppo 3 su A4; comanda la salita, lo stop o la discesa di A1 ed A2, A3 oppure A4.
- Il trasmettitore T6 (Flo4R) memorizzato in Modo II su A4 (tasti 1 e 3) su A5 (tasto 2) e su A6 (tasto 4) comanda la salita e la discesa di A4, oppure l'apertura del portone da garage A5 oppure l'apertura del cancello automatico A6.



ATTENZIONE:

- Con un trasmettitore memorizzato in Modo II **non è possibile** effettuare la programmazione di alcune funzioni (posizioni, livelli...) visto che in questa sequenza è richiesta la pressione di tasti diversi, ad esempio il tasto ■ ed il tasto ▲.
- Con un trasmettitore memorizzato in Modo II **non possono** essere utilizzati i comandi di "gruppo multiplo".






Quando uno o più trasmettitori sono già memorizzati, è possibile memorizzarne altri in Modo II come indicato in tabella A14.

Tabella "A14"	Memorizzazione di altri trasmettitori in Modo II	Esempio
1.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore (circa 5 secondi) fino a sentire un bip; poi rilasciare il tasto	Nuovo 5s
2.	Entro 5 secondi premere e tenere premuto il tasto di un trasmettitore vecchio e già memorizzato (circa 5 secondi) fino a sentire 2 bip, poi rilasciare il tasto	Vecchio 5s
3.	Entro 5 secondi iniziare a premere lo stesso tasto del trasmettitore vecchio un numero di volte pari al comando desiderato: 1= "passo-passo" 2= "salita" 3= "discesa" 4= "stop"	Nuovo 1-4
4.	Dopo circa 3 secondi si sentirà un numero di bip pari al comando selezionato	3s 1-4
5.	Entro 2 secondi premere lo stesso tasto del nuovo trasmettitore	Nuovo
6.	Rilasciare il tasto al primo dei 3 bip che confermano la memorizzazione	

Se al punto 5 non si sente il numero di bip uguale al comando desiderato, basta non premere alcun tasto ed aspettare alcuni secondi per terminare la programmazione senza nessuna memorizzazione.

Nota: se la memoria è piena (14 trasmettitori) si sentiranno 6 Bip ed il trasmettitore non potrà essere memorizzato.

È possibile memorizzare in modo semplice un nuovo trasmettitore mantenendo le caratteristiche del vecchio trasmettitore seguendo la procedura di tabella A15. Il nuovo trasmettitore così memorizzato eredita le caratteristiche di quello vecchio, cioè se il vecchio era memorizzato in Modo I, anche il nuovo funzionerà in Modo I, se il vecchio era memorizzato in Modo II anche il tasto del nuovo trasmettitore verrà associato allo stesso comando di quello vecchio.

Tabella "A15" Memorizzazione di altri trasmettitori		Esempio
1.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Nuovo  >3s 
2.	Premere e tener premuto il tasto già memorizzato del vecchio trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Vecchio  >3s 
3.	Premere e tener premuto il tasto da memorizzare del nuovo trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Nuovo  >3s 
4.	Premere e tener premuto il tasto già memorizzato del vecchio trasmettitore per almeno 3 secondi, poi rilasciare il tasto	Vecchio  >3s 
5.	Si sentiranno 3 bip che confermano la memorizzazione del nuovo trasmettitore	

Nota: se la memoria è piena (14 trasmettitori) si sentiranno 6 Bip ed il trasmettitore non potrà essere memorizzato.

5.3) Programmazione delle posizioni senza trasmettitore

Anche se in maniera meno agevole, è possibile programmare i limiti di corsa e le posizioni "0" e "1" senza telecomando, ma utilizzando solamente l'ingresso passo-passo.

In questo caso sono possibili solo le programmazioni SEMIAUTOMATICA e AUTOMATICA.





























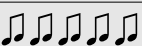
Tabella "A16" Programmazione posizioni "0" e "1" con ricerca SEMIAUTOMATICA		Esempio
1.	Attivare il comando di passo-passo; se la tapparella si muove in discesa rilasciare il comando e ripetere l'operazione.	  
2.	Tenere attivo il comando di passo-passo fino a quando il motore si ferma automaticamente perché la tapparella completamente aperta ha urtato i tappi (posizione "0"). Poi rilasciare il comando	 
3.	Utilizzando il comando di passo passo (funzionamento a uomo presente) fermare, durante il movimento di discesa, la tapparella in corrispondenza del punto di chiusura desiderato (posizione "1"), in modo tale che un successivo comando provochi la salita della tapparella	 
4.	Attivare per 2 volte consecutive (entro 2 secondi) il passo passo mantenendo attivo il secondo comando per almeno 5 secondi (motore fermo), fino a quando 3 bip e un breve movimento di salita e discesa segnalano che la posizione è stata memorizzata	  X2(X5s) 

Tabella "A17" Programmazione posizioni "0" e "1" con ricerca in AUTOMATICO		Esempio
1.	Attivare il comando di passo-passo; se la tapparella si muove in discesa rilasciare il comando e ripetere l'operazione.	  
2.	Tenere attivo il comando di passo-passo fino a quando il motore si ferma automaticamente perché la tenda è completamente avvolta (posizione "0").	 
3.	Continuare a mantenere attivo il comando per altri 5 secondi fino a quando si sentono 2 bip, rilasciare il comando.	 X5s 
4.	La tapparella inizia a muoversi in discesa per ricercare la posizione "1". La procedura può essere interrotta attivando nuovamente il comando di passo-passo	  
5.	Quando la tapparella raggiunge la completa chiusura in corrispondenza delle molle anti-intrusione, la tapparella si ferma e segnala con 3 bip l'avvenuta programmazione delle posizioni "0" e "1"	 

Nota: Tramite comando di passo-passo non è possibile memorizzare la quota di apertura parziale.

Se si vogliono modificare le posizioni è necessario cancellare tutte le impostazioni eseguite e ripetere nuovamente tutta la procedura

Tabella "A18" Cancellazione delle posizioni "0" e "1" tramite comando passo-passo		Esempio
1.	Attivare il comando di passo-passo; se la tapparella si muove in salita rilasciare il comando e ripetere l'operazione.	 3s
2.	Mantenere attivo il comando fino a quando dopo circa 3 secondi parte una manovra di salita; attivare per 2 volte consecutive (entro 2 secondi) il passo passo, mantenendo attivo il 2° comando, per fermare e far ripartire in discesa la tapparella.	  3s
3.	Ripetere il punto precedente per altre 3 volte. Al 3° tentativo la manovra in salita non parte più.	  X3
4.	Continuare a mantenere attivo il comando di passo passo per altri 10 secondi fino a quando 5 bip segnalano che tutte le posizioni sono state cancellate.	 

Nota: Dopo la cancellazione delle posizioni i movimenti sono eseguiti a uomo presente

6) Smaltimento

Come per l'installazione, anche al termine della vita di questo prodotto, le operazioni di smantellamento devono essere eseguite da personale qualificato.

Questo prodotto è costituito da vari tipi di materiali, alcuni possono essere riciclati altri devono essere smaltiti; informatevi sui sistemi di riciclaggio o smaltimento previsti dai regolamenti locali per questa categoria di prodotto.

Attenzione: alcune parti del prodotto possono contenere sostanze inquinanti o pericolose, se disperse potrebbero provocare effetti dannosi sull'ambiente e sulla salute umana.

Come indicato dal simbolo in figura è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici. Eseguire la "raccolta separata" per lo smaltimento secondo i metodi previsti dai regolamenti locali; oppure riconsegnare il prodotto al venditore nel momento dell'acquisto di un nuovo prodotto equivalente.



Regolamenti locali possono prevedere pesanti sanzioni in caso di smaltimento abusivo di questo prodotto.

7) 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 ed il motore deve essere sostituito.

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 (posizioni, indirizzo TTBUS, livello vento e sole, direzione del movimento sono errati) controllare ed eventualmente ripetere le programmazioni.

Dopo un comando il motore non si muove.

- Potrebbe essere intervenuta la protezione termica, in questo caso basta aspettare che il motore si raffreddi.
- Se è collegato un sensore di vento potrebbe essere superata la soglia impostata.
- Se collegata la fotocellula "FT210S" e/o una costa resistiva, e sono intervenute, non viene dato il consenso al movimento
- Altrimenti provare a spegnere e riaccendere il motore, se non si sentono 2 bip è probabile vi sia un guasto grave ed il motore deve essere sostituito.

In salita, prima di raggiungere la posizione prevista (pos. "0", pos. "1"), il motore si ferma e poi si sente che per altri 2 tentativi cerca di ripartire.

Può essere normale se si è eseguita la programmazione delle posizioni "0" "1" in modalità SEMIAUTOMATICA: in salita quando viene rilevato uno sforzo eccessivo, il motore viene spento per circa 1 secondo e poi si ritenta di portare a termine la manovra; verificare se ci sono ostacoli che impediscono il movimento.

In discesa o in salita prima di raggiungere la posizione prevista (pos. "0", pos. "1", pos. "1"), il motore si ferma.

Può essere normale: quando viene rilevato uno sforzo eccessivo, il motore viene spento; verificare se ci sono ostacoli che impediscono il movimento.

Il motore si muove solo a "uomo presente"

Se le posizioni "0" e "1" non sono state programmate il movimento del motore in salita e in discesa avviene solo a uomo presente. Programmare le posizioni "0" e "1".

La posizioni "0" e "1" sono programmate, ma in discesa si ha un movimento a uomo presente.

L'autodiagnosi dei parametri in memoria ha rilevato una anomalia nella posizione del motore. Comandare la tenda in salita e attendere che raggiunga la posizione "0".

8) Caratteristiche tecniche motori tubolari NEOMAT-A

Tensione di alimentazione e frequenza	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Corrente e potenza	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Coppia e velocità	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Diametro del motore	: NEOMAT-SA = Ø35mm; NEOMAT-MA = Ø45mm; NEOMAT-LA = Ø58mm
Precisione (risoluzione) del finecorsa elettronico	: maggiore di 0,55° (dipende dalla versione di NEOMAT-A)
Precisione delle posizioni degli arresti di finecorsa	: Classe 2 (±5%)
Resistenza meccanica	: secondo EN 14202
Tempo di funzionamento continuo	: Massimo 4 minuti
Grado di protezione	: IP 44
Temperatura di funzionamento	: -20÷55 °C
Lunghezza cavo di connessione	: 3 m
Tensione segnali (passo-passo, TTBUS...)	: Circa 24Vdc
Livelli sensore vento (anemometro)	: 5 pari a circa 5; 10; 15; 30 o 45 Km/h (con anemometri VOLO o VOLO-S)
Livelli sensore sole	: 5 pari a circa 5; 10; 15; 30 o 45 Klux (con VOLO-S)
Lunghezza cavi segnali (passo-passo, TTBUS...)	: massimo 30m se in vicinanza ad altri cavi, altrimenti 100m

Frequenza ricevitore radio	: 433.92 MHz
Codifica ricevitore radio	: 52 Bit rolling code FLOR e FLOR+INFO
N° trasmettitori memorizzabili	: 14, compresi massimo 3 sensori climatici VOLO-S-Radio
Portata dei trasmettitori ERGO e PLANO e NICEWAY	: stimata in 150 m in spazio libero e 20m se all'interno di edifici *

* La portata dei trasmettitori è fortemente influenzata da altri dispositivi che operano alla stessa frequenza con trasmissioni continue come allarmi, radiocuffie, ecc... che interferiscono con il ricevitore.

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

Dichiarazione CE di conformità

Dichiarazione CE di conformità alla Direttiva 1999/5/CE

Nota: Il contenuto di questa dichiarazione corrisponde a quanto dichiarato nel documento ufficiale, depositato presso la sede di Nice S.p.a., e in particolare all'ultima revisione disponibile prima della stampa del presente manuale. Il testo qui presente è stato riadattato per motivi editoriali.

Numero: 228/Neomat A Revisione: 2

Il sottoscritto Lauro Buoro in qualità di Amministratore Delegato, dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto:

Nome produttore: NICE s.p.a.
Indirizzo: Via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Rustignè, Oderzo (TV) Italia
Tipo: Motoriduttore tubolare per tapparelle, tende da sole e schermi solari con centrale incorporata e ricevitore radio
Modelli: Neomat SA, Neomat MA, Neomat LA
Accessori: Radiocomandi serie ERGO; PLANO; VOLO-S-Radio; NICEWAY
Anemometri VOLO; VOLO-S

Risulta conforme a quanto previsto dalla seguente direttiva comunitaria:

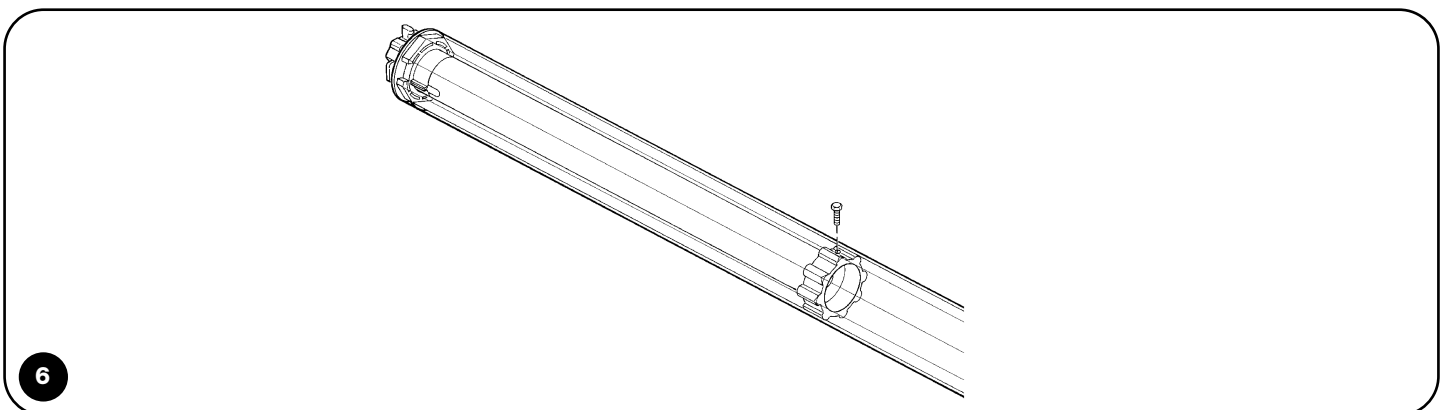
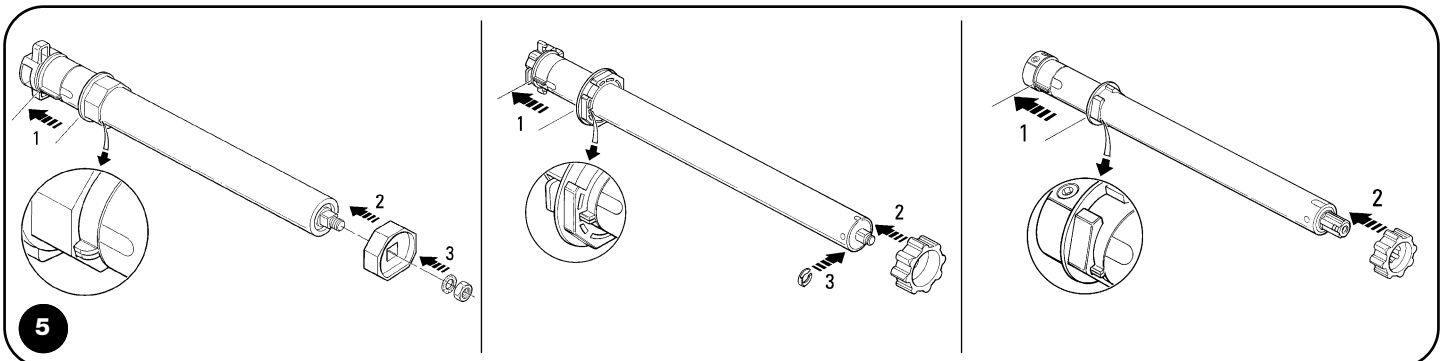
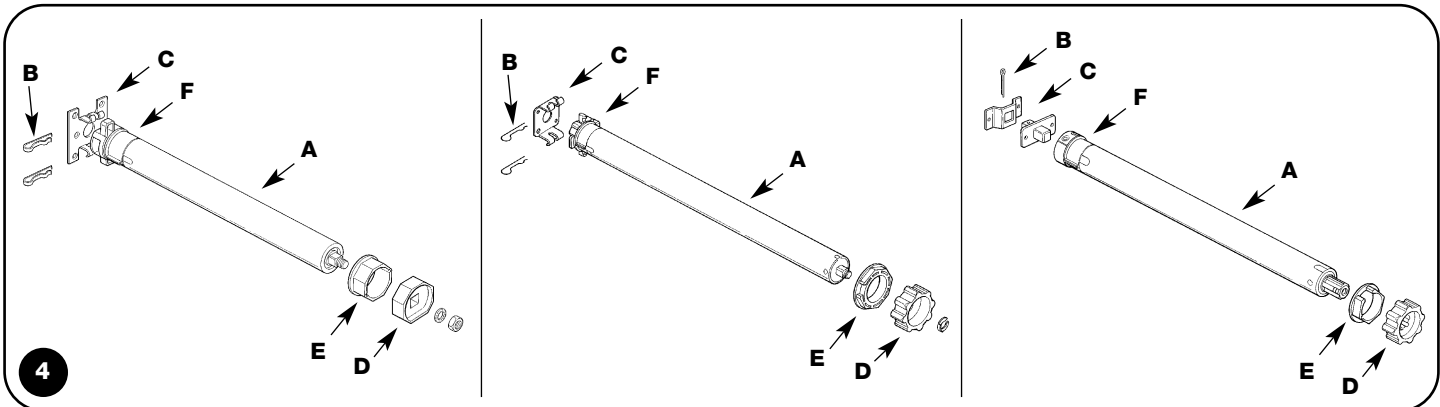
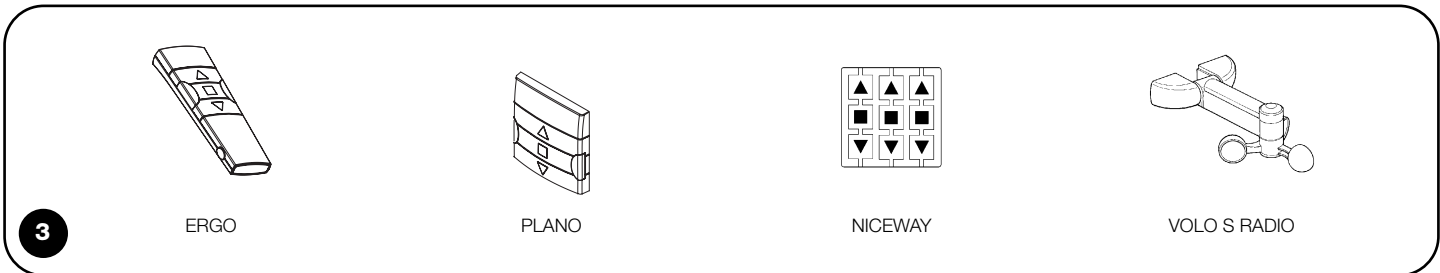
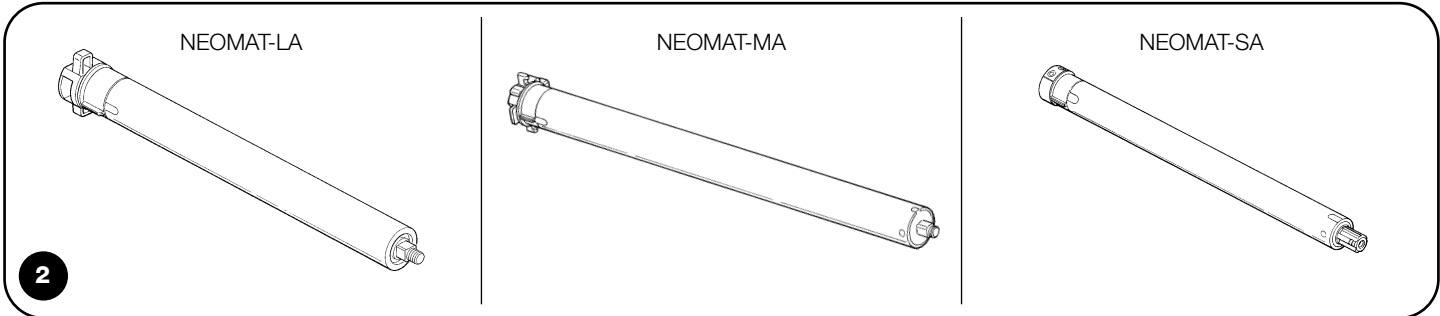
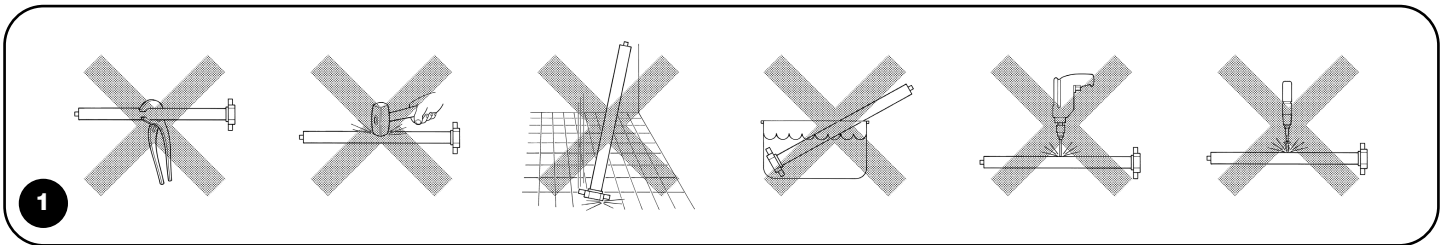
- 1999/5/CE DIRETTIVA 1999/5/CE DEL PARLAMENTO EUROPEO E DEL CONSIGLIO del 9 marzo 1999 riguardante le apparecchiature radio e le apparecchiature terminali di telecomunicazione e il reciproco riconoscimento della loro conformità
Secondo le seguenti norme armonizzate: EN 300220-3 V1.1.1:2000, EN 60950-1:2001

Inoltre, risulta conforme a quanto previsto dalle seguenti direttive comunitarie, così come modificate dalla Direttiva 93/68/CEE del consiglio del 22 Luglio 1993:

- 73/23/CEE; DIRETTIVA 73/23/CEE DEL CONSIGLIO del 19 febbraio 1973 concernente il riavvicinamento delle legislazioni degli Stati membri relative al materiale elettrico destinato ad essere adoperato entro taluni limiti di tensione.
Secondo le seguenti norme armonizzate: EN 60335-1:1994; EN 60335-2-97:2000, EN 50366:2003
- 89/336/CEE; DIRETTIVA 89/336/CEE DEL CONSIGLIO del 3 maggio 1989, per il riavvicinamento delle legislazioni degli Stati membri relative alla compatibilità elettromagnetica.
Secondo le seguenti norme: EN 301 489-1:2004; EN 301 489-3:2002

Oderzo, 2 Gennaio 2006


Lauro Buoro
(Amministratore Delegato)





Nice

Headquarter**Nice SpA**

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

Nice in Italy**Nice Padova**

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

Nice Roma

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

Nice worldwide**Nice France**

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

Nice Rhône-Alpes

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

Nice France Sud

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

Nice Belgium

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

Nice España Madrid

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

Nice España Barcelona

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

Nice Polska

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

Nice UK

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

Nice Romania

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

Nice Deutschland

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

Nice China

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

Nice USA Inc.

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