



Návod k instalaci a obsluze

Neomat HT

Elektromechanický trubkový pohon pro markýzy



Obsah

1	Úpravy	3	3	Další informace	8
2	Programování	3	3.1	Dostupné vysílače	8
2.1	Programování vysílačů	4	3.2	Uložení vysílačů v režimu I a režimu II	8
2.2	Naprogramování pozic "0" a "1"	4	4	Likvidace	10
2.3	Volitelné programování	5	5	Co dělat, když krátký průvodce odstraňováním problémů!	11
2.4	Vymazání paměti	7			

Důležité upozornění

Tento manuál je určen pouze pro technický personál, který má pro instalaci příslušnou kvalifikaci. Žádná z informací, kterou obsahuje tento materiál není určena pro finálního uživatele. Tento manuál je určen pro elektromechanický trubkový pohon pro markýzy Neomat HT a nesmí být použit pro jiné výrobky. elektromechanický trubkový pohon pro markýzy Neomat HT slouží jako programovací, případně ovládací prvek k automatizační technice, každé jiné použití je nevhodné a tudíž je zakázáno podle platných předpisů. Výrobce doporučuje přečíst si pozorně alespoň jednou veškeré instrukce předtím, než přistoupíte k vlastní instalaci. Je Vaší povinností provést vše tak „bezpečně“, jak to jen jde. Instalace a údržba musí být prováděna výhradně kvalifikovaným a zkušeným personálem, a to dle následujících českých norem a vládních nařízení:

- Zákon č. 22/1997 Sb. o technických požadavcích na výrobky a o změně a doplnění některých zákonů, v platném znění.
- Nařízení vlády č. 378/2001 Sb., kterým se stanoví bližší požadavky na bezpečný provoz a používání strojů, technických zařízení, přístrojů a nářadí, v platném znění .
- Nařízení vlády č. 17/2003 Sb., kterým se stanoví technické požadavky na elektrická zařízení nízkého napětí.
- Nařízení vlády č. 616/2006 Sb. o technických požadavcích na výrobky z hlediska jejich elektromagnetické kompatibility, v platném znění.
- Nařízení vlády č. 426/2000 Sb., kterým se stanoví technické požadavky na rádiová a na telekomunikační koncová zařízení, v platném znění.

Nekvalifikovaný personál nebo ti, kteří neznají aplikované normy v kategorii „Automatizace“, se musí zdržet instalace. Pokud někdo provozuje tento systém, aniž by respektoval aplikované normy, je plně zodpovědný za případné škody, které by zařízení mohlo způsobit!

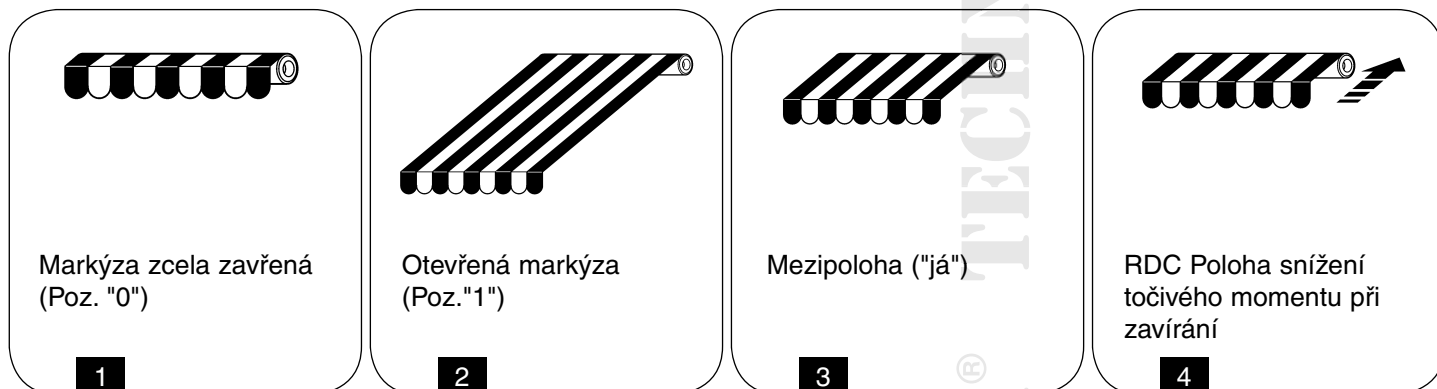
TECHNOPARK® 2023

Obsah tohoto manuálu, jakož i jeho jednotlivé části, především texty, obrázky i jejich vzájemné uspořádání, jsou chráněny právem duševního vlastnictví, a proto se na ně použijí právní předpisy České republiky upravující zejména autorské právo a ochranné známky. Jejich kopírování nebo jiné užití je možné pouze po předchozím písemném souhlasu společnosti TECHNOPARK CZ s.r.o.

1. Úpravy

Trubkové motory NEOMAT disponují systémem elektronického koncového spínače, elektronická řídicí jednotka přeruší pohyb, když markýza dosáhne nastavené polohy otevření a zavření. Tyto polohy je nutné naprogramovat do paměti po instalaci motoru a montáži markýzy.

Motor lze stále ovládat, i když tyto dvě polohy, „0“ (markýza zavřená) a „1“ (markýza otevřená), ještě nebyly uloženy do paměti, avšak pohyb bude v tomto případě pozastaven. Lze naprogramovat i mezipolohu (poz. "I") pro částečné otevření markýzy. Pozici "I" a aktivaci redukce točivého momentu (RDC) lze naprogramovat i později.



2. Programování

Fáze programování je rozdělena do 3 částí:

1. Uložení vysílačů do paměti.
2. Programování pozic "0" a "1".
3. Volitelné programování.

Fáze ukládání do paměti musí být provedeny tak, jak je uvedeno v tabulce A1, aby bylo zajištěno, že vysílač může ovládat motor NEOMAT-HT.



Pozor:

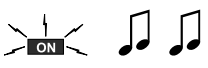


- **Všechny sekvence ukládání do paměti jsou načasované, to znamená, že musí být dokončeny v naprogramovaných časových limitech!**
- **U vysílačů s více "skupinami" zvolte před pokračováním fáze ukládání do paměti skupinu vysílačů, ke které musí být motor přiřazen!**
- **Programování přes rádio lze provádět na všech přijímačích v dosahu vysílače; proto by měl být zapnutý pouze ten, který je zapojen do provozu!**

Je možné zkontrolovat, zda motor již má vysílače uložené v paměti; to se provádí kontrolou počtu pípnutí při zapnutí motoru.

Ovládání uložených vysílačů:


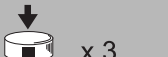

- 2 dlouhá pípnutí Žádný vysílač uložený v paměti.
- 2 krátká pípnutí Vysílače jsou již uloženy do paměti.

2.1 Programování vysílačů

Tabulka "A1" Uložení prvního vysílače do paměti (v režimu II)		Příklad
1.	Připojte motor ke zdroji napájení, okamžitě uslyšíte 2 dlouhá pípnutí.	
2.	Do 5 sekund stiskněte a podržte tlačítko ■ vysílače, který se má uložit do paměti (cca 3 s).	
3.	Uvolněte tlačítko ■ když uslyšíte první ze 3 pípnutí potvrzujících uložení do paměti.	

Uložení dalších vysílačů do paměti viz tabulka A2.

Pokud je již jeden nebo více vysílačů uloženo do paměti, mohou být aktivovány další, jak je uvedeno v tabulce A2.

Tabulka "A2" Uložení dalších vysílačů (režim I)		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ nového vysílače (přibližně 5 sekund), dokud se neozve pípnutí, poté jej uvolněte.	
2.	Stiskněte pomalu třikrát tlačítko ■ dříve uloženého vysílače.	
3.	Stiskněte znovu tlačítko ■ na novém vysílači. Tlačítko ■ uvolněte, když uslyšíte první ze 3 pípnutí, což signalizuje, že bylo provedeno uložení do paměti.	






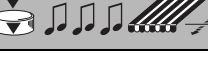
Poznámka: Pokud je paměť plná (14 vysílačů), 6 pípnutí bude znamenat, že vysílač nelze uložit do paměti.

2.2 Naprogramování pozic "0" a "1"

K programování pozic je nutné použít dálkové ovládání uložené v režimu I. Manévry zůstanou přidrženy, dokud nebudou v řídicí jednotce uloženy polohy "0" a "1".

Pro začátek není směr otáčení motoru definován, ale po dokončení bodu 1 v tabulce A3 směr otáčení motoru je automaticky přiřazen tlačítkům dálkového ovládání. Pro naprogramování pozic "0" a "1"

Postupujte podle postupu v tabulce A3:

Tabulka "A3" Programování pozic "0" a "1"		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítka ▲ nebo ▼ na dálkovém ovladači uloženém v paměti, dokud se markýza zcela nezavře a motor se automaticky nezastaví.	
2.	Stiskněte a podržte tlačítko ▼, které spustí markýzu.	
3.	Uvolněte tlačítko ▼, když je markýza v požadované poloze („1“). V případě potřeby použijte tlačítka ▼ a ▲ pro nastavení polohy.	
4.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ na vysílači, dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 sekundách), poté jej uvolněte.	
5.	Uvolněte a znovu stiskněte tlačítko 5 na dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte ■ rychlé pípnutí.	
6.	Stiskněte tlačítko ▼, dokud neuslyšíte 3 pípnutí a nedojde ke krátkému pohybu nahoru a dolů, což znamená, že poloha byla uložena do paměti.	

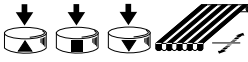



2.3 Volitelné programování

Volitelné programování je možné pouze po naprogramování pozic "0" a "1".

2.3.1 Uložení mezipolohy "I" do paměti




Když je mezipoloha "I" uložena do paměti, markýzu lze vmanévrovat do polohy "I" současným stisknutím tlačítek ▲ a ▼ na vysílači.

Pro uložení mezipolohy postupujte podle postupu uvedeného v tabulce A4:

Tabulka "A4" Programování mezipolohy "I"		Příklad
1.	Pomocí tlačítek ▲ ■ ▼ dálkového ovládání přesuňte markýzu do polohy „I“, kterou chcete uložit do paměti.	
2.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 sekundách).	
3.	Uvolněte a znovu stiskněte tlačítko ■ na dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte 4 rychlá pípnutí.	
4.	Stiskněte současně tlačítka ▲ a ▼, dokud neuslyšíte 5 pípnutí, což znamená, že poloha byla uložena do paměti.	




2.3.2 Programování redukce zavíracího momentu (RDC)




Redukce krouticího momentu je programovatelná funkce, která zabraňuje nadměrnému tahu látky snížením tažného momentu přibližně o 50 % těsně před úplným zatažením markýzy proti boxu.

Tabulka "A5" Programování snížení točivého momentu (RDC)		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ dříve uloženého vysílače, dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 s).	
2.	Uvolněte a znovu stiskněte tlačítko ■ na dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte 4 rychlá pípnutí.	
3.	Stiskněte tlačítko ■ dokud 3 pípnutí neoznámí, že byla aktivována funkce RDC.	

2.3.3 Zrušení pozic nebo funkce RDC


















Chcete-li upravit dříve uložené pozice, musíte je nejprve zrušit a poté znovu naprogramovat nové pozice. V poloze "1" je lze změnit bez jeho zrušení (viz tabulka "A11").

Tabulka "A6" Zrušení mezipolohy "I"		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ předchozího mrorizovaného vysílače, dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 s).	
2.	Uvolněte a znovu stiskněte tlačítko ■ na dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte 4 rychlá pípnutí.	
3.	Stiskněte současně tlačítka ▲ a ▼, dokud neuslyšíte 5 pípnutí, což znamená, že mezipoloha byla zrušena.	

Tabulka "A7" Zrušení pozic "0" a "1"		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ dříve uloženého vysílače, dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 s).	
2.	Uvolněte a znovu stiskněte tlačítko ■ na dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte 4 rychlá pípnutí.	
3.	Stiskněte tlačítko ▼, dokud 5 pípnutí signalizuje, že pozice "0" a "1" byly zrušeny.	



















 **Pozor: Po zrušení pozic „0“ a „1“ se markýza pohne s přidržením a nová pozice se uloží do paměti"**

Poznámka: Mezipolohy „I“ a funkce RDC, které jsou naprogramovány, nejsou zrušeny. Pokud si přejete zrušit vše (včetně kódů vysílačů), viz tabulka "A10".

Tabulka "A8" Zrušení funkce redukce točivého momentu (RDC)		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko  dříve uloženého vysílače, dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 s).	  5 s
2.	Uvolněte a znovu stiskněte tlačítko  na dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte 4 rychlá pípnutí.	      5 s
3.	Stiskněte tlačítko  dokud 5 pípnutí signalizuje, že funkce RDC byla deaktivována.	     

2.3.4 Programování funkce "FRT"

Po naprogramování pozic „0“ a „1“ lze naprogramovat pozici „2“, která aktivuje funkci zatahování FRT látky. Postupujte podle pokynů v tabulce "A9" pro programovou pozici "2".

Tabulka "A9" Programovací pozice "2"		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko  dříve uloženého vysílače, dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 s).	  5 s
2.	Stiskněte a podržte tlačítka   dalších 5 s, dokud neuslyšíte 2 rychlá pípnutí. V tomto okamžiku se markýza automaticky přesune do polohy spodního koncového spínače (poloha "1").	    2 s
3.	Pomocí tlačítek  a  do 5 sekund nastavte markýzu do požadované zatahovací polohy.	do 5 s  
4.	Do 5 sekund potvrďte polohu tlačítkem  na vysílači, dokud neuslyšíte 3 pípnutí. Poté se markýza přesune do spodní naprogramované polohy koncového spínače (poloha "1").	do 5 s    





















Poznámka: Pokud se nepotvrdí programování popsané v bodě 4, úpravy se přeruší a zachová se předchozí programování. Pokud si po naprogramování této funkce přejete tuto funkci zrušit, je třeba dodržet postup v tabulce A1 3 s vynecháním kroku 3, který by změnil pozici "1".

Když je naprogramována poloha „2“, elektronická řídicí jednotka automaticky vypočítá rozdíl mezi polohami „2“ a „1“, takže pokaždé, když je vydán nižší povel, markýza se spustí do vyšší z obou poloh a poté načte tkaninou, dokud nedorazíte do nižší ze dvou poloh.

2.3.5 Programování funkce "FTC"

Po naprogramování poloh „0“ a „1“ lze naprogramovat polohu „S“, která aktivuje funkci „FTC“ pro automatizaci markýz s automatickým zavěšovacím mechanismem. Dokud mechanismus nebude správně fungovat, musí být poloha "1" naprogramována několik centimetrů za bodem háku, aby došlo k háknutí při zasouvání z bodu "1", a poloha "S" se naprogramuje několik centimetrů za bodem uvolnění, takže výstup z bodu "S" se provádí volně.




















Pro naprogramování pozice "S" postupujte podle postupu uvedeného v tabulce "A10":

Tabulka "A10" Programování polohy uvolnění "S"		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko  dříve uloženého vysílače, dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 s).	  5 s
2.	Stiskněte a podržte tlačítka   dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte 2 rychlá pípnutí. V tomto okamžiku se markýza automaticky přesune do polohy "1".	    5 s
3.	Pomocí tlačítek  a  do 5 sekund nastavte markýzu do odblokovací polohy "S" (pod polohou "1").	do 5 s  
4.	Pozici potvrďte současným stisknutím tlačítek  a  na vysílači do 5 sekund, dokud neuslyšíte 3 pípnutí. V tomto okamžiku se markýza automaticky přesune do polohy "0".	     do 5 s

Poznámka: Pokud se nepotvrdí programování popsané v bodě 4, úpravy se přeruší a zachová se předchozí programování. Pokud si po naprogramování této funkce přejete tuto funkci zrušit, je třeba dodržet postup v tabulce "Vše" s vynecháním kroku 3, který by změnil pozici "1".

2.3.6 Úprava pozice "1"

Pro změnu pozice "1" postupujte podle postupu uvedeného v tabulce "A11":

Tabulka "A11" Úprava pozice "1"		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko  dříve uloženého vysílače, dokud neuslyšíte pípnutí (asi po 5 s).	  5 s
2.	Stiskněte a podržte tlačítka   dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte 2 rychlá pípnutí. V tomto okamžiku se markýza automaticky přesune do polohy "1".	    5 s
3.	Pomocí tlačítek  a  do 5 sekund přemístíte markýzu do nové polohy, kterou chcete naprogramovat.	do 5 s  
4.	Pozici potvrďte současným stisknutím tlačítek   na vysílači do 5 sekund, dokud neuslyšíte 3 pípnutí a neprovedete krátký pohyb nahoru a dolů.	    do 5 s

Poznámka: Pokud se nepotvrdí programování popsané v bodě 4, úpravy se přeruší a zachová se předchozí programování. Změnou pozice "1" jsou funkce "FRT" a "FTC" zrušeny.

2.4 Vymazání paměti




























Pokud je potřeba vymazat celou paměť řídicí jednotky motoru NEOMAT-HT, lze provést následující postup:

Paměť lze zrušit:

- S jedním již uloženým vysílačem (tabulka "A12").
- Bez uložení vysílače (tabulka "A13").




Zrušit lze následující:

- Pouze kódy vysílače a končí v kroku 4.
- Všechna data (kódy vysílače, pozice, funkce RDC atd.) dokončí celý postup.

Tabulka "A12" Zrušení paměti pomocí uloženého vysílače		Příklad
1.	Držte tlačítko  na vysílači stisknuté, dokud neuslyšíte pípnutí (přibližně po 5 s).	  5 s
2.	Držte tlačítko  na vysílači stisknuté, dokud neuslyšíte 3 pípnutí; uvolněte tlačítko  při třetím pípnutí.	   
3.	Držte tlačítko  na vysílači stisknuté, dokud neuslyšíte 3 pípnutí; uvolněte tlačítko  na třetí pípnutí.	   
4.	Držte tlačítko  na vysílači stisknuté, dokud neuslyšíte 3 pípnutí; uvolněte tlačítko  při třetím pípnutí.	   
5.	Pokud si přejete zrušit všechna data, stiskněte do 2 sekund současně tlačítka  a  a poté je uvolněte.	do 2 s    

Po několika sekundách 5 pípnutí signalizuje, že všechny kódy byly zrušeny.

Zrušení paměti u vysílače, který nebyl uložen do paměti:

Tabulka "A13" Zrušení paměti s neuloženým vysílačem		Příklad
1.	Vypněte napájení alespoň na 3 s.	 3 s
2.	Zapněte zdroj napájení a během 10 sekund proveďte nouzový manévr alespoň o 4 otáčky.	  4x
3.	V tomto okamžiku, během 1 minuty, lze paměť zrušit jakýmkoliv vysílačem, i když není v paměti, pomocí postupu v tabulce "A9".	60 s Tabulka „A9“

V případě potřeby lze markýzu automatizovat pomocí větrného a slunečního senzoru VOLO S RADIO. Když je senzor správně uložen v motoru, spustí markýzu, když je slunce, a stáhne ji, když je vítr. Podrobné informace o výkonech a programování úrovní snímače naleznete v pokynech pro VOLO S RADIO.

3. Další informace

Motory NEOMAT-HT rozpoznávají další vysílače řady ERGO, PLANO, NICEWAY a VOLO S RADIO (viz kapitola 3.1 "Dostupné vysílače").

Konkrétní příkaz lze také přiřadit ke každému tlačítku vysílače pomocí specifické procedury ukládání do paměti (viz kapitola 3.2 "Programování vysílače v režimu I a režimu II").

A Varování: Vysílače, které byly uloženy do paměti v režimu 1, používejte pouze pro programování.

3.1 Dostupné vysílače

Tabulka A14 uvádí vysílače, které lze použít s příslušným kódováním.

Tabulka "A14" Vysílače

ERGO1 - ERGO4 - ERGO6

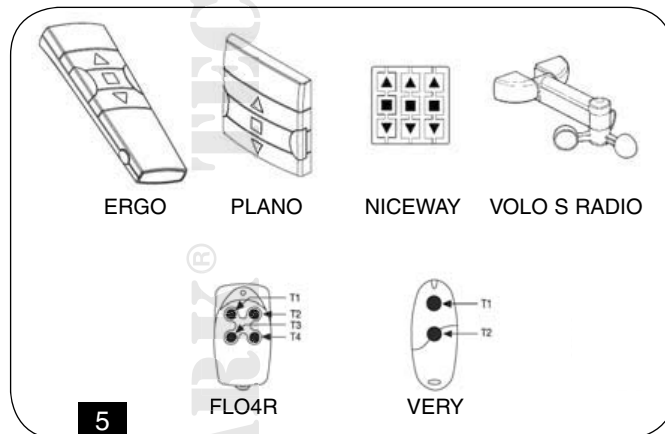
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 PLANO TIME

VOLO S RADIO

NICEWAY (celý program)

FLO1 R - FLO2R - FLO4R

VERY VR



3.2 Uložení vysílačů v režimu I a režimu II

Tabulky "A1" a "A2" popisují uložení vysílačů do paměti v "režimu I", kde je každému tlačítku přiřazen specifický příkaz:

Tlačítko ▲ (1) = "Nahoru"; tlačítko ■ (2) = "Stop"; tlačítko ▼ (3) = "Dolů".

Vysílače lze také uložit do paměti na "Mode II", což umožňuje větší flexibilitu při používání tlačítek vysílače. Vysílače lze uložit do paměti v režimu I i v režimu II na stejném motoru NEOMAT-HT.

3.2.1 Režim I

Příkaz spojený s tlačítky vysílače je v režimu I pevně daný:

Tlačítko ▲ (1) = "Nahoru"; tlačítko ■ (2) = "Stop"; tlačítko ▼ (3) = "Dolů", další tlačítko 4 příkazuje "Stop".

V režimu I se pro každý vysílač provádí jedna fáze ukládání do paměti a v paměti je obsazena jedna sekce. Není důležité, které tlačítko se stiskne při ukládání do paměti v režimu I. Ukládání a mazání vysílačů v režimu I (viz tabulky A1 a A2).

Příkaz tlačítka:

- Tlačítko ▲ nebo 1 nahoru.
- Tlačítko ■ nebo 2 Zastavit.
- Tlačítko ▼ nebo 3 dolů.
- Tlačítko 4 Zastavit.

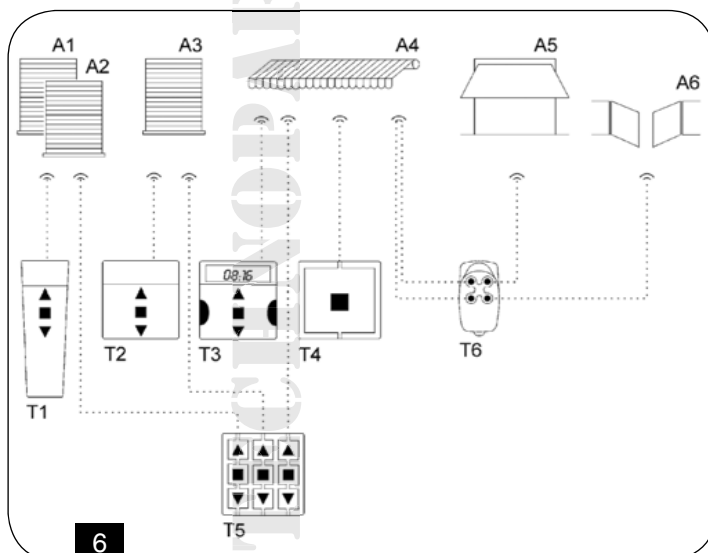
3.2.2 Režim II

Ke každému tlačítku vysílače v režimu II lze přiřadit jeden ze čtyř možných příkazů: 1 = Krok za krokem; 2 = Up-Stop; 3 = Down-Stop, 4 = Stop.

Fáze zapamatování se provádí pro každé tlačítko v režimu II a každé zabírá určitou část paměti. Během ukládání do paměti v režimu II je stisknuté tlačítko uloženo do paměti. Nové uložení do paměti je nutné, pokud chcete přiřadit jiný příkaz jinému tlačítku stejného vysílače.

Příkaz:

1. Krok za krokem (nahoru-zastavení-dolů-zastavení...).
2. Up-Stop (up-stop-up-stop...).
3. Down-Stop (down-stop-down-stop...).
4. Zastavte.



- Vysílač T1 (Ergo1) uložený v režimu I na A1 a A2 současně dává povely nahoru, zastavení nebo spouštění obou A1 a A2.
- Vysílač T2 (Plano1) uložený v režimu I pouze na A3, povely nahoru, stop nebo dolů pouze u A3.
- Vysílač T3 (Planotime) uložený v režimu 1 pouze na A4, dává příkazy nahoru, stop nebo dolů pouze u A4.
- Vysílač T4 (WM001 C) uložený v režimu II (krok za krokem) povely pouze A4.
- Vysílač T5 (WM003G) uložený v režimu I pro příkazy A1 a A2 se skupinou 1, A3 se skupinou 2 a A4 se skupinou 3; příkazuje nahoru, stop nebo dolů A1 a A2, A3 nebo A4.
- Vysílač T6 (Flo4R) uložený v režimu II na A4 (tlačítka 1 a 3) na A5 (tlačítko 2) a na A6 (tlačítko 4), dává příkazy nahoru a dolů A4 nebo otevírání garážových vrat A5 popř. otevření automatické brány A6.



Pozor:










- **Některé funkce (pozice, operace...) nelze naprogramovat s vysílačem uloženým v režimu II, protože v této fázi je třeba stisknout různá tlačítka, jako například tlačítko ■ a tlačítko A!**
 - **Příkazy "multiple group" nelze použít s vysílačem uloženým v režimu II!**
- Pokud je již jeden nebo více vysílačů uloženo do paměti, další mohou být uloženy v režimu II, jak je uvedeno v tabulce A15!**

Tabulka "A15" Uložení dalších vysílačů v režimu II		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko pro uložení nového vysílače do paměti (cca 5 s), dokud neuslyšíte pípnutí; pak to uvolněte.	Nový 5 s
2.	Během 5 sekund stiskněte a podržte tlačítko starého a již uloženého vysílače (cca 5 s), dokud neuslyšíte 2 pípnutí; poté tlačítko uvolněte.	Starý 5 s
3.	Do 5 sekund začněte mačkat stejné tlačítko na starém vysílači tolikrát, kolikrát je požadovaný příkaz: 1="Krok za krokem" 2="Nahoru" 3="Dolů" 4="Stop".	Nový 1-4
4.	Asi po 3 sekundách uslyšíte stejný počet pípnutí jako zvolený příkaz.	3 s 1-4
5.	Do 2 sekund stiskněte stejné tlačítko nového vysílače.	Nový
6.	Jakmile uslyšíte první ze 3 pípnutí potvrzujících uložení do paměti, tlačítko uvolněte.	

Pokud v bodě 5 neuslyšíte stejný počet pípnutí, jaký odpovídá zvolenému příkazu, jednoduše již nemačkejte žádná tlačítka a počkejte několik sekund, než se programování dokončí bez ukládání do paměti.

Poznámka: Pokud je paměť plná (14 vysílačů), 6 pípnutí bude znamenat, že vysílač nelze uložit do paměti.

Nový vysílač lze snadno uložit do paměti se stejnými charakteristikami, jako má starý, podle postupu v tabulce A16. Nový vysílač zdědí vlastnosti starého, tj. pokud byl starý vysílač uložen do paměti v režimu 1, nový bude fungovat také v režimu 1, pokud byl starý vysílač uložen do paměti v režimu II, tlačítko nového vysílače bude přidružený ke stejnému příkazu jako ten starý.

Tabulka "A16" Ukládání dalších vysílačů do paměti		Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko pro uložení nového vysílače do paměti (přibližně 3 sekundy), poté jej uvolněte.	Nový  >3 s 
2.	Stiskněte a podržte tlačítko pro uložení starého vysílače (cca 3 sekundy) a poté jej uvolněte.	Starý  >3 s 
3.	Stiskněte a podržte tlačítko pro uložení nového vysílače do paměti (cca 3 sekundy), poté jej uvolněte.	Nový  >3 s 
4.	Stiskněte a podržte tlačítko pro uložení starého vysílače (cca 3 sekundy) a poté jej uvolněte.	Starý  >3 s 
5.	Uložení nového vysílače do paměti je potvrzeno 3 pípnutími.	

Poznámka: Pokud je paměť plná (14 vysílačů), 6 pípnutí bude znamenat, že vysílač nelze uložit do paměti.

4. Likvidace

Pokud jde o instalaci, likvidaci výrobku na konci jeho životnosti musí provést kvalifikovaný personál. Tento výrobek je vyroben z různých typů materiálů, z nichž některé lze recyklovat, zatímco jiné je nutné zlikvidovat. Informujte se o systémech recyklace nebo likvidace dostupných pro tuto kategorii produktů v souladu s místně platnými předpisy.



Pozor: Některé části výrobku mohou obsahovat znečišťující nebo nebezpečné látky, které by při nesprávné likvidaci mohly mít škodlivý vliv na životní prostředí nebo na zdraví osob!

Jak je znázorněno symbolem na obrázku, tento výrobek nesmí být vyhozen do domovního odpadu. Proveďte „tříděný sběr“ pro likvidaci v souladu s místně platnými předpisy nebo při nákupu náhradního výrobku vraťte výrobek výrobci. Místní zákony mohou ukládat vysoké pokuty za nelegální likvidaci tohoto produktu.



5. Co dělat, když krátký průvodce odstraňováním problémů!

Po zapnutí motoru se neozve žádné pípnutí.

Ujistěte se, že je motor napájen správným síťovým napětím; pokud je napájen v pořádku, jedná se pravděpodobně o vážnou závadu a motor potřebuje opravit zákaznický servis.

Po zadání příkazu se motor nepohybuje.

- Pokud do té doby fungoval, je možné, že se zapnula tepelná ochrana, proto počkejte několik minut, než motor vychladne.
- Ujistěte se, že je v paměti uložen alespoň jeden vysílač a zkontrolujte, zda motor po zapnutí vydává krátké zvukové signály.
- Ujistěte se, že vysílač a motor komunikují, podržte tlačítko ■ (2) vysílače (zapamatovaného nebo ne) stlačeného alespoň 5 sekund, pokud uslyšíte pípnutí, znamená to, že motor přijímá signál z vysílače. přejděte k poslednímu ovládacímu prvku; jinak proveďte další kontrolu.
- Zkontrolujte správné vyzařování rádiových signálů vysílače pomocí následujícího empirického testu: stiskněte tlačítko a opřete LED diodu o anténu běžného domácího rádia (ideálně levného), které je zapnuté a naladěné na 108,5 Mhz FM nebo co nejbližší možný; měl by být slyšet tichý zvuk s praskajícími pulzy.
- Pomalým stisknutím jednoho po druhém zkontrolujte všechna tlačítka vysílače, pokud žádné z nich neřídí pohyb motoru, znamená to, že vysílač není uložen do paměti.

Po rádiovém příkazu se ozve 6 pípnutí a manévr nezačne.

Rádiová řídicí jednotka je nesynchronizovaná, opakujte proces ukládání vysílače do paměti.

Po příkazu se ozve 10 pípnutí a poté začne manévr.

Automatická diagnostika parametrů uložených v paměti odhalila chybu (chybné polohy, naprogramování operací). V případě potřeby smažte a opakujte programování.

Při zvednutí se motor zastaví před dosažením nastavené polohy (poz. "0", poz. "1") a poté provede tři pokusy o opětovné spuštění.

To je normální: když je při zvedání detekována nadměrná síla, motor se asi na 1 sekundu vypne a poté se pokusí dokončit manévr; zkontrolujte, zda v pohybu nejsou překážky.

Při spuštění se motor zastaví před dosažením nastavené polohy (poz. "1", poz. "1").

To je normální: Když je při zvedání detekována nadměrná síla, motor se vypne; zkontrolujte, zda v pohybu nejsou překážky.

Motor se pohybuje pouze v režimu „přidržení“.

Pokud pozice "0" a "1" nebyly naprogramovány, pohyb motoru nahoru a dolů nastává pouze v režimu přidržení. Programové pozice "0" a "1".

Polohy "0" a "1" jsou naprogramovány, ale při spuštění má pohyb "přidržení a spuštění".

Pravděpodobně byl použit mechanismus nouzového ovládní nebo byl motor vypnutý déle než 24 hodin. Zatáhněte markýzu, dokud nedosáhnete polohy "0".

TECHNOPARK®

Přehled produktů

Pohony pro privátní brány



ROBUS
pohon pro posuvné brány do 1000 kg



FOX AYROS
pohon pro posuvné brány do 1200 kg



RUN
pohon pro posuvné brány do 2500 kg



WINGO
pohon pro otočné brány do velikosti křídla 1,8 m



TOONA
pohon pro otočné brány do velikosti křídla 7 m



METRO
pohon pro otočné brány do velikosti křídla 3,5 m

Pohony pro průmyslové brány



NYOTA 115
pohon pro posuvné brány do 800 kg



MEC 200
pohon pro posuvné brány do 1200 kg



FIBO 400
pohon pro posuvné brány do 4000 kg



MEC 800
pohon pro otočné brány do hmotnosti křídla 1500 kg



HINDI 880
pohon pro otočné brány do velikosti křídla 6 m



COMBI 740
pohon pro otočné brány do hmotnosti křídla 700 kg

Pohony pro garážová vrata



TAURUS
elektromechanický stropní pohon s řemenovou dráhou



SPY
elektromechanický stropní pohon s řemenovou dráhou s pojezdem motoru v dráze



HYPPO
pohon pro otočné brány se silnými pilíři a skládací vrata



TOM
pohon pro průmyslová sekční a rolovací vrata do 750 kg



INTAR100
sada pro průmyslová sekční vrata do velikosti 30 m²

Dálkové ovládání, bezkontaktní snímače, klávesnice a docházkové systémy



ERA-FLOR
2 kanálový klíčenkový dálkový ovladač s indikací signálu LED diodou, 433,92 MHz



INTI
dálkové ovládání s plovoucím kódem, 433,92 MHz



FOX
2; 4-tlačítkový dálkový rádiový ovladač, 433,92 MHz



SBM1000
ovládání vzdáleného přístupu s GSM modulem pro 999 telefonních čísel



KP 068
snímač bezkontaktních karet s kontrolou vstupů/výstupů

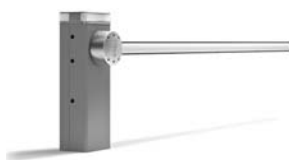
Automatické sloupy a parkovací systémy



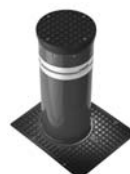
FOX NIUBA
automatická elektromechanická závara s délkou ramene do 6 m



WIDE
automatická závara s délkou ramene do 7,5 m, vhodná pro parking



BAR
automatická závara s délkou ramene do 9 m



STRABUC
automatický výsuvný sloup pro zamezení vjezdu s výškou výsuvu 700 mm



CORAL
automatický výsuvný sloup pro zamezení vjezdu s výškou výsuvu 500 nebo 800 mm