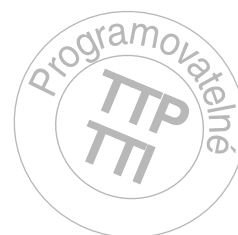




## Návod k instalaci a obsluze

# Neomat MA&SA&LA

Trubkové pohony pro roletové systémy Troll



## Obsah

<b>1</b>	Popis výrobku	3	<b>8</b>	Naprogramování pozic „0“ a „1“	13
<b>2</b>	Instalace	4	<b>9</b>	Vymazání paměti	15
2.1	Elektrická zapojení	5	<b>10</b>	Volné programování	16
<b>3</b>	Konektor a napájecí kabel	6	10.1	Uložení středové pozice „I“ do paměti	16
<b>4</b>	Seřízení koncových poloh	7	10.2	Úprava pozic uložených do paměti	16
<b>5</b>	Programování	7	<b>11</b>	Programování bezpečnostních zařízení (bezpečnostní lišta, senzor větru a slunce)	17
<b>6</b>	Informace k ukládání dálkových ovladačů	8	11.1	Programování bezpečnostní lišty připojené ke vstupu pro senzory	17
6.1	Použitelné dálkové ovladače	8	11.2	Programování úrovně reakce povětrnostního „větrného“ senzoru	17
6.2	Způsoby uložení dálkových ovladačů do paměti	9	11.3	Programování úrovně reakce povětrnostního senzoru „slunce“	18
6.3	Uložení dálkových ovladačů do paměti I. způsobem	10	<b>12</b>	Naprogramování pozic bez použití dálkového ovladače	19
6.4	Uložení dálkových ovladačů do paměti II. způsobem	11	<b>13</b>	Co dělat když... aneb malý průvodce pro případ, když něco nefunguje!	19
6.5	Uložení funkcí staré vysílačky do nové	12	<b>14</b>	Technické údaje a parametry	20
<b>7</b>	Rozšiřující informace	13	<b>15</b>	Zapnutí / vypnutí senzoru slunce	21
7.1	Seřizování koncových poloh	13			

## Důležité upozornění

Tento manuál je určen pouze pro technický personál, který má příslušnou kvalifikaci pro instalaci. Žádná z informací, kterou obsahuje tento materiál není určena pro finálního uživatele. Tento manuál je určen pro trubkové pohony NEOMAT A nesmí být použit pro jiné výrobky. Trubkové pohony NEOMAT A jsou určeny pro ovládání předokenních rolet a roletových vrat, 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  
nařízení vlády č. 168, 169 a 170 ze dne 25. června 1997  
nařízení vlády č. 378/2001 ze dne 12. září 2001*

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® 2010

## Upozornění!

Z důvodu zajištění bezpečnosti osob je naprosto nezbytné dodržovat tyto instrukce.

Tyto instrukce jsou důležité z hlediska zajištění bezpečnosti při provozu zařízení a proto si je dobře uschovejte, pro jejich případnou potřebu v budoucnosti.

Tento manuál obsahuje upozornění, která jsou důležitá z hlediska bezpečnosti, nesprávně provedená instalace zařízení může být příčinou vzniku velmi nebezpečných situací.

Instalace pohonu musí být provedena kvalifikovaným technikem a v naprostém souladu s bezpečnostními normami. Před samotnou instalací je nutné odstranit všechny nepotřebné elektrické kabely; všechny mechanické součástky, které nebudou potřebné pro zajištění automatizovaného provozu zařízení, musí být deaktivovány.

Pohyblivé části pohonu musí být vhodně zabezpečeny, jestliže je pohon nainstalovaný ve výšce nižší než 2,5 m. Horizontální vzdálenost mezi úplně otevřenou markýzou a jakýmkoli trvale umístěným předmětem musí být zaručena alespoň v délce 0,4 m.

Nevstavujte trubkový pohon tlaku, nárazům anebo pádům a zajistěte, aby nepřišly do styku s jakýmkoli kapalinami; po celé délce pláště trubkového pohonu nevrtejte otvory a nepřidávejte žádné šrouby; viz obrázek 1. Ovládací tlačítka musí být umístěná v takové pozici, aby byla viditelná z místa aplikace pohonu, ale zároveň musí být dostatečně daleko od pohyblivých částí; současně je nutné umístit tlačítka alespoň do výšky 1,5 m. Ohledně údržby a oprav se vždy obračejte na kvalifikovaný technický personál.

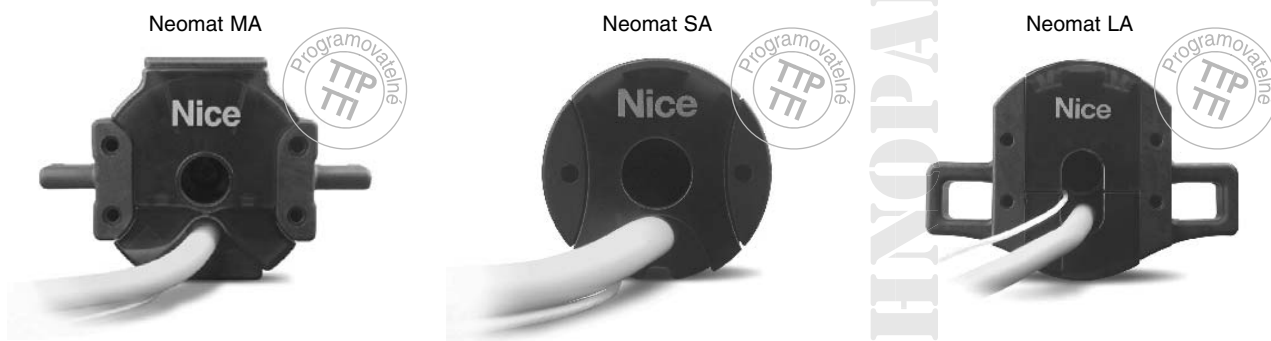
Zajistěte, aby se v blízkosti rolety uvedené do chodu nenacházely žádné osoby. Neuvádějte rolety do chodu, jestliže jsou v jejich blízkosti prováděny nějaké práce, například umývání skleněných výloh; v případě, že je nastavený automatický provoz, odpojte zařízení od elektrického napájení. Zajistěte, aby si děti nehrály s ovládacími tlačítky a nenechávejte v jejich blízkosti rádiové dálkové ovladače. Jestliže jsou součástí zařízení vyvažovací pružiny, kontrolujte pravidelně jejich stav, pozornost věnujte i stavu opotřebení kabelů.

## 1. Popis výrobku

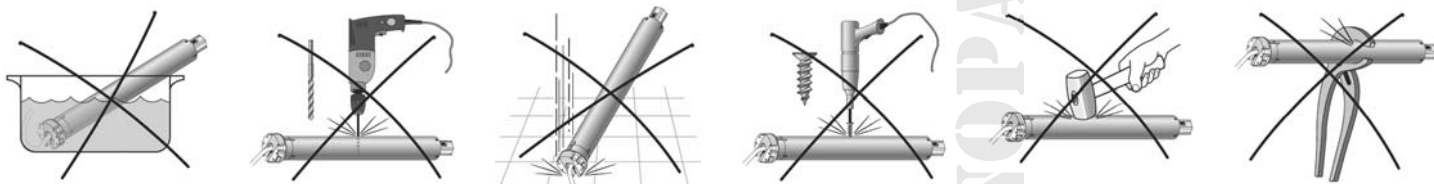
Trubkové pohony NEOMAT SA O 35 mm, NEOMAT MA O 45 mm a NEOMAT LA O 58 mm (obr. 1) jsou vybaveny elektronickou řídicí jednotkou se zabudovaným přijímačem rádiových vln, který pracuje na frekvenci 433,92 MHz na bázi technologie plovoucího kódu, aby byla zaručena vysoká úroveň zabezpečení. U každého pohonu je možné uložit do paměti až 14 dálkových ovladačů série „ERGO“ a „PLANO“ a „VOLO S RADIO“ (obr. 8) nebo „NICEWAY“.

Řídicí jednotka, která je zabudována do pohonu, je vybavena velmi přesným systémem elektronických koncových spínačů, které zajišťují nepřetržitou kontrolu nad pozicí rolety. Naprogramováním jsou do paměti uloženy mezní pozice, tj. pozice zavřené a otevřené rolety (plus případně jedna středová pozice); po každém zadaném příkazu se chod rolety automaticky zastaví po dosažení těchto pozic.

Řídicí jednotka je rovněž schopna vyhodnotit náhlé změny nebo namáhání pohonu a v takových případech okamžitě zastavit chod pohonu, tyto funkce využijete i při automatickém programování koncových pozic chodu rolet, které jsou vybaveny špunty na horním konci dráhy a pružinami proti vniknutí. Naprogramování koncových pozic pro chod rolety a některých dalších doplňkových funkcí je možné provádět rádiovými dálkovými ovladači; jednotlivé fáze jsou řízeny prostřednictvím akustických signálů - „pípání“. Pohony je rovněž možné ovládat i vnějším tlačítkem (s krokovací funkcí) anebo prostřednictvím vstupu „TTBUS“. Případné volitelné senzory intenzity větru a slunce mohou ovládat systém automaticky. Touto úrovní automatizace zajistíte pro dům mnohem vyšší stupeň komfortu a ochrany.

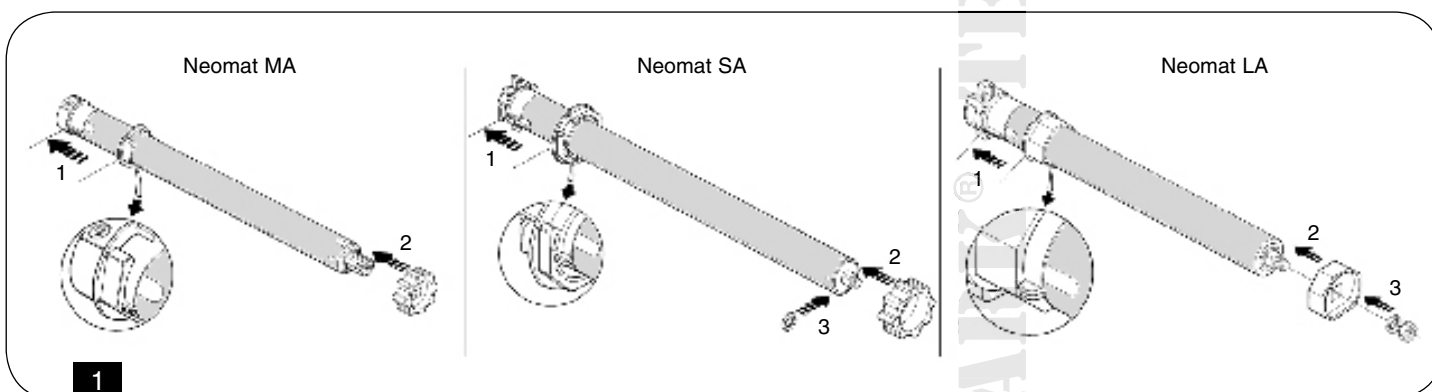


## 2. Instalace



Podle níže uvedených instrukcí připravte pohon k instalaci (obr. 1):

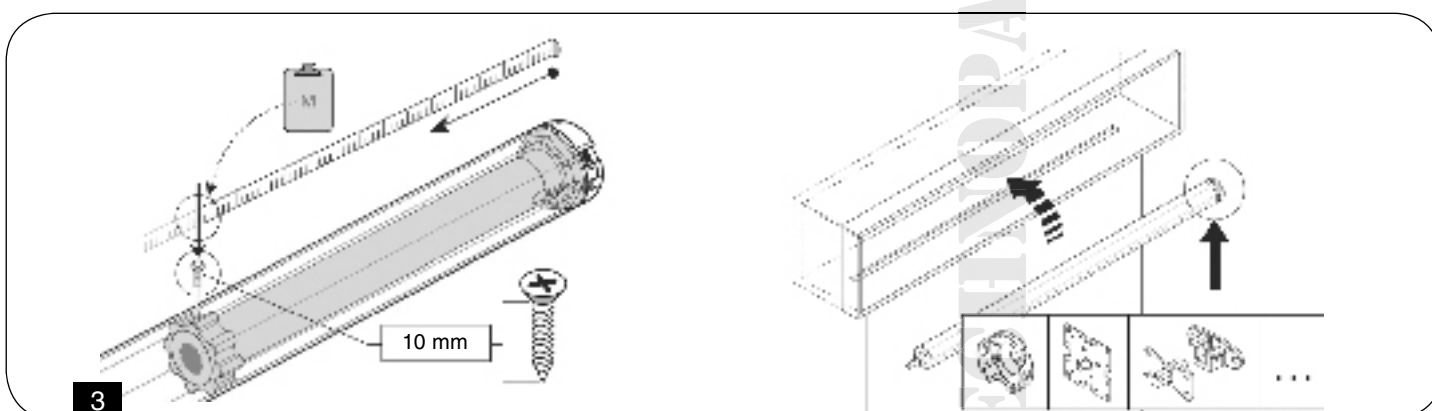
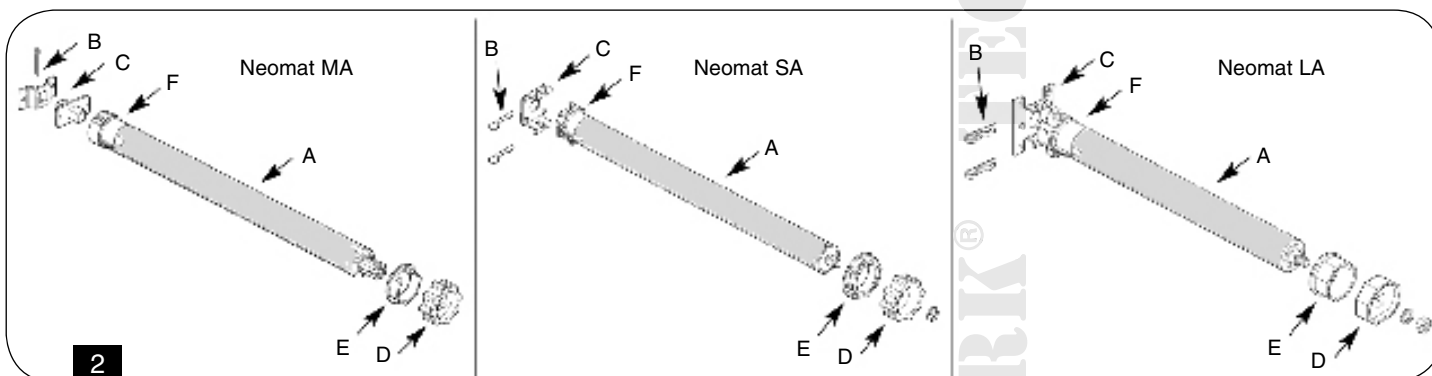
1. Nasadte volnou objímku (E) na pohon (A) tak, aby dosedla na odpovídající volný kroužek (F).
2. Nasadte unášecí objímku (D) na hřídel pohonu. U NEOMATu SA je uchycení objímky automatické na docvaknutí.
3. U NEOMATu MA zajistěte unášecí objímku pérovou podložkou (segrovkou).



Takto zkompletovaný pohon zasuňte do navíjecí trubice rolety, aby bylo čelo volné objímky (E) v kontaktu s koncem trubice. Šroubem M4x10 připevněte trubici k unášecí objímce (D), a to takovým způsobem, aby bylo zabráněno případným prokluzům a osovým posuvům pohonu (obr. 2). Nakonec zablokujte hlavu pohonu v odpovídající konzole (C), je-li to nutné použijte distanční podložku a vše zajistěte závlačkami, nebo sponami (B).

- A:** Trubkový pohon NEOMAT A
- B:** Pojistné závlačky nebo spony
- C:** Konzola a distanční podložka

- D:** Unášecí objímka
- E:** Volná objímka
- F:** Volný kroužek



## 2.1 Elektrické zapojení

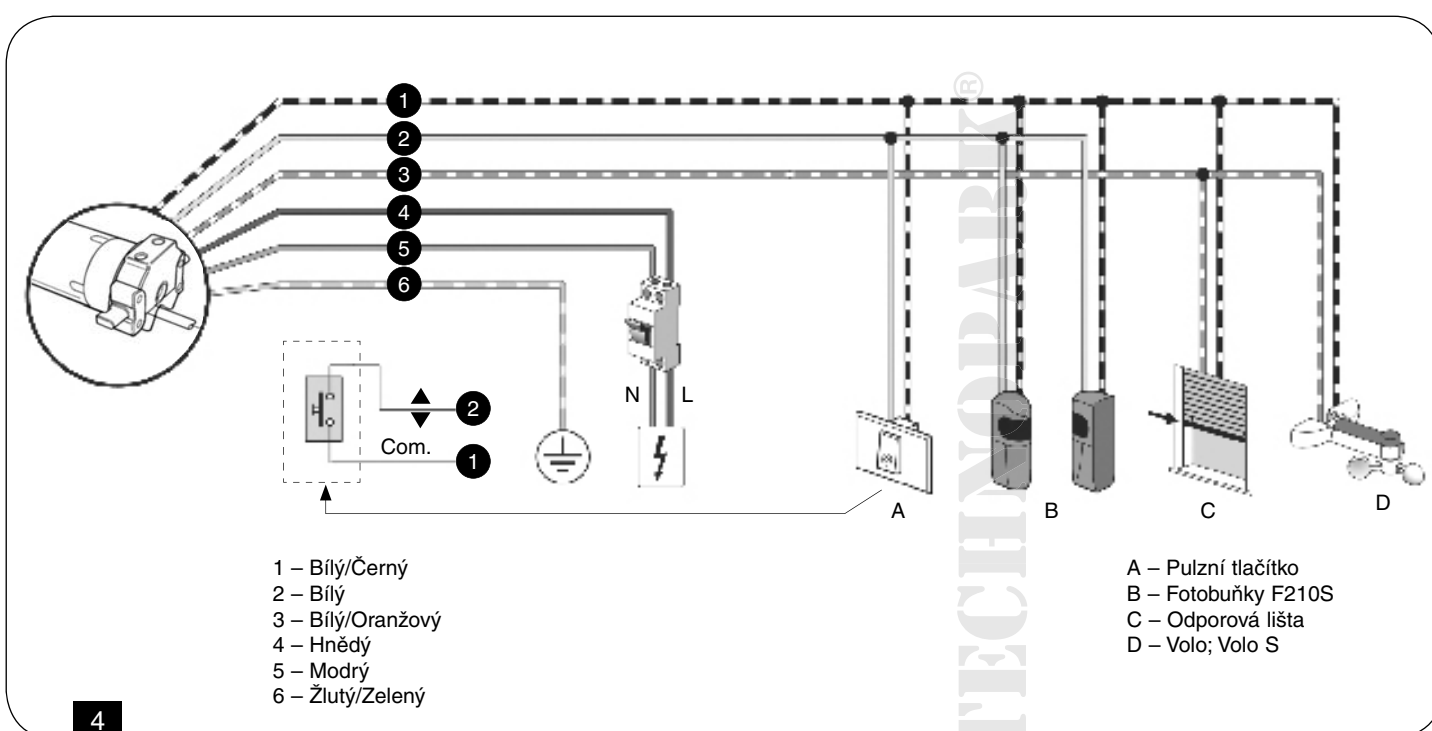
Při zapojování pohonu je nutné nainstalovat jeden vícepólový vypínač pro jeho odpojení od sítě elektrické energie s minimální vzdáleností mezi kontakty 3 mm (úsekový vypínač nebo zástrčka a zásuvka, apod.).

Dodržte přesně požadovaná zapojení; v případě jakýchkoli pochybností neexperimentujte, ale nahlédněte do příslušné, podrobnější technické dokumentace, která je mimo jiné k dispozici na webových stránkách „www.niceforyou.com“. Chybně provedené zapojení může být příčinou poškození zařízení anebo přivodit nebezpečné situace.

Kabel pro elektrické zapojení pohonu NEOMAT A se skládá ze 6 propojovacích vodičů:

- Napájecí vedení ze sítě elektrické energie: fáze, nulák a zemnění.
- Příkazové signály s velmi nízkým napětím (SELV): „KROK-KROK“ nebo Bus „TTBUS“ a klimatické senzory.

### Barevné rozlišení vodičů



#### 2.1.1 Síťové napájení (Hnědá+ Modrá + Žlutá/Zelená)

Síťového napájení musí být připojen na tyto dráty: Hnědá (Fáze), Modrá (Nulák) a Žlutá/zelená (Země). Nepřipojujte síťové napájení (230 V nebo 120 V) na ostatní dráty.

#### 2.1.2 „Krok-Stop-Krok“ vstup (Bílá + Černá/Bílá):

Chcete-li roletu ovládat ručním příkazem (Tlačítkem), připojte jednoduché pulzní tlačítko mezi Bílý vodič („KROK-KROK“ vstupy) a Černý / Bílý vodič (společný). Provozní logika postupuje následovně: nahoru-stop-dolů-stop.

Pokud je tlačítko stisknuto po dobu delší než 3 sekundy (ale méně než 10) Bude roleta vždy zvednuta (▲ příkaz na vysílači).

Pokud je tlačítko stisknuto po dobu delší než 10 sekund, bude roleta vždy spuštěna (▼ příkaz na vysílači).

Tuto funkci lze využít k synchronizaci více pohonů, po vydání příkazu jsou všechny pohony uvedeny do chodu stejným směrem, bez ohledu na to v jaké pozici se právě nacházejí.

#### 2.1.3 „TTBUS“ vstup (Bílá + Černá/Bílá)

„TTBUS“ je datové rozhraní, které bylo vyvinuto pro jednodušší nastavení a propojení pohonu Neomat, až 20 zařízení lze propojit pouhým propojením 2 „TTBUS“ dráty.

Další informace jsou uvedeny v návodu pro zařízení komunikujících pomocí „TTBUS“ (VOLO, F210S apod.).

K „TTBUS“ lze připojit programátory TTP nebo TTI, tyto programátory usnadní nastavení, umožní ukládání nastavení a přenášení hodnot na další pohony. Pro další informace, nahlédněte k manuálům pro TTP a TTI.

### 2.1.4 „F210S fotočlánek“ vstupy (Bílá + Černá/Bílá; pouze pro verze NEOMAT-MA a NEOMAT-LA)

K pohonům NEOMAT MA a NEOMAT LA lze připojit fotočlánek F210S, který zjistí možné překážky bránící sjetí rolety. Pro více informací nahlédněte do manuálu pro fotočlánek F210S.

Fotočlánek připojte až po naprogramování pohonu (pohon samozřejmě při zapojování odpojte od 230 V).

„KROK-KROK“ a F210S jsou vzájemnou alternativou, protože obě zařízení používají stejný vodič (Bílá + Černá / Bílá), Proto při instalaci Fotobuňek F210S připojujte tlačítko přímo do již z výroby připravených svorek ve fotobuňce.

### 2.1.5 Klimatické senzory (Černá/Bílá + Oranžová/Bílá)

Jednoduchý senzor větru (VOLO), nebo větru-slunce (VOLO S) lze připojit k vstupu „Klimatický senzor“.

Jeden stejný snímač lze připojit až k 5-ti řídicím jednotkám, které jsou mezi sebou spojeny paralelně. Přitom je důležité dodržet polaritu vodičů. To znamená u všech pohonů, Černá/Bílá vodič je zapojen do Černá/Bílá a Oranžová/Bílá vodič je zapojen do Oranžová/Bílá drátu.

### 2.1.6 Odporová lišta (Černá/Bílá + Oranžová/Bílá)

K pohonům NEOMAT A lze připojit odporovou lištu s konstantním odporem 8.2 K $\Omega$ . Viz bod 11.1 pro programování a provoz. Klimatické senzory a odporová lišta jsou vzájemnou alternativou, protože používají stejné Černá/Bílá + Oranžová/Bílá dráty, proto nelze používat současně obě zařízení.

## 3. Konektor a napájecí kabel

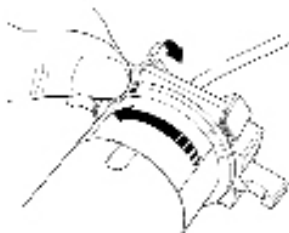
Tato kapitola se týká pouze modelu NEOMAT MA a LA, je určena pouze pro personál zajišťující servis! Kdyby došlo k poškození napájecího kabelu, musí být nahrazen kabelem stejného typu, který je k dispozici u výrobce anebo v jeho servisních střediscích.

Kdykoli by bylo nutné odpojit pohon od napájecího kabelu, postupujte podle následujících obrázků č. 5 a 6:

Popis odpojení přívodního kabelu (týká se NEOMAT-MA). V případě, že je nutné odpojit kabel, postupujte následovně:



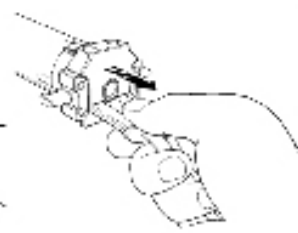
Otáčejte objímkou, aby se drážka dostala na stejnou úroveň s jedním z pojistných zubů a pak jej odpojte.



Operaci opakujte i u druhého zubu.



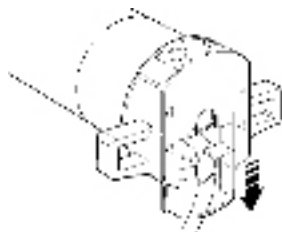
Ohněte kabel směrem dovnitř a uvolněte pojistku jemným otáčivým pohybem směrem ven.



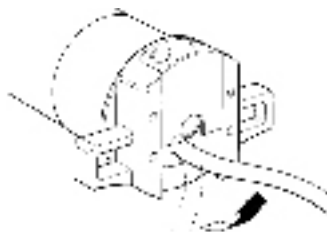
Tahem vyjměte konektor.

5

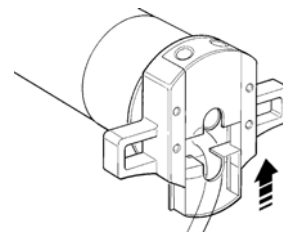
Popis odpojení přívodního kabelu (týká se NEOMAT-LA). V případě, že je nutné odpojit kabel, postupujte následovně:



1. Odsuňte ochranný kryt



2. Vytáhněte napájecí kabel



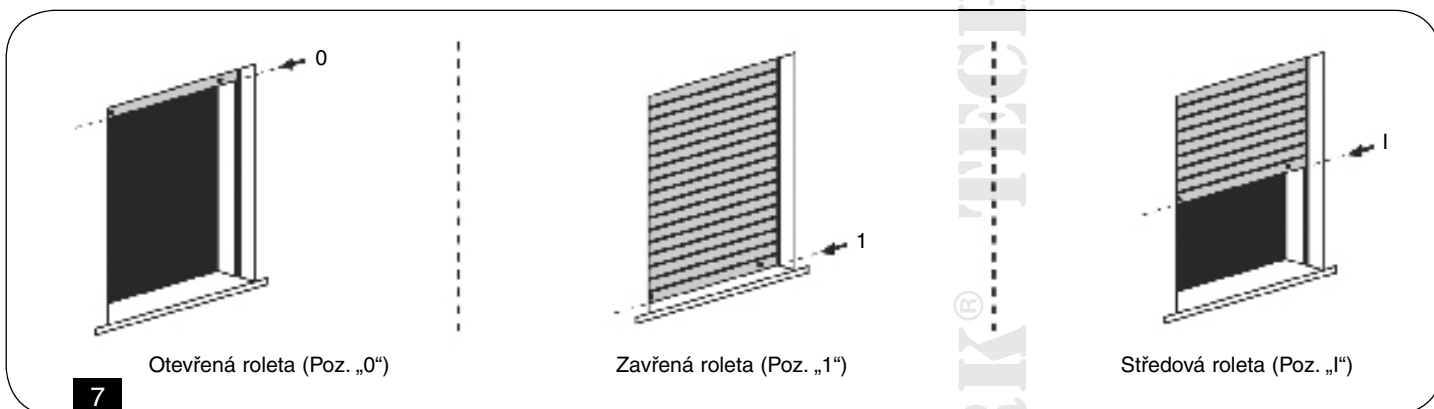
3. zasuňte kryt zpět a ujistěte se, že je bezpečně uzavřen

6

## 4. Seřízení koncových poloh

Trubkové pohony série NEOMAT A jsou vybaveny systémem elektronických koncových spínačů, elektronická řídicí jednotka přeruší chod pohonu v okamžiku, kdy roleta dosáhne naprogramovanou zavřenou nebo otevřenou pozici. Tyto pozice musejí být prostřednictvím příslušného naprogramování uloženy do paměti, tento proces musí být proveden ihned po dokončení instalace pohonu a s namontovanou roletou.

Jestliže ještě nebyly do paměti uloženy pozice „0“ (otevřená roleta) a pozice „1“ (zavřená roleta), bude i tak možné pohon ovládat, ale chod pohonu bude probíhat pouze v přítomnosti obsluhy. Stejně tak je možné naprogramovat i jednu středovou pozici (Poz. „I“), která slouží k částečnému otevření rolety.



## 5. Programování

**Programování je rozděleno do 3 částí:**

1. Uložení dálkových ovladačů do paměti
2. Naprogramování pozic „0“ a „1“ popřípadě „I“
3. Volitelná naprogramování

Všechny sekvence při ukládání dálkových ovladačů do paměti a při programování parametrů jsou časově omezeny, to znamená, že musejí být provedeny během stanovených časových intervalů. U dálkových ovladačů, které budou rozděleny do většího počtu „skupin“, je vhodné předtím než budou uloženy do paměti určit skupinu, ke které bude přiřazen pohon. Naprogramování prostřednictvím rádiových vln může proběhnout u všech pohonů, které se nacházejí v dosahu příslušného dálkového ovladače, proto je žádoucí, aby byl elektrickou energií napájen pouze ten pohon, kterého se programování týká.

### Pozor:

- Všechny kroky prováděné při ukládání do paměti jsou časově omezené, to znamená, že musí být provedeny v rámci stanoveného časového limitu!
- U dálkových ovladačů, u kterých se předpokládá jejich rozdělení do většího počtu „skupin“, je nutné před zahájením ukládání do paměti zvolit skupinu dálkových ovladačů, ke které bude přiřazený pohon!
- K uložení dálkových ovladačů do paměti prostřednictvím rádiového signálu může dojít u všech přijímačů, které se nacházejí v dosahu používaného dálkového ovladače; je proto vhodné nechat zapojené napájení pouze u toho pohonu, kterého se tato operace týká!
- Při programování dbejte na to, aby ostatní vodiče vedoucí z pohonu nebyli nikterak zkratováni, rovněž připojení fotobuněk je zakázáno. Vyhněte se tak zdroji problémů při instalaci!
- Jednokanálové a dvoukanálové ovladače (např.: FLO1R, FLO2R) ukládejte do paměti zásadně druhým způsobem. Vyhněte se tak problémům při programování a ovládání pohonů!

Jednoduchým způsobem je možné zkontrolovat, jestli jsou do paměti pohonu uloženy nějaké dálkové ovladače; v tomto případě stačí, když zkontrolujete počet akustických signálů, vydaných ihned po zapnutí pohonu.

### Tabulka 1: Kontrola uložených dálkových ovladačů

2 dlouhá pípnutí	Do paměti není uložen žádný dálkový ovladač.
2 krátká pípnutí	Do paměti jsou už uloženy nějaké dálkové ovladače.

## 6. Informace k ukládání dálkových ovladačů

Pohony výrobní řady NEOMAT-A identifikují kromě dálkových ovladačů série ERGO, PLANO, NICEWAY a VOLO S RADIO, i další typy dálkových ovladačů vyráběných společnostmi Nice (viz kapitola 6.1 „Použitelné dálkové ovladače“). Kromě toho je rovněž možné prostřednictvím příslušných postupů pro uložení dálkových ovladačů do paměti přiřadit každému tlačítku ovladače libovolný příkaz (viz kapitola 6.2 „Způsoby uožení dálkových ovladačů“).

### 6.1 Použitelné dálkové ovladače

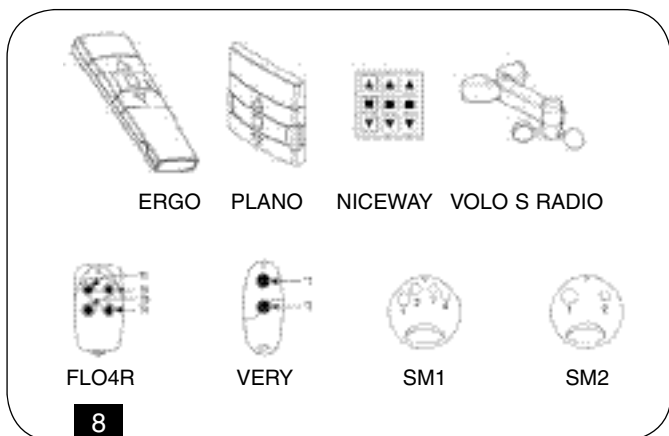
V tabulce 2 jsou uvedené dálkové ovladače, které je možné používat, včetně jejich kódování:

**Tabulka 2: Použitelné dálkové ovladače**

Typ kódování	Ovladač
FLOR <i>Plovoucí kód</i>	ERGO1-ERGO2-ERGO6 PLANO1-PLANO2-PLANO6-PLANOTIME VOLO S RADIO, NEMO WSCT-WSRT (Klimatické rádiové senzory) NICEWAY FLO1R-FLO2R-FLO4R VERY VR
SMILO <i>Plovoucí kód</i>	SM2-SM4
FLO <i>Programovatelný kód</i>	FLO1-FLO2-FLO4 VERY VE







**Pozor:** Protože je kódování jednotlivých dálkových ovladačů odlišné a pohon není schopný je identifikovat všechny najednou, určí první dálkový ovladač uložený do paměti typ používaného kódování a tím pádem i typ dálkových ovladačů, který bude možné později uložit do paměti. Jestliže byste po uložení prvního dálkového ovladače do paměti chtěli změnit typ dálkových ovladačů, bude nutné z paměti vymazat všechny dálkové ovladače (viz kapitola 9)!



Typ dálkových ovladačů uložených do paměti je možné zjistit tím způsobem, že spočítáte počet pípnutí, vydaných pohonem ihned po jeho zapnutí (viz tabulka 3).

**Tabulka 3: Použitelné dálkové ovladače**

Typ kódování	Ovladač
1 krátké pípnutí 	Dálkové ovladače FLO.
2 krátké pípnutí 	Dálkové ovladače FLOR.
3 krátké pípnutí 	Dálkové ovladače SMILO.
2 dlouhá pípnutí 	Do paměti není uložený žádný dálkový ovladač.



## 6.2 Způsoby uložení dálkových ovladačů do paměti

V tabulkách 5 a 6 je popsán postup pro uložení dálkových ovladačů do paměti I. způsobem, kdy je každému tlačítku přiřazen jeden konkrétní příkaz: tlačítko ▲ (1) = „vytažení“; tlačítko ■ (2) = „stop“; tlačítko (3) ▼ = „spuštění“. Dálkové ovladače je možné do paměti uložit i II. způsobem, tato varianta zajišťuje maximální flexibilitu při používání dálkových ovladačů. Do paměti stejného pohonu NEOMAT-A je možné ukládat dálkové ovladače jak I., tak i II. způsobem.

**Tabulka 4: Způsoby uložení dálkových ovladačů do paměti**

I. způsob		II. způsob	
Tlačítko	Příkaz	Tlačítko	Příkaz
Tlačítko ▲ nebo 1	Vytažení	1	„KROK-KROK“ (vytažení - stop - spuštění - stop...)
Tlačítko ■ nebo 2	Stop	2	Vytažení - Stop (vytažení - stop - vytažení - stop...)
Tlačítko ▼ nebo 3	Spuštění	3	Spuštění - Stop (spuštění - stop - spuštění - stop...)
Tlačítko 4	Stop	4	Stop

### 6.2.1 I. způsob

U této varianty je příkaz, přiřazený jednotlivým tlačítkům dálkového ovladače, pevně dán: tlačítko ▲ (1) ovládá „vytažení“, tlačítko ■ (2) ovládá stop, tlačítko ▼ (3) ovládá „spuštění“; v případě, že má dálkový ovladač ještě tlačítko 4, ovládá pak „stop“. U I. způsobu se provádí s každým dálkovým ovladačem pouze jedna fáze ukládacího procesu a v paměti je obsazena pouze jedna pozice. Během ukládání do paměti I. způsobem není důležité, které tlačítko stisknete. Ohledně uložení dálkových ovladačů do paměti anebo jejich vymazání I. způsobem odkazujeme na kapitulu 9.

### 6.2.2 II. způsob

**U II. způsobu uložení do paměti je možné každému tlačítku dálkového ovladače přiřadit jeden ze 4 možných příkazů:**

1. „KROK-KROK“; 2. vytažení - stop; 3. spuštění - stop; 4. stop.

U II. způsobu se provádí s každým tlačítkem dálkového ovladače jedna fáze ukládacího procesu a v paměti je obsazena každým tlačítkem jedna pozice. Během ukládání do paměti II. způsobem je uloženo to tlačítko, které je právě stisknuto. Jestliže chcete jinému tlačítku stejného dálkového ovladače přiřadit další příkaz, je nutné znovu provést uložení tohoto tlačítka do paměti.

### 6.2.3 Příklad kombinovaného uložení do paměti I. a II. způsobem

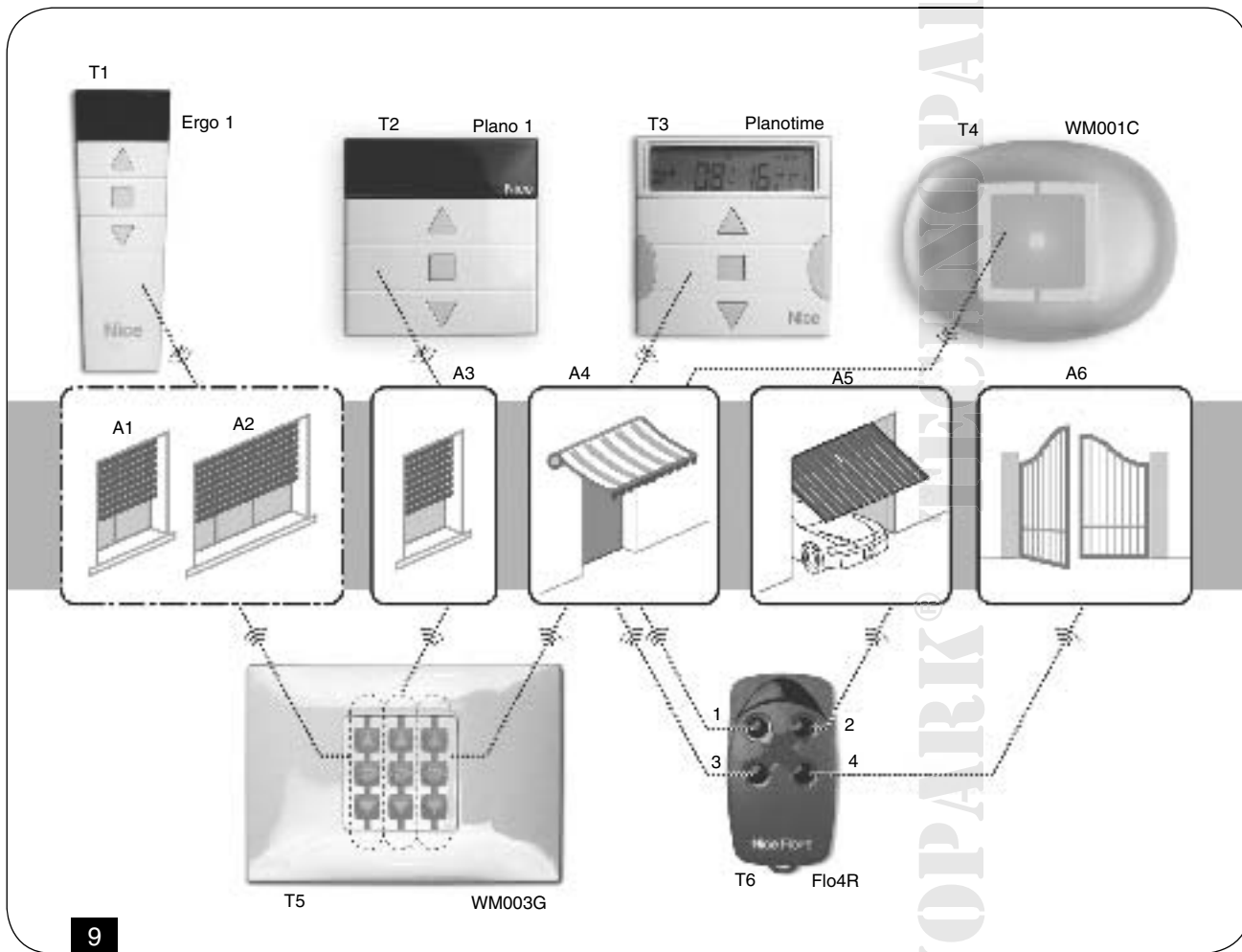
S pomocí vhodného využití možností při ukládání do paměti I. a II. způsobem je možné vytvořit z dálkových ovladačů skupiny, např. stejným způsobem, jak je to znázorněno na obrázku č. 9.

- Dálkový ovladač T1 (Ergo1) uloženy I. způsobem do paměti A1 a A2, ovládá vytažení, stop anebo spuštění současně jak u A1, tak u A2.
- Dálkový ovladač T2 (Plano1) uloženy I. způsobem pouze do paměti A3, ovládá vytažení, stop anebo spuštění pouze u A3.
- Dálkový ovladač T3 (Planotime) uloženy I. způsobem pouze do paměti A4, ovládá vytažení, stop anebo spuštění pouze u A4.
- Dálkový ovladač T4 (WM001C) uloženy do paměti II. způsobem („KROK-KROK“), ovládá pouze A4.
- Dálkový ovladač T5 (WM003G) uloženy do paměti I. způsobem, aby ovládal prostřednictvím skupiny 1 A1 a A2; prostřednictvím skupiny 2 A3 a prostřednictvím skupiny 3 A4; ovládá vytažení, stop anebo spuštění A1 a A2, A3 anebo A4.
- Dálkový ovladač T6 (FLO4R) uloženy II. způsobem do paměti A4 (tlačítka 1 a 3) a do paměti A5 (tlačítko 2) a do paměti A6 (tlačítko 4), ovládá vytažení a spuštění A4, anebo otevření garážových vrat A5, anebo otevření automatizované brány A6.

#### Pozor:



- S dálkovým ovladačem, který je do paměti pohonu uloženy II. způsobem není možné provádět programování některých funkcí (směr rotace, délka pracovního cyklu ...), jestliže je během tohoto programování požadováno stisknutí různých tlačítek, například stisknutí tlačítka ■ a tlačítka ▲!
- S dálkovým ovladačem, který je do paměti pohonu uloženy II. způsobem, nemůžou být využívány příkazy pro „vícenásobné skupiny“!










9

## 6.3 Uložení dálkových ovladačů do paměti I. způsobem

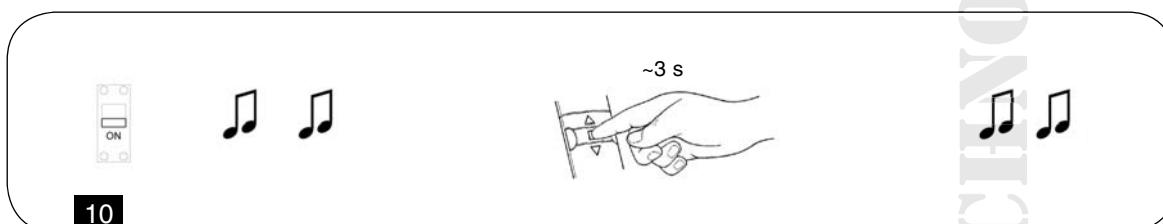
Každý rádiový dálkový ovladač je identifikován přijímačem, zabudovaným do řídicí jednotky NEOMATu A, a to prostřednictvím „kódu“, který je u každého dálkového ovladače jiný. Proto je nutné nejprve provést „uložení do paměti“ a tím nastavit řídicí jednotku tak, aby byla schopna identifikovat každý jednotlivý rádiový dálkový ovladač. Jestliže paměť neobsahuje žádný kód, můžete přistoupit k ukládání prvního rádiového dálkového ovladače do paměti podle následujících instrukcí:

**Tabulka 5: Uložení prvního rádiového dálkového ovladače do paměti (obr. 10)**









		Příklad
1.	Okamžitě po připojení řídicí ke zdroji napájení uslyšíte 2 dlouhá pípnutí (pííp).	 
2.	Do 5 vteřin stiskněte a podržte stisknuté tlačítko (asi na dobu 3 sekund) ■ na dálkovém ovladači, který má být uložen do paměti.	 3s
3.	Uvolněte tlačítko ■ během prvního ze 3 pípnutí, která potvrzují, že došlo k uložení ovladače do paměti.	   

**Poznámka:** Jestliže řídicí jednotka už obsahuje nějaké kódy, uslyšíte po jejím zapnutí 2 krátká pípnutí (píp) a nebude možné postupovat podle výše uvedených instrukcí, pro uložení kódů do paměti bude nutné použít druhý postup (viz tabulka 6).

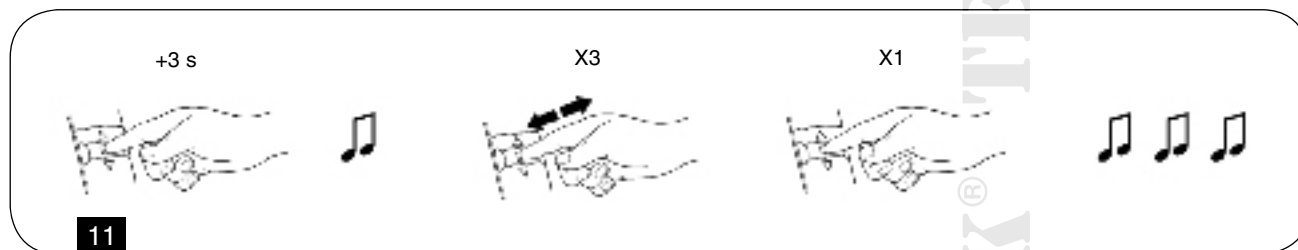
Jestliže už byl do paměti uložen jeden nebo i větší počet rádiových dálkových ovladačů, je možné další ovladače aktivovat podle následujících instrukcí:



10











Tabulka 6: Uložení dalších rádiových dálkových ovladačů do paměti (obr. 11)		Příklad
1.	Držte stisknuté tlačítko ■ na novém dálkovém ovladači tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	Nový  5s 
2.	Pomalou 3krát stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači, který je uložen do paměti.	Starý  3 x 
3.	Stiskněte ještě jednou tlačítko ■ na novém dálkovém ovladači.	Nový   
4.	Po ukončení procesu bude prostřednictvím 3 pípnutí signalizováno, že dálkový ovladač byl správně uložen do paměti.	

**Poznámka:** Jestliže je paměť plná (14 kódů), bude prostřednictvím 6 pípnutí signalizováno, že dálkový ovladač nemůže být do paměti uložen.



## 6.4 Uložení dálkových ovladačů do paměti II. způsobem
















Jestliže paměť neobsahuje žádný dálkový ovladač, je možné provést uložení prvního dálkového ovladače II. způsobem podle instrukcí uvedených v tabulce 7.

Tabulka 7: Uložení prvního dálkového ovladače do paměti II. způsobem		Příklad
1.	Hned po připojení řídicí jednotky k síťovému napájení uslyšíte 2 dlouhá pípnutí.	 
2.	Do 5 vteřin stiskněte a podržte to tlačítko dálkového ovladače, které chcete uložit do paměti.	
3.	Tlačítko uvolněte po 1-2 s (jinak se uloží chybně - nebude fungovat a nejde smazat!) poté, co uslyšíte všechna 3 pípnutí.	 
4.	Do 5 sekund začněte mačkat stejné tlačítko dálkového ovladače, a to tolikrát, aby počet stisknutí odpovídal požadovanému příkazu: 1x = „KROK-KROK“; 2x = „vytažení“, 3x = „spuštění“, 4x = „stop“.	 1-4
5.	Asi po 3 vteřinách uslyšíte stejný počet pípnutí, který odpovídá právě zvolenému příkazu.	 1-4
6.	Do 2 vteřin znovu stiskněte stejné tlačítko na dálkovém ovladači.	
7.	Tlačítko uvolněte při prvním ze 3 pípnutí, která signalizují, že uložení do paměti bylo dokončeno.	 

Jestliže v bodě 5 neuslyšíte stejný počet pípnutí, odpovídající požadovanému příkazu, počkejte několik sekund, dojde tak k ukončení programovacího procesu, aniž by bylo provedeno jakékoli uložení do paměti.

Jestliže jste uložili tlačítka dálkového ovladače do paměti, aby jimi byl vydáván příkaz „KROK-KROK“ anebo „stop“, jsou tyto příkazy ihned použitelné; aby však bylo možné používat příkazy pro „vytažení“ ▲ a pro „spuštění“ ▼, je nutné nejprve naprogramovat směr rotace pohonu; dokud nebude naprogramovaný směr rotace pohonu, bude každý příkaz ▲ a ▼ vydaný dálkovým ovladačem signalizován jedním pípnutím a dvěma krátkými posuvy pohonu. Vzhledem k tomu, že není možné naprogramovat směr rotace pohonu prostřednictvím dálkového ovladače uloženého do paměti II. způsobem, musí být tato operace provedena s pomocí dálkového ovladače uloženého do paměti I. způsobem, anebo prostřednictvím k tomu určených programovacích zařízení TTP nebo TTI.

Jestliže je do paměti uložený jeden nebo větší počet dálkových ovladačů, je možné ukládat další dálkové ovladače II. způsobem podle instrukcí uvedených v tabulce 8.

Tabulka 8: Uložení dalších dálkových ovladačů do paměti II. způsobem		Příklad
1.	Stiskněte tlačítko na novém dálkovém ovladači, který chcete uložit do paměti a podržte je tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 vteřinách), pak tlačítko uvolněte.	Nový  5s  
2.	Do 5 vteřin stiskněte tlačítko na starém dálkovém ovladači, který je uložený do paměti, a podržte je tak dlouho (přibližně 5 sekund), dokud neuslyšíte 2 pípnutí, potom tlačítko uvolněte.	Starý  5s  
3.	Do 5 vteřin začněte mačkat stejné tlačítko na starém dálkovém ovladači, a to tolikrát, aby počet stisknutí odpovídal požadovanému příkazu: 1x = „KROK-KROK“; 2x = „vytažení“, 3x = „spuštění“, 4x = „stop“.	Starý  5s  
4.	Asi po 3 vteřinách uslyšíte stejný počet pípnutí, který odpovídá právě zvolenému příkazu.	 1-4
5.	Po 2 vteřinách znovu stiskněte stejné tlačítko na novém dálkovém ovladači.	Nový 
6.	Tlačítko uvolněte při prvním ze 3 pípnutí, která budou potvrzovat, že uložení do paměti bylo dokončeno.	   












Jestliže v bodě 5 neuslyšíte stejný počet pípnutí, odpovídající požadovanému příkazu, počkejte několik sekund, dojde tak k ukončení programovacího procesu, aniž by bylo provedeno jakékoli uložení do paměti.

**Poznámka:** Jestliže je paměť plná (30 dálkových ovladačů), uslyšíte 6 pípnutí a dálkový ovladač nebude možné do paměti uložit.

## 6.5 Uložení funkcí staré vysílačky do nové

Jednoduchým způsobem je možné do paměti uložit nový dálkový ovladač, který bude mít stejné vlastnosti jako starý dálkový ovladač; v takovém případě postupujte podle instrukcí uvedených v tabulce 10.

Nový dálkový ovladač uložený tímto způsobem zdědí parametry starého dálkového ovladače, to znamená, že v případě, kdy je starý dálkový ovladač uložený I. způsobem, bude i nový dálkový ovladač fungovat I. způsobem; jestliže je starý dálkový ovladač uložený II. způsobem, bude i tlačítko nového dálkového ovladače přiřazený stejný příkaz, jaký je uložený u starého dálkového ovladače.

Tabulka 9: Uložení funkcí staré vysílačky do nové		Příklad
1.	Stiskněte tlačítko nového dálkového ovladače, který chcete uložit paměti, a podržte je alespoň po dobu 3 vteřin, pak tlačítko uvolněte.	Nový  >3s 
2.	Stiskněte tlačítko na starém, do paměti uloženém, dálkovém ovladači a podržte je alespoň po dobu 3 vteřin, pak tlačítko uvolněte.	Starý  >3s 
3.	Ještě jednou stiskněte tlačítko, které chcete uložit do paměti, na novém dálkovém ovladači a podržte je alespoň po dobu 3 vteřin, pak tlačítko uvolněte.	Nový  >3s 
4.	Znovu stiskněte tlačítko na starém, do paměti uloženém, dálkovém ovladači a podržte je alespoň po dobu 3 vteřin, pak tlačítko uvolněte.	Starý  >3s 
5.	Pak uslyšíte 3 pípnutí, která budou potvrzovat, že nový dálkový ovladač byl uložen do paměti.	  

**Poznámka:** V případě, že je paměť plná (30 dálkových ovladačů), bude prostřednictvím 6 pípnutí signalizováno, že dálkový ovladač není možné uložit do paměti.

## 7. Rozšiřující informace

Pohony řady NEOMAT-A jsou kompatibilní s dálkovými ovladači řád ERGO, PLANO, NICEWAY a VOLO-S-RADIO (viz kapitola 6.1 „Kompatibilní dálkové ovladače“). Kromě toho je možné pomocí příslušných operací, provedených během ukládání dálkových ovladačů do paměti, přiřadit každému tlačítku dálkového ovladače jednu vybranou funkci (viz kapitola 6.2 „Uložení dálkových ovladačů I. a II. způsobem“).

 **Pozor:** Pro účely programování používejte pouze dálkové ovladače uložené I. způsobem!

### 7.1 Programování koncových poloh

V tabulce 10 jsou uvedeny dálkové ovladače, které je možné použít pro programování koncových poloh.

**Tabulka 10: Dálkové ovladače**

ERGO1 – ERGO4 – ERGO6
PLANO1 – PLANO4 – PLANO6 – PLANO TIME
NICEWAY (kompletní řada)

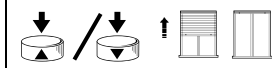


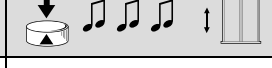
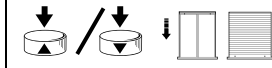


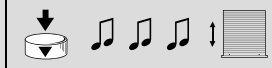
## 8. Naprogramování pozic „0“ a „1“

Při instalaci automatizační techniky pro rolety se mohou v podstatě vyskytnout 3 případy, ty jsou vymezeny přítomností nebo absencí „blokovacích“ prvků na koncích dráhy rolety: „špunty“ na konci dráhy v horní pozici (omezují otevírání do maximální polohy) a/nebo pružiny proti vniknutí (znemožňují manuální zvednutí úplně zavřené rolety). Podle toho, jsou-li výše uvedené mechanické zarážky v koncových pozicích přítomny nebo ne (špunty a/nebo pružiny), může být programování koncových spínačů provedeno různými způsoby:

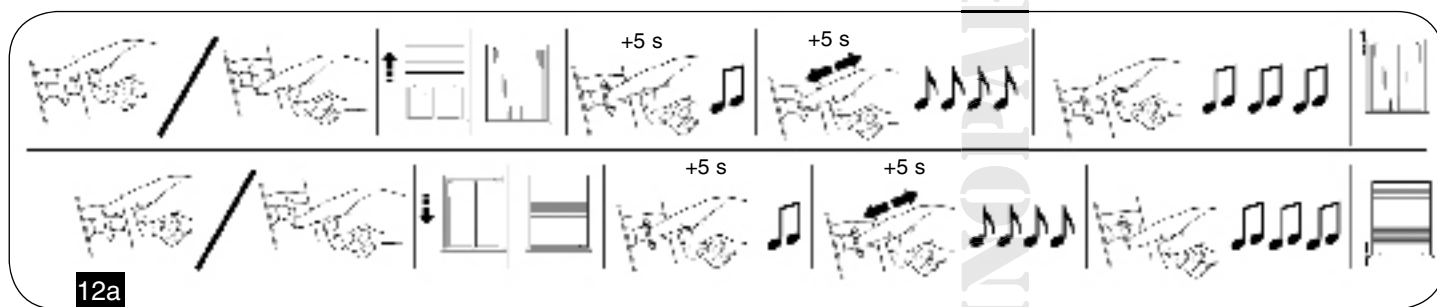
- Manuální naprogramování koncových spínačů (nejsou nutné ani špunty ani pružiny proti vniknutí).
- Poloautomatické naprogramování koncových spínačů (je nutná přítomnost špuntů v horní pozici rolety).
- Automatické naprogramování koncových spínačů (je nutná přítomnost jak špuntů v horní pozici rolety, tak i pružin proti vniknutí v dolní pozici).

Při programování těchto pozic je nutné použít dálkový ovladač, který už byl uložen do paměti řídicí jednotky. Do té doby, dokud nebudou do paměti řídicí jednotky uloženy platné pozice „0“ a „1“, bude možné uvádět pohon do chodu jen „v přítomnosti obsluhy“. Na začátku není stanoven směr rotace pohonu, ale po dokončení naprogramování je směr rotace pohonu přidělen automaticky jednotlivým tlačítkům na dálkových ovladačích.

**Tabulka 11: Manuální naprogramování pozic „0“ a „1“ (obr. 12a)**

		Příklad
1.	Stiskněte tlačítko ▲ nebo tlačítko ▼ na dálkovém ovladači uloženém do paměti a to tak dlouho, dokud se roleta nedostane do požadované otevřené polohy.	
2.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači a podržte jej stisknuté tak dlouho dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách).	 5s
3.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a držte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	 5s
4.	Stiskněte tlačítko ▲ a podržte jej tak dlouho, dokud nebude prostř. 3 pípnutí a krátkého chodu signalizováno, že pozice pro otevírání „0“ byla uložena do paměti.	
5.	Stiskněte tlačítko ▲ nebo tlačítko ▼ na dálkovém ovladači, který je uložený do paměti, a podržte jej stisknuté tak dlouho, dokud se roleta nedostane do požadované zavřené polohy.	
6.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači a podržte jej stisknuté tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách).	 5s
7.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neslyšíte 4 krátká pípnutí.	 5s
8.	Stiskněte tlačítko ▼ a podržte jej tak dlouho, dokud prostřednictvím 3 pípnutí a krátkého chodu signalizováno, že pozice pro zavírání „1“ byla uložena do paměti.	

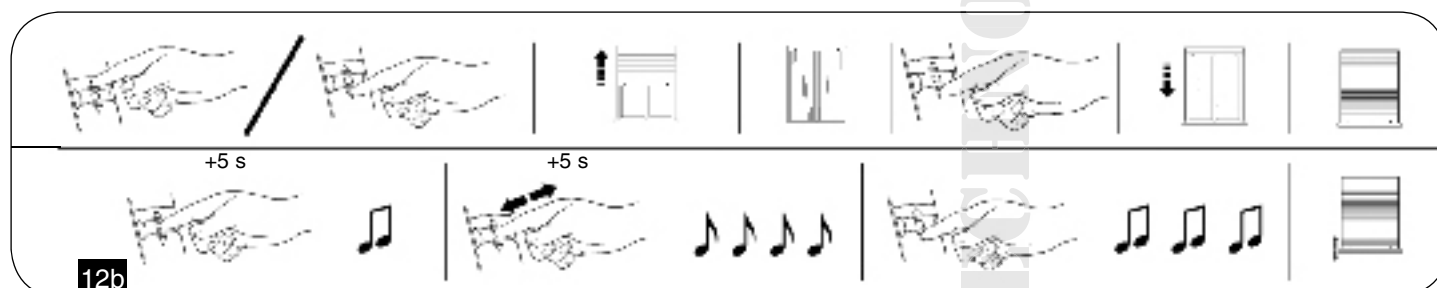
**Poznámka:** Od tohoto okamžiku bude tlačítko ▲ ovládat vytahování rolety, zatímco tlačítko ▼ bude ovládat její spouštění. Jak při vytahování, tak i při spouštění se bude roleta zastavovat v naprogramovaných pozicích.



**Tabulka 12: Poloautomatické naprogramování pozic „0“ a „1“ (obr. 12b)**

		Příklad
1.	Stiskněte tlačítko ▲ nebo tlačítko ▼ na dálkovém ovladači uloženém do paměti a to tak dlouho, dokud se nedostane roleta do zcela otevřené pozice a dokud se pohon automaticky nezastaví o špunty v horní pozici.	
2.	Stiskněte a podržte tlačítko ▼, dojde ke spuštění rolety.	
3.	Uvolněte tlačítko ▼ v okamžiku, kdy roleta dosáhne požadované pozice („1“).	
4.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách).	
5.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	
6.	Stiskněte tlačítko ▼ a podržte jej tak dlouho, dokud nebude prostřednictvím 3 pípnutí a krátkého chodu signalizováno, že pozice pro zavírání „1“ byla uložena do paměti.	

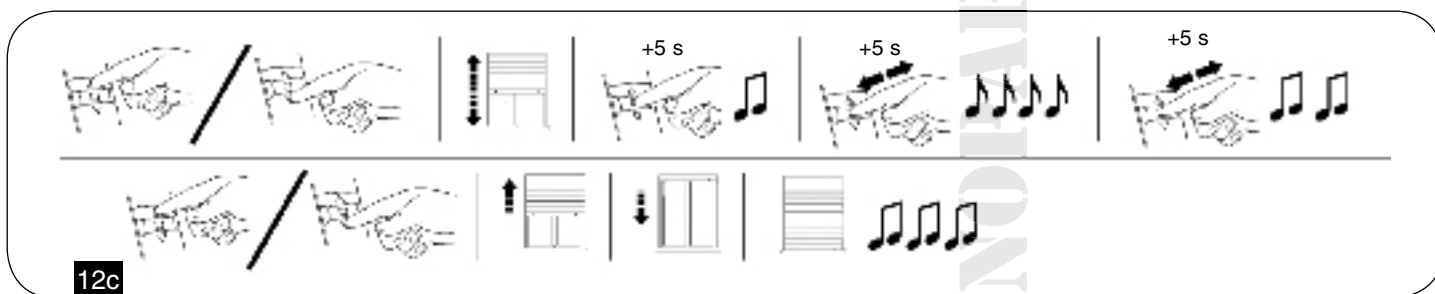
**Poznámka:** Od tohoto okamžiku bude tlačítko ▲ ovládat vytahování rolety, zatímco tlačítko ▼ bude ovládat její spuštění. Při vytahování se roleta zastaví po dosažení špuntů a při spuštění se bude roleta zastavovat v naprogramované pozici.



**Tabulka 13: Automatické naprogramování pozic „0“ a „1“ (obr. 12c)**

		Příklad
1.	Zkontrolujte jestli je roleta přibližně v polovině své dráhy a případně použijte tlačítka ▲ a ▼ na dálkovém ovladači, uloženém do paměti, za účelem posunu rolety do poloviny její dráhy.	
2.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači uloženém do paměti a podržte jej stisknuté tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách) a pak tlačítko uvolněte.	
3.	Stiskněte znovu na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí, pak tlačítko uvolněte.	
4.	Stiskněte ještě jednou tlačítko ■ a držte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte první ze 2 dlouhých pípnutí.	
5.	Roleta se musí vytahovat směrem nahoru, jestliže se spouští směrem dolů, je nutné stisknout tlačítko ▲ nebo ▼, aby došlo k jejímu vytažení směrem nahoru.	
6.	Proces bude od tohoto okamžiku probíhat <b>automaticky</b> : nejprve bude nalezena pozice „0“ odpovídající pozici špuntů v horní, otevřené pozici a potom pozice „1“ odpovídající pozici pružin proti vniknutí v dolní, zavřené pozici.	
7.	Celý proces je ukončen s úplně zavřenou roletou a je oznámen zvukovou signalizací - 3 pípnutí.	

**Poznámka:** Od tohoto okamžiku bude tlačítko ▲ ovládat vytahování rolety, zatímco tlačítko ▼ bude ovládat její spuštění. Při vytahování se roleta zastaví po dosažení špuntů a při spuštění se bude roleta zastavovat v naprogramované pozici.



## 9. Vymazání paměti


















Jestliže by bylo nutné vymazat z paměti řídicí jednotky NEOMATu A veškerá data, která do ní byla uložena, je nutné postupovat podle následujících instrukcí.

**Vymazání paměti je možné provádět:**

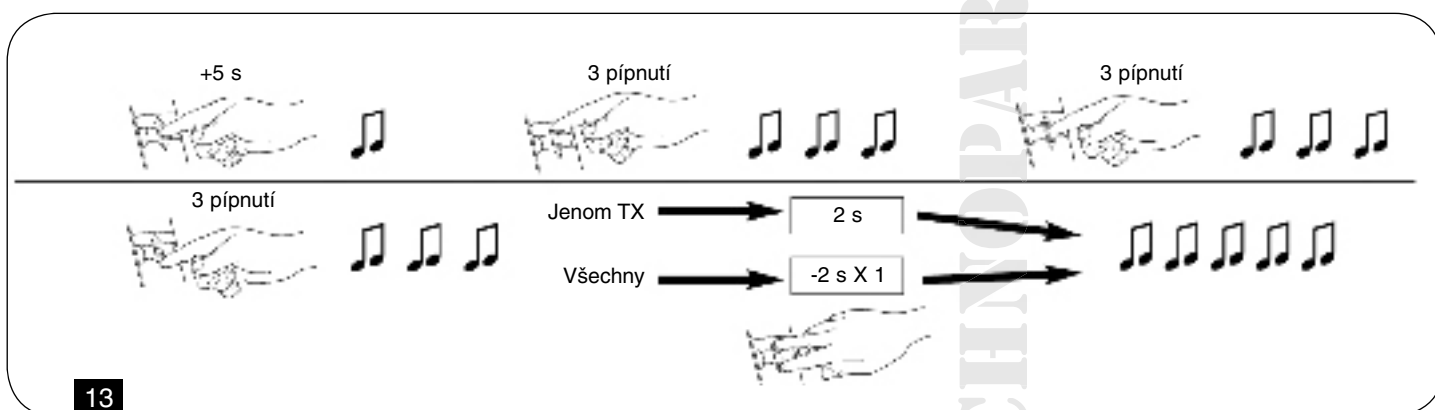
- S dálkovým ovladačem, neuloženým do paměti, začněte od bodu A.
- S dálkovým ovladačem, uloženým do paměti, začněte od bodu č. 1.

**Z paměti je možné vymazat:**

- Pouze kódy dálkových ovladačů, ukončete postup v bodě č. 4
- Veškerá data (kódy dálkových ovladačů, pozice, úroveň intenzity větru a slunce, adresu TTBUSu, atd.), když dokončíte celý postup.

Tabulka 14: Vymazání paměti (obr. 13)		Příklad
⇒A.	U pohonu odpojeného od zdroje napájení elektrickou energií aktivujte vstup „KROK-KROK“ (spojte bílý vodič s černým) a ponechte vstup aktivovaný až do konce celého procesu.	 
B.	Připojte pohon ke zdroji napájení a počkejte dokud neuslyšíte 2 počáteční pípnutí.	 
⇒1.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách).	  5s
2.	Stiskněte tlačítko ▲ na dálkovém ovladači a podržte tak dlouho, dokud neuslyšíte 3 pípnutí; uvolněte tlačítko ▲ přesně během třetího pípnutí.	  
3.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 3 pípnutí; uvolněte tlačítko ■ přesně během třetího pípnutí.	  
4.	Stiskněte tlačítko ▼ na dálkovém ovladači a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 3 pípnutí; uvolněte tlačítko ▼ přesně během třetího pípnutí.	  
5.	Jestliže chcete vymazat veškerá data, stiskněte do 2 sekund současně obě tlačítka ▲ a ▼ a pak je uvolněte.	 

**Poznámka:** Po několika sekundách bude prostřednictvím 5 pípnutí signalizováno, že veškeré kódy byly z paměti vymazány.



13

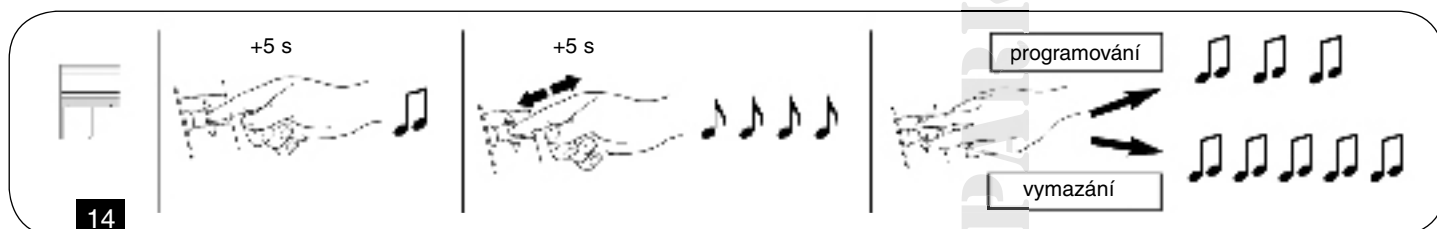
## 10. Volitelná programování

Volitelná programování je možné provádět teprve poté, co bylo dokončeno naprogramování pozic „0“ a „1“.

### 10.1 Uložení středové pozice „I“ do paměti

Jestliže je do paměti uložena jedna středová pozice „I“, je možné uvést roletu do naprogramované pozice prostřednictvím současného stisknutí obou tlačítek na dálkovém ovladači. Při ukládání středové pozice do paměti postupujte podle následujících instrukcí:

Tabulka 15: Naprogramování středové pozice „I“ (obr. 14)		Příklad
1.	Pomocí tlačítek ▲ ■ ▼ na dálkovém ovladači uveďte roletu do pozice, kterou chcete uložit do paměti jako středovou pozici „I“.	
2.	Stiskněte tlačítko ■ a podržte jej stisknuté tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách).	
3.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	
4.	Stiskněte současně tlačítka ▲ ▼ a podržte je tak dlouho, dokud nebude prostřednictvím 3 pípnutí signalizováno, že pozice byla uložena do paměti.	



### 10.2 Úprava pozic uložených do paměti

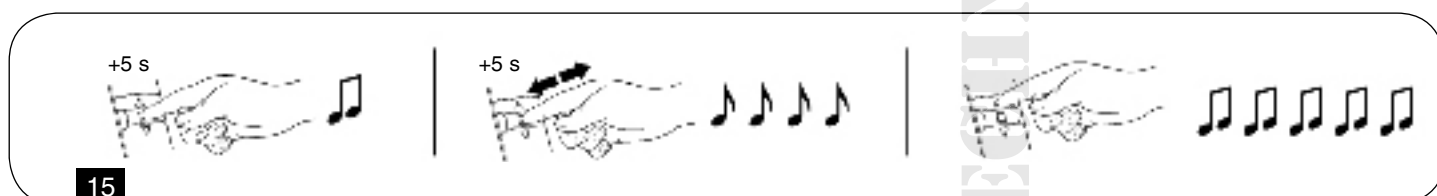
Chcete-li změnit pozice uložené do paměti, je nejprve nutné je vymazat a potom naprogramovat pozice nové.

Tabulka 16: Vymazání středové pozice „I“ z paměti (obr. 15)		Příklad
1.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači uloženém do paměti a podržte jej stisknuté tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách).	
2.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	
3.	Stiskněte současně tlačítka ▲ ▼ a podržte je tak dlouho, dokud nebude prostřednictvím 5 pípnutí signalizováno, že středová pozice byla vymazána z paměti.	

**Poznámka:** Od tohoto okamžiku bude možné naprogramovat novou středovou pozici (viz tabulka 15).

Tabulka 17: Vymazání pozic „0“ a „1“ z paměti		Příklad
1.	Na dálkovém ovladači, uloženém do paměti, stiskněte a podržte tlačítko ■ tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách).	
2.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	
3.	Stiskněte tlačítko ▲ (v případě, že bylo provedeno automatické nebo manuální naprogramování) nebo tlačítko ▼ (v případě, že bylo provedeno poloautomatické naprogramování) a podržte jej tak dlouho, dokud nebude prostřednictvím 5 pípnutí signalizováno, že pozice „0“ a „1“ byly vymazány z paměti.	

**Poznámka:** Od tohoto okamžiku bude možné naprogramovat nové horní a dolní pozice (viz kapitola 8).





## 11. Programování bezpečnostních zařízení (bezpečnostní lišta, senzor větru a slunce)

### 11.1 Programování bezpečnostní lišty připojené ke vstupu pro senzory

V případě potřeby je možné pro připojení bezpečnostní lišty s trvalým odporem 8,2 kΩ použít vstup, který je běžně používán pro povětrnostní senzory. V takovém případě reakce bezpečnostní lišty na základě vhodně naprogramované úrovně pozice vyvolá zastavení motoru a krátký pohyb automatizační techniky opačným směrem. Aby bylo možné tuto funkci aktivovat, je nutné provést příslušné naprogramování. Zatímco reakce bezpečnostní lišty nad naprogramovanou pozici vyvolá ve všech případech zastavení a krátký pohyb opačným směrem, chování automatizační techniky pod touto pozicí závisí na příslušně aktivované funkci.

Existují tyto možnosti:

- Motor pokračuje v chodu směrem dolů až po koncový spínač uložený do paměti.
- Motor se zastaví ihned poté, co zareaguje bezpečnostní lišta (nedojde ke krátkému pohybu opačným směrem).
- Motor se zastaví ihned poté, co zareaguje bezpečnostní lišta, a upraví nastavení dolního koncového spínače takovým způsobem, aby se pozice pro zastavení nacházela těsně před reakcí bezpečnostní lišty (je vhodné provést několik pracovních cyklů, aby byla nastavena optimální hodnota).

Tabulka 18: Programování bezpečnostní lišty připojené ke vstupu pro „senzory“		Příklad
1.	Uvedte roletu do takové pozice, ve které bude reagovat bezpečnostní lišta s trvalým odporem tím způsobem, že způsobí zastavení motoru a pak automatizační technika provede krátký pohyb opačným směrem.	
2.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači uloženém do paměti a podržte je tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (přibližně po 5 sekundách).	
3.	Stiskněte tlačítka ■ a ▼ po dobu dalších 5 sekund a podržte je tak dlouho, dokud neuslyšíte 2 rychlá pípnutí.	
4.	Do 4 sekund proveďte jeden z následujících kroků a naprogramujte tak chování pohonu po reakci bezpečnostní lišty v okamžiku, kdy je roleta pod naprogramovanou pozicí: - Stiskněte tlačítko ▲ a motor se bude zastavovat po reakci bezpečnostní lišty (bude aktivováno přizpůsobování pozice dolního koncového spínače). - Stiskněte tlačítko ■ a motor se bude zastavovat po reakci bezpečnostní lišty (bez přizpůsobování pozice koncového spínače). - Stiskněte tlačítko ▼ a motor pojedí tak dlouho, dokud nedosáhne pozice koncového spínače, nebude tedy provedeno ani zastavení ani změna směru pohybu.	

**Poznámka:** Aby bylo možné vymazat naprogramovaná data a nakonfigurovat vstup takovým způsobem, aby mohl být používán jako vstup pro povětrnostní senzory, bude nutné vymazat pozici dolního nebo horního koncového spínače (viz tabulka 17).










### 11.2 Programování úrovně reakce povětrnostního „větrného“ senzoru

Pokud je ke vstupu „senzory“ připojený větrný senzor „VOLO“, „VOLO-S“ nebo „VOLO-ST“, je aktivována ochranná funkce proti větru, což znamená, že dojde k automatickému srolování markýzy v případě, že intenzita větru přesáhne naprogramovanou úroveň. Pokud je tato naprogramovaná úroveň překročena po dobu delší než 3 sekundy, bude aktivován příkaz odpovídající stisknutí tlačítka ▲ a dojde k zablokování jakéhokoli jiného pohybu markýzy na tak dlouhou dobu, dokud nedojde ke snížení intenzity větru pod naprogramovanou úroveň, a to minimálně po dobu 1 minuty. Je možné zvolit jednu z pěti úrovní:

1. 5 km/h, 2. 10 km/h, 3. 15 km/h, 4. 30 km/h a 5. 45 km/h (z výroby je tato hodnota nastavena na úroveň č. 3).

V případě, že je používán senzor „VOLO-ST“, jsou úrovně reakce na intenzitu větru naprogramované přímo na senzoru (viz manuál „VOLO-ST“).

Změna naprogramované úrovně:

Tabulka 19: Změna úrovně reakce na intenzitu větru		Příklad
1.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači uloženém do paměti a podržte je tak dlouho (přibližně na dobu 5 sekund), dokud neuslyšíte jedno pípnutí; pak tlačítko ■ uvolněte.	 5s  
2.	Stiskněte několikrát pomalu tlačítko ▲ (1x, 2x, 3x, 4x nebo 5x), aby počet stisknutí odpovídal požadované úrovni reakce systému.	 X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
3.	Za okamžik uslyšíte stejný počet pípnutí, který bude signalizovat zvolenou úroveň reakce systému.	 X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
4.	Pro potvrzení volby stiskněte a uvolněte tlačítko ■.	   










**Poznámka:** Pokud v bodě 3 neuslyšíte stejný počet pípnutí, který by odpovídal požadované úrovni reakce systému, počkejte několik sekund, aniž byste mačkali jakékoli tlačítko, a proces bude ukončen, přičemž původní úroveň nastavení zůstane nezměněná.

## 11.3 Programování úrovně reakce povětrnostního senzoru „slunce“

Pokud je ke vstupu „senzory“ připojen sluneční senzor „VOLO-S“ nebo „VOLO-ST“, je aktivován systém „slunce“, což znamená, že dojde k automatickému rozvinutí markýzy v případě, že intenzita slunečního záření přesáhne naprogramovanou úroveň. Pokud je tato naprogramovaná úroveň překročena po dobu delší než 2 minuty, bude aktivován příkaz odpovídající stisknutí tlačítka ▼; jakmile intenzita slunečního záření klesne pod naprogramovanou úroveň po dobu 15 minut, dojde k aktivaci příkazu, který odpovídá stisknutí tlačítka ▲. Sluneční systém je možné deaktivovat, pomocí dálkového ovladače vyšlete příkaz „sole OFF“ („slunce OFF“); poté je možné tento systém aktivovat pomocí příkazu „sole ON“ („slunce ON“). I v případě, že je sluneční systém aktivovaný, je kdykoli možné automatizační techniku ovládat pomocí příkazových tlačítek ▲ nebo ▼, která jsou nadřazena příkazům tohoto systému. Ochrana před působením větru je vždy nadřazena slunečnímu systému. Reakci slunečního systému je možné zvolit z 5 úrovní:

1. 5 klux, 2. 10 klux, 3. 15 klux, 4. 30 klux a 5. 45 klux (z továrny je hodnota nastavena na úroveň č. 3).

V případě, že je používán senzor „VOLO-ST“, jsou úrovně reakce systému na intenzitu slunečního záření naprogramované přímo na senzoru (viz manuál „VOLO-ST“).

Tabulka 20: Změna úrovně reakce systému „slunce“		Příklad
1.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači uloženém do paměti a podržte je tak dlouho (přibližně na dobu 5 sekund), dokud neuslyšíte jedno pípnutí; pak tlačítko ■ uvolněte.	 5s  
2.	Stiskněte několikrát pomalu tlačítko ▼ (1x, 2x, 3x, 4x nebo 5x), aby počet stisknutí odpovídal požadované úrovni reakce systému.	 X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
3.	Za okamžik uslyšíte stejný počet pípnutí, který bude signalizovat zvolenou úroveň reakce systému.	 X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
4.	Pro potvrzení volby stiskněte a uvolněte tlačítko ■.	   

**Poznámka:** Pokud v bodě 3 neuslyšíte stejný počet pípnutí, který by odpovídal požadované úrovni reakce systému, počkejte několik sekund, aniž byste mačkali jakékoli tlačítko, a proces bude ukončen, přičemž původní úroveň nastavení zůstane nezměněná.

## 12. Naprogramování pozic bez použití dálkového ovladače

I když je to méně pohodlné, je možné mezní pozice chodu rolety „0“ a „1“ naprogramovat i bez použití dálkového ovladače, a to s pouhým využitím vstupu „KROK-KROK“. Tímto způsobem je možné provádět pouze POLOAUTOMATICKÉ a AUTOMATICKÉ naprogramování.

Tabulka 21: Naprogramování pozic „0“ a „1“ s poloautomatickým režimem		Příklad
1.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači uloženém do paměti a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 sekundách).	
2.	Pomalou stiskněte tlačítko ▲, a to tolikrát (1, 2 nebo 3krát), aby počet stisknutí odpovídal požadované úrovni.	
3.	Po krátké době uslyšíte pípnutí, jejich počet bude odpovídat požadované úrovni.	
4.	Pro potvrzení stiskněte tlačítko ■, 3 pípnutí budou signalizovat nové naprogramování. Chcete-li proces přerušit, aniž by byla změněna původně nastavená úroveň, počkejte alespoň 5 sekund bez potvrzení volby.	

Tabulka 22: Naprogramování pozic „0“ a „1“ s AUTOMATICKÝM vyhledáváním pozic		Příklad
1.	Aktivujte příkazové tlačítko vstupu „KROK-KROK“; jestliže se roleta spouští, uvolněte tlačítko a zopakujte tuto operaci.	
2.	Ponechte aktivované příkazové tlačítko vstupu krok-krok tak dlouho, dokud se pohon automaticky nezastaví v okamžiku, kdy úplně otevřená roleta narazila na špunty (pozice „0“).	
3.	Ponechte příkazové tlačítko aktivní po dalších 5 sekund, dokud neuslyšíte 2 pípnutí, potom uvolněte ovládací tlačítko.	
4.	Roleta se začne spouštět, a bude hledat pozice „1“. Proces může být přerušen novou aktivací příkazového tlačítka „KROK-KROK“.	
5.	V okamžiku, kdy se roleta úplně zavře v pozici odpovídající pružinám proti vniknutí, se její chod zastaví a prostřednictvím 3 pípnutí bude signalizováno, že bylo dokončeno naprogramování pozici „0“ a „1“.	

**Poznámka:** Prostřednictvím příkazového tlačítka „KROK-KROK“ není možné uložit do paměti pozici pro částečné otevření. Jestliže chcete změnit pozice, je nutné vymazat všechna provedená nastavení a od začátku zopakovat celý proces.

Tabulka 23: Naprogramování pozic „0“ a „1“ s vyhledáváním KROK ZA KROKEM		Příklad
1.	Aktivujte příkazové tlačítko vstupu „KROK-KROK“; jestliže se roleta vytahuje, uvolněte tlačítko a zopakujte tuto operaci.	
2.	Ponechte aktivované příkazové tlačítko tak dlouho, dokud se asi po 3 sekundách nezačne roleta vytahovat; aktivujte dvakrát po sobě (během intervalu 2 sekund) vstup „KROK-KROK“ a druhý příkaz ponechte aktivní, aby se roleta zastavila a pak se znovu uvedla do chodu směrem dolů.	
3.	Zopakujte 3krát předchozí bod. Při třetím pokusu už nedojde k vytahování rolety.	
4.	Ponechte i nadále aktivní ovládací tlačítko vstupu „KROK-KROK“ po dobu dalších 10 sekund, dokud nebude prostřednictvím 5 pípnutí signalizováno, že všechny pozice byly vymazány.	

**Poznámka:** Po smazání pozic bude možné spustit chod rolety pouze v přítomnosti obsluhy.

## 13. Co dělat když... aneb malý průvodce pro případ, když něco nefunguje!

**Po připojení ke zdroji elektrické energie pohon nevydá 2 pípnutí a vstupem „KROK-KROK“ nelze spustit žádný chod.** Zkontrolujte, jestli je pohon napájen ze sítě s předepsaným napětím, jestliže je napájení správného typu, jedná se s největší pravděpodobností o závažnou poruchu a pohon bude nutné vyměnit.

**Po zadání příkazu prostřednictvím dálkového ovladače je slyšet 6 pípnutí a pohon se neuvede do chodu.** Dálkový ovladač není synchronizován, je nutné zopakovat postup pro ukládání dálkových ovladačů do paměti.

## Neomat MA&SA&LA trubkové pohony

**Po zadání příkazu je slyšet 10 pípnutí a teprve potom se pohon dá do chodu.**

Autodiagnostika parametrů uložených do paměti zjistila nějaký nesprávný údaj (pozice, adresa TTBUS, úroveň intenzity větru a slunce nebo směr rotace pohonu jsou zadány chybně), zkontrolujte a případně zopakujte příslušná naprogramování.

**Po zadání některého z příkazů se pohon neuvede do chodu.**

- Je možné, že došlo k reakci tepelné ochrany, v takovém případě stačí počkat, až pohon vychladne.
- Jestliže je připojen senzor intenzity větru, mohlo dojít k překročení nastaveného prahu jeho reakce.
- V ostatních případech zkuste vypnout a znovu zapnout pohon, jestliže neuslyšíte 2 pípnutí, je možné, že se jedná o vážnou poruchu a pohon bude nutné vyměnit.

**Při chodu rolety směrem nahoru se pohon před dosažením stanovené pozice (pozice „0“, pozice „1“) zastaví a potom je slyšet jak se 3krát pokouší znovu uvést do chodu.**

Může se jednat o normální reakci, jestliže bylo provedeno naprogramování pozic „0“ a „1“ v POLOAUTOMATICKÉM režimu: Jestliže bylo při vytahování rolety vyhodnoceno namáhání pohonu jako nadměrné, je pohon vypnut asi na 1 sekundu a pak se znovu pokouší dokončit prováděnou operaci; zkontrolujte jestli se v dráze nevyskytly nějaké překážky, které brání v pohybu rolety.

**Při spouštění nebo při vytahování se pohon zastaví ještě před dosažením požadované pozice (poz. „0“, poz. „1“, poz. „1“).**

Může se jednat o normální reakci: v případech, kdy je vyhodnoceno namáhání pohonu jako nadměrné, je chod pohonu zastaven; zkontrolujte, jestli se v dráze nevyskytly nějaké překážky, které brání v pohybu rolety.

**Pohon lze uvést do chodu pouze „v přítomnosti obsluhy“.**

Jestliže nebyly naprogramovány pozice „0“ a „1“, bude chod pohonu jak směrem nahoru, tak směrem dolů možný pouze „v přítomnosti obsluhy“.

Naprogramujte pozice „0“ a „1“.

**Pozice „0“ a „1“ jsou naprogramované, ale při spouštění rolety je možné operaci provádět jen „v přítomnosti obsluhy“.**

Autodiagnostika parametrů uložených do paměti zjistila nějaký nesprávný údaj týkající se pozice pohonu. Spusťte vytažení rolety směrem nahoru a počkejte dokud nedosáhne pozici „0“.

## 14. Technické údaje a parametry

**Tabulka 24: Technické údaje a parametry**

Trubkové pohony série NEOMAT A	
Napájecí napětí a frekvence:	Viz technické údaje na štítku příslušného modelu
Proud a výkon:	Viz technické údaje na štítku příslušného modelu
Kroutící moment a rychlost:	Viz technické údaje na štítku příslušného modelu
Délka nepřetržitého pracovního cyklu:	Max. 4 minuty
Pracovní cyklus:	Max. 20 %
Ochranný stupeň:	IP 44
Provozní teploty:	-10 °C až + 70 °C
Přesnost elektronického koncového spínače:	Větší než 0,55° (záleží na verzi NEOMATu A)
Řídicí jednotka	
Napětí signálů („KROK-KROK“, senzory):	Přibližně 24 Vdc
Úroveň senzoru větru (anemometru):	Přibližně 30, 15 nebo 45 km/h (s anemometrem VOLO)
Délka kabelů pro přenos signálu („KROK-KROK“, senzory):	Max. 30 m, jestliže se v blízkosti nacházejí i jiné kabely, jinak 100 m
Rádiový přijímač	
Frekvence:	433,92 MHz
Kódování:	52 Bit plovoucí kód FLOR
Dosah dálkových ovladačů ERGO a PLANO:	Na otevřeném prostranství přibližně 200 m a 35 m uvnitř budov

**Nice S.p.a. si vyhrazuje právo provádět změny na svých výrobcích v kterémkoli okamžiku, kdy to bude považovat za nutné.**

## 15. Zapnutí / vypnutí senzoru slunce

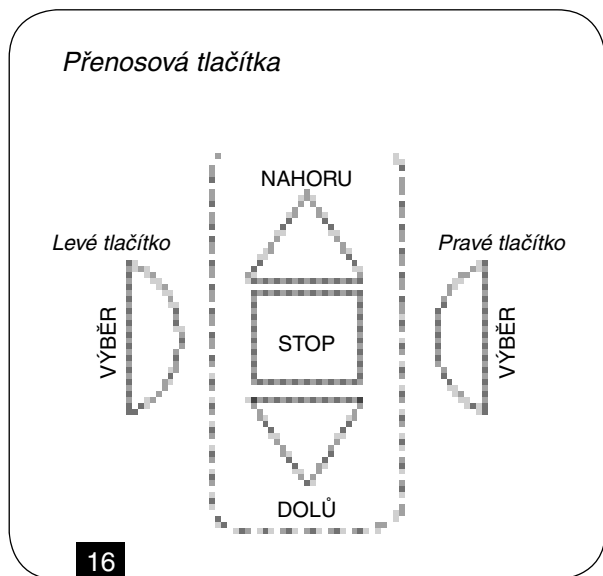
Pro funkci zapnutí, nebo vynutí senzoru světla (klimatické senzory NEMO a VOLO S-RADIO) je nutné pro ovládání rolety nebo markýzy použít ovladače ERGO4, nebo PLANO4. Postup pro vypnutí/zapnutí je popsán níže.

Stiskem levého tlačítka vyberte Zapnuto (on), nebo vypnuto (off). Vaše volba bude vyobrazena pomocí červené LED diody přímo na ovladači.

Poté pravým tlačítkem vyberte kanál, skupinu zařízení pro které chcete zapnou, nebo vypnout reakci na senzor slunce.

Signál vyšlete stisknutím tlačítka STOP, popřípadě jakýmkoliv směrovým tlačítkem.

Na signál z vysílače reaguje vždy jen vestavěná jednotka pohonu (NEOMAT, NEOPLUS) popřípadě jednotka externí, do které byl ovladač ERGO4, popřípadě PLANO4 nahrán.



## Prohlášení o shodě

v souladu se Směrnicí 73/23/CEE; 89/336/CEE a 1999/5/CE

Číslo: 217/NEOMAT-A Revize: 0

Níže podepsaný Lauro Buoro, ve funkci generálního manažera, prohlašuje na vlastní odpovědnost, že výrobek:

### Jméno výrobce

NICE S.p.a.

### Adresa

Via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Ruscitgne - Oderzo (TV) Itálie

### Typ

Trubkový převodový pohon pro rolety, markýzy a stínící techniku s možností ručního ovládání, se zabudovanou řídicí jednotkou a přijímačem rádiového signálu

### Modely

NEOMAT-MA, NEOMAT-SA, NEOMAT-LA

### Příslušenství

Rádiové dálkové ovladače výrobní řady ERGO, PLANO, NICEWAY, VOLO-S-RADIO, Fotočlánky F210S

### Splňuje požadavky stanovené následujícími směrnici Evropské Unie, stejně tak jako požadavky upravené směrnicí 93/68/CEE, přijaté Evropskou Radou dne 22. července 1993:

73/23/CEE; SMĚRNICE 73/23/CEE EVROPSKÉ RADY ze dne 19. února 1973 týkající harmonizace legislativy členských států v oblasti elektrických zařízení a materiálů, používaných ve stanoveném rozsahu elektrického napětí.

### Podle následujících harmonizovaných norem

EN 60335-1; EN 60335-2-97.

89/336/CEE; SMĚRNICE 89/336/CEE EVROPSKÉ RADY ze dne 3. května 1989 týkající harmonizace legislativy členských států v oblasti elektromagnetické kompatibility.

### Podle následujících norem: ETSI EN 300 220-3; ETSI EN 301 489-1; ; ETSI EN 301 498-3

Dále splňuje základní požadavky předepsané 3. článkem níže uvedené směrnice Evropské Unie, která se vztahuje na používání výrobků za účelem, ke kterému byly vyrobeny:

1999/5/CE; SMĚRNICE 1999/5/CE přijatá EVROPSKÝM PARLAMENTEM a EVROPSKOU RADOU dne 9. března 1999, týkající se bezdrátových zařízení a telekomunikačních terminálů a vzájemného uznávání jejich prohlášení o shodě.

Datum: 20. ledna 2009

Generální manažer  
Lauro Buoro

# Přehled produktů

## Pohony pro privátní brány



**ROBUS 350**  
pohon pro posuvné brány  
do 350 kg



**ROBO**  
pohon pro posuvné  
brány do 500 kg



**THOR**  
pohon pro posuvné  
brány do 1500 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  
1600 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



**SPIN**  
pohon pro sekční a výklopná  
vrata



**SUMO**  
pohon pro průmyslová sekční  
vrata do velikosti 35 m<sup>2</sup>



**HYPP0**  
pohon pro otočné brány se  
silnými pilíři a skládací vrata



**TOM**  
pohon pro průmyslová sekční  
a rolovací vrata do 750 kg



**MEC 200 LB**  
pohon pro průmyslová sekční  
vrata do velikosti 50 m<sup>2</sup>

## Dálkové ovládání, bezkontaktní snímače, klávesnice a docházkové systémy



**FLOR**  
dálkové ovládání s plovoucím  
kódem, 433.92 MHz



**FENIX 4**  
superheterodynní přijímač  
pracující na frekvenci  
433.92 MHz



**BIO**  
dálkové ovládání, s přesným  
kódem 40.685 MHz, dosah  
až 400 m

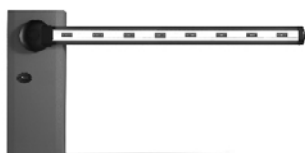


**NiceWay**  
dálkové ovládání, 433.92 MHz,  
provedení zeď, stůl nebo komb.



**KP 100**  
snímač bezkontaktních karet  
s kontrolou vstupů/výstupů

## Automatické sloupy a parkovací systémy



**WIL**  
rychlá závora s délkou ramene  
do 8 m, vhodná pro parking



**STRABUC 918**  
automatický výsuvný sloup pro  
zamezení vjezdu



**MASPI 241**  
mechanický výsuvný sloup pro  
zamezení vjezdu



**VA 101/301**  
vjezdové/výjezdové automaty  
pro výdej a čtení parkovacích  
lístků



**VA 401**  
platební automat pro výběr  
parkovného