



## Návod k instalaci a obsluze

# Neomat MH a LH

Elektromechanický trubkový pohon pro markýzy



*Optimálního výkonu lze dosáhnout pouze při dodržování pokynů v návodech,  
výrobce si vyhrazuje právo na změny a dodatky v návodu bez předešlé domluvy.*

Série NEOMAT H je vyrobena společností Motus S.p.a. (TV) Itálie. ERGO, PLANO, VOLO S RADIO jsou vyrobeny společností Nice S.p.a. (TV) Itálie. Společnost Motus S.p.a. je členem koncernu Nice S.p.a.

## Upozornění:

**Pozor:** z důvodu zajištění bezpečnosti osob je důležité, aby byly dodržovány tyto instrukce.

Uschovejte si tento manuál pro případ, že byste si později potřebovali ověřit některé informace. Tento manuál obsahuje důležitá ustanovení týkající se bezpečnosti, chybně provedená instalace může být příčinou nebezpečných situací.

Pohony série „NEOMAT H“ byly vyrobeny k automatizaci a ovládání textilních markýz; každé jiné použití je nevhodné a zakázané. Pohony byly navrženy pro použití v bytové výstavbě; předpokládaná maximální délka nepřetržitého provozu jsou 4 minuty při 20% pracovním cyklu. Při volbě typu pohonu, vhodného pro danou aplikaci, je nutné vzít v úvahu nominální kroutící moment a délku pracovního cyklu, tyto údaje jsou uvedeny na štítku s technickými parametry.

Minimální průměr trubky, do které je možné pohon instalovat, je u NEOMATu MH 52 mm a u NEOMATu LH 70 mm. Instalace musí být provedena odborným technikem a současně musejí být v plném rozsahu dodrženy bezpečnostní předpisy, zejména pokud se jedná o elektrická zapojení.

Minimální výška instalace je 2,5 m od terénu nebo od podlahy, nicméně je nutné zajistit snadný přístup k pohonu; mezi úplně rozvinutou markýzou a jakýmkoli trvalým předmětem musí být zaručena v minimální horizontální vzdálenosti 0,4 m. U zařízení nainstalovaných v exteriérech musí být napájecí kabel veden v ochranném krytu. Nevystavujte trubkový pohon tlaku, nárazům, pádům a zajistěte, aby nepřišel do kontaktu s jakoukoli kapalinou; nevrtejte do pláště trubkového pohonu po celé jeho délce žádné otvory a ani nepřidávejte žádné šrouby (obr. 1). Ohledně údržby a oprav se obraťte výhradně na kompetentní technický personál.

Ovládací tlačítka musejí být viditelná z místa instalace, ale současně mimo pohyblivé části a minimálně ve výšce 1,5 m. Zajistěte, aby se během doby, kdy je markýza v pohybu nezdržovaly v její blízkosti žádné osoby. Neuvádějte markýzu do pohybu, jestliže jsou v její blízkosti prováděny nějaké práce, například: čištění oken; v případě, že jsou aktivovány automatické příkazy, odpojte pohon od napájení elektrickou energií. Zajistěte, aby si děti nehrály s ovládacími tlačítky a nenechávejte v jejich dosahu rádiové dálkové ovladače.

## 1. Popis výrobku

Trubkové pohony NEOMAT MH o průměru 45 mm a NEOMAT LH o průměru 58 mm (obr. 2) 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 do paměti uložit až 14 rádiových dálkových ovladačů série „ERGO“ a „PLANO“ (obr. 3) nebo bezdrátových senzorů, jako je např. „VOLO S RADIO“ (obr. 3).

Řídicí jednotka, která je do pohonu zabudována, je vybavena velmi přesným systémem elektronických koncových spínačů, které zabezpečují nepřetržitou kontrolu pozice markýzy. Prostřednictvím programovacího algoritmu jsou do paměti uloženy mezní pozice, tj. pozice rozvinuté a srolované markýzy (plus případné vnitřní pozice); po každém zadaném příkazu se chod markýzy automaticky zastaví po dosažení těchto pozic. Elektronický koncový spínač je schopen kompenzovat případné prodloužení materiálu markýzy (funkce „CAT“), tato funkce zajišťuje i za takových okolností úplné uzavření boxu a současně jsou eliminovány i průvěsy rozvinuté markýzy. Pohony NEOMAT H je možné naprogramovat takovým způsobem, aby u nich docházelo ke snížení kroutícího momentu (funkce „RDC“), tato funkce zajišťuje snížení kroutícího momentu pohonu zhruba o 50% krátce před tím, než dojde k úplnému srolování markýzy, tím je eliminováno nadměrné napínání materiálu markýzy.

Kromě toho je NEOMAT H vybaven funkcí „RDT“, která zajišťuje uvolnění tahu a částečné povolení napínání materiálu markýzy poté, co bylo dokončeno její srolování, materiál markýzy proto nezůstává po dlouhou dobu nadměrně napnutý. Funkce CAT, RDC a RDT byly vyvinuty takovým způsobem, aby simulovaly chování lidí, kteří manuálně, pečlivě a šetrně, ovládají markýzy.

Naprogramování mezních pozic markýzy a některých dalších doplňkových funkcí je možné provádět i pomocí rádiových dálkových ovladačů, jednotlivé fáze programování jsou řízeny prostřednictvím akustické signalizace – „pípání“. Pohony mohou být ovládány pouze prostřednictvím rádiových dálkových ovladačů, markýza může být případně ovládána i pomocí „manuálních kliků“. V případě, že jsou instalovány volitelné bezdrátové senzory, může být ovládání markýzy řízeno automaticky na základě klimatických podmínek, tyto senzory mohou kontrolovat intenzitu větru, slunečního záření a deště, takovým senzorem je například „VOLO S RADIO“.

prostřednictvím sběrnice „TTBUS“. Volitelné senzory povětrnostních vlivů - vítr, slunce, dešť - aktivují automaticky systém, jakmile to povětrnostní podmínky vyžadují.

## 1.1 Manuální klika

Trubkové pohony NEOMAT H jsou vybaveny manuální klikou.

Manuální klika je mechanismus, který umožňuje ručně ovládat markýzu například během výpadku dodávky elektrické energie. Mechanismus se ovládá prostřednictvím krátké tyče, umístěné v hlavě pohonu, tou je možné otáčet jedním nebo druhým směrem.

V případě, že byla použita manuální klika anebo jestliže pohon zůstal bez elektrické energie po dobu delší než 24 hodin, řídicí jednotka přijde o hodnoty, týkající se aktuální pozice markýzy. Za takové situace proběhne automatické nastavení nových pozic, stačí aktivovat navíjení markýzy, při kterém se musí markýza úplně srolovat. Jestliže by byl před tímto novým nastavením mezních pozic vydán příkaz pro rozvinutí markýzy, bude tento příkaz proveden pouze „v přítomnosti obsluhy“ (to znamená, že markýza se bude rozvíjet pouze po dobu aktivace tohoto příkazu).

## 2. Instalace

Podle níže uvedených operací připravte pohon k instalaci (obr. 4):

1. Nasaďte kroužek (E) na pohon (A), aby dosedl na příslušnou objímku (F).
2. Nasaďte adaptér unášeče (D) na hřídel pohonu.
3. Připevněte adaptér unášeče na pohon NEOMAT H pomocí tlakové seegrové podložky.

Takto zkompletovaný pohon zasuňte do navíjecí trubice markýzy, aby byla plocha kroužku (E) v kontaktu s touto trubicí. Pomocí šroubu M4x10 připevněte trubicí k adaptéru unášeče (D), aby bylo zabráněno případným prokluzům a osovým posuvům pohonu (obr. 6). Nakonec připevněte hlavu pohonu k příslušnému držáku (C), je-li to nutné použijte distanční podložku a vše zajistěte závlačkami, sponami nebo šrouby (B).

Hlava pohonu umožňuje zasunutí krátké tyčky, jejímž prostřednictvím je možné ovládat pohon v nouzových situacích (klika).

Obrázek 4

- A: Trubkový pohon NEOMAT H
- B: Pojistná závlačka, spona nebo šrouby
- C: Držák a distanční podložka
- D: Adaptér unášeče
- E: Kroužek
- F: Objímka
- G: Manuální klika

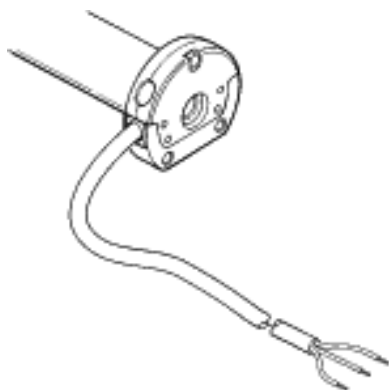
### 2.1. Elektrické zapojení

**POZOR:** při zapojování pohonu je nutné vybavit vedení vícepólový vypínačem síťového elektrického vedení s minimální vzdáleností mezi kontakty 3 mm (úsekový vypínač nebo zástrčka a zásuvka, atd.).

Kabel pro elektrické zapojení pohonu NEOMAT H se skládá ze 3 propojovacích vodičů:

\* Fáze, Nulák a Zemnění

Zkontrolujte jestli úroveň napětí v elektrické síti odpovídá hodnotám uvedeným na štítku pohonu NEOMAT H.



Hnědý = Fáze  
Modrý = Nulák  
Žlutý / Zelený = Zemnění

## 3. Seřízení

Trubkové pohony série NEOMAT H jsou vybaveny systémem s elektronickými koncovými spínači, řídicí jednotka přeruší chod pohonu v okamžiku, kdy markýza dosáhne naprogramované srolované nebo rozvinuté pozice. Tyto pozice jsou prostřednictvím určitého programovacího postupu uloženy do paměti, naprogramování musí být provedeno ihned po instalaci pohonu a po dokončení montáže markýzy. I když ještě nebyla do paměti uložena pozice „0“ (srolovaná markýza) a pozice „1“ (rozvinutá markýza), je možné pohon ovládat, ale pouze „v přítomnosti obsluhy“. Dále je možné naprogramovat i jednu střední pozici (Pozice „I“), pro částečné rozvinutí markýzy.

Jestliže byla do paměti uložena jedna střední pozice „I“, je možné uvést markýzu do této naprogramované pozice současným stisknutím obou tlačítek qp na rádiovém dálkovém ovladači.

Pozice „I“ a aktivace snížení krouticího momentu (RDC) mohou být naprogramovány i později.



## 4. Programování

Programování je rozděleno do 3 částí:

1. Uložení rádiových dálkových ovladačů do paměti.
2. Naprogramování pozic „0“ a „1“.
3. Volitelná programování

**POZOR:** Všechny sekvence při ukládání rádiových dálkových ovladačů do paměti a při programování parametrů jsou časově omezeny, to znamená, že musejí být provedeny během stanovených časových intervalů.






Při programování rádiových dálkových ovladačů, které budou rozděleny do většího počtu „skupin“, je vhodné nejprve určit, ke které skupině bude přiřazen pohon.

Naprogramování prostřednictvím rádiových dálkových ovladačů může proběhnout u všech pohonů, které se nacházejí v dosahu příslušného rádiového dálkového ovladače; proto je žádoucí, aby byl elektrickou energií napájen pouze ten pohon, kterého se programování týká.

### 4.1 Uložení rádiových dálkových ovladačů do paměti

Každý rádiový dálkový ovladač je identifikován přijímačem, zabudovaným do řídicí jednotky NEOMAT H, a to prostřednictvím „kódu“, který je u každého rádiového dálkového ovladače různý. Proto je nutné nejprve provést „naprogramování“ a nastavit řídicí jednotku tak, aby byla schopna identifikovat jednotlivé rádiové dálkové ovladače.





Jestliže paměť neobsahuje žádný kód, můžete přistoupit k ukládání prvního rádiového dálkového ovladače do paměti podle následujících instrukcí:

Tabulka „A1“	Uložení prvního rádiového dálkového ovladače do paměti (obr. 7)	Příklad
1.	Po připojení řídicí jednotky k napájení uslyšíte 2 dlouhá pípnutí (pííp).	 
2.	Do 5 sekund stiskněte a podržte stisknuté (asi na dobu 3 sekund) tlačítko ■ na rádiovém ovladači, který má být uložen do paměti.	 3 s
3.	Uvolněte tlačítko ■ ihned, jak uslyšíte první ze 3 pípnutí, která budou potvrzovat uložení 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 (Tabulka „A2“).

# Neomat MH a LH

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






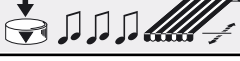
Tabulka "A2"	Uložení dalších rádiových dálkových ovladačů do paměti (obr. 8)	Příklad
1.	Držte stisknuté tlačítko ■ na novém dálkovém ovladači tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	 5 s
2.	Pomalou 3krát stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači, který je uložený do paměti.	 X 3
3.	Stiskněte ještě jednou tlačítko ■ na novém dálkovém ovladači.	
4.	Po ukončení procesu bude prostřednictvím 3 pípnutí signalizováno, že nový dálkový ovladač byl správně uložen do paměti.	

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

## 4.2 Naprogramování pozic "0" a "1"

Aby bylo možné naprogramovat tyto pozice, je nutné mít k dispozici rádiový dálkový ovladač, který je uložený v paměti. Dokud nebudou do paměti řídicí jednotky uloženy pozice „0“ a „1“, bude možné pohon ovládat jen „v přítomnosti obsluhy“. Zpočátku není určen směr rotace pohonu, ale po provedení bodu 1 podle tabulky „A3“ je směr rotace pohonu automaticky přiřazen jednotlivým tlačítkům na rádiových dálkových ovladačích.

Při programování pozic „0“ a „1“ postupujte podle následujících instrukcí:

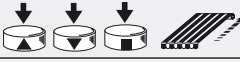



Tabulka "A3"	Programování pozic „0“ a „1“ (obr. 9)	Příklad
1.	Stiskněte tlačítko ▲ nebo tlačítko ▼ na rádiovém dálkovém ovladači uloženém do paměti a podržte jej tak dlouho, dokud nedojde k úplnému srolování markýzy	
2.	Stiskněte a podržte stisknuté tlačítko ▼ kterým markýzu rozvinete.	
3.	Uvolněte tlačítko ▼ v okamžiku, kdy bude markýza v požadované pozici („1“). Jestliže je to nutné, upravte pozici pomocí tlačítek ▼ a ▲.	
4.	Stiskněte tlačítko ■ na dálkovém ovladači a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	 5 s
5.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	 5 s
6.	Stiskněte tlačítko ▼ a podržte jej tak dlouho, dokud 3 pípnutí a krátký posun směrem nahoru a dolů nebudou signalizovat, že pozice byla uložena.	

## 4.3 Volitelná programování

Volitelná programování je možné provádět teprve po dokončení naprogramování pozic „0“ a „1“.



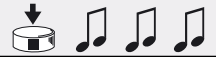
### 4.3.1 Uložení střední pozice „I“ do paměti (obr. 10)

Při ukládání střední pozice do paměti postupujte podle následujících instrukcí:

Tabulka "A4"	Programování střední pozice „I“ (obr. 10)	Příklad
1.	Pomocí tlačítek ▲ nebo ▼ a ■ na rádiovém dálkovém ovladači uveďte markýzu do požadované pozice, kterou chcete uložit do paměti jako pozici „I“.	
2.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	 5 s
3.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	 5 s
4.	Stiskněte současně tlačítka ▲ a ▼ a podržte je tak dlouho, dokud nebudou 3 pípnutí signalizovat, že pozice byla uložena.	




## 4.3.2 Programování snížení kroutícího momentu při rolování markýzy (RDC)



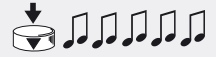
Snížení kroutícího momentu je programovatelná funkce, která redukuje kroutící moment v tahu přibližně o 50%, k tomu dojde krátce před úplným srolováním markýzy, čímž je eliminováno nadměrné napínání materiálu markýzy.

Tabulka "A5"	Programování snížení kroutícího momentu (RDC) (obr. 11)	Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ na jednom z dálkových ovladačů uložených do paměti a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	 5 s
2.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	 5 s
3.	Stiskněte tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud 3 pípnutí nebudou signalizovat, že funkce RDC byla aktivována.	

## 4.3.3 Vymazání pozic nebo funkce RDC z paměti



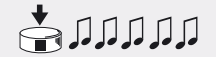
Chcete-li upravit do paměti uložené pozice, je nutné je nejprve vymazat z paměti a následně naprogramovat pozice nové.

Tabulka "A6"	Vymazání střední pozice „I“ z paměti (obr. 10)	Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ na jednom z dálkových ovladačů uložených do paměti a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	 5 s
2.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	 5 s
3.	Stiskněte současně tlačítka ▲ a ▼ a podržte je tak dlouho, dokud nebude 5 pípnutí signalizovat, že střední pozice byla vymazána z paměti.	

Tabulka "A7"	Vymazání pozic „0“ a „1“ z paměti (obr. 12)	Příklad
1.	Stiskněte a podržte tlačítko ■ na jednom z dálkových ovladačů uložených do paměti a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	 5 s
2.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	 5 s
3.	Stiskněte tlačítko ▼ a podržte jej tak dlouho, dokud nebude 5 pípnutí signalizovat, že pozice „0“ a „1“ byly vymazány z paměti.	

**POZOR:** Poté, co byly z paměti vymazány pozice „0“ a „1“, bude možné markýzu ovládat pouze „v přítomnosti obsluhy“ a proto je nutné uložit do paměti nové pozice.

Poznámka: z paměti nebude vymazána střední pozice „I“ a funkce RDC, jestliže byly naprogramovány. Jestliže chcete vymazat všechno (včetně kódů dálkových ovladačů) postupujte podle tabulky „A9“.

Tabulka "A8"	Vymazání funkce snížení kroutícího momentu (RDC) (obr. 11)	Příklad
1.	Stiskněte tlačítko ■ na jednom z dálkových ovladačů uložených do paměti a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	 5 s
2.	Uvolněte a znovu stiskněte na dalších 5 sekund tlačítko ■ a počkejte, dokud neuslyšíte 4 krátká pípnutí.	 5 s
3.	3. Stiskněte a podržte tlačítko ■ tak dlouho, dokud nebude 5 pípnutí signalizovat, že funkce RDC byla deaktivována	

Poznámka: Nyní bude rolování markýzy probíhat až dokonce plnou silou.

V případě, že bude nutné smazat veškerá data obsažená v paměti řídicí jednotky pohonů NEOMAT H, postupujte podle následujících instrukcí.





























Vymazání paměti je možné provést:

- pomocí jednoho, do paměti uloženého rádiového dálkového ovladače (tabulka "A9").
- pomocí jednoho, do paměti neuloženého rádiového dálkového ovladače (tabulka "A10").

Z paměti je možné vymazat:




- pouze kódy rádiových dálkových ovladačů, jestliže postup ukončíte v bodě čís. 4.
- veškerá data (kódy rádiových dálkových ovladačů, pozice, funkci RDC, atd.), jestliže dokončíte celý postup.

# Neomat MH a LH

Tabulka "A9"	Vymazání paměti pomocí jednoho, do paměti uloženého rádiového dálkového ovladače (obr. 13)	Příklad
1.	Stiskněte tlačítko  na dálkovém ovladači a podržte jej tak dlouho, dokud neuslyšíte jedno pípnutí (asi po 5 s).	  5 s
2.	Stiskněte tlačítko  na dálkovém ovladači a podržte jej 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 z paměti veškerá data, do 2 sekund stiskněte současně tlačítka   a pak je uvolněte.	do 2 s  

Po několika s bude prostřednictvím 5 pípnutí signalizováno, že veškeré kódy, které byly uloženy do paměti, byly smazány.

Aby bylo možné vymazat paměť pomocí neuloženého dálkového ovladače, je nutné postupovat podle následujících instrukcí:

Tabulka "A10"	Vymazání paměti pomocí jednoho, do paměti neuloženého rádiového dálkového ovladače (obr. 14)	Příklad
1.	Odpojte alespoň na dobu 3 sekund napájení elektrickou energií.	 3 s
2.	Znovu zapojte napájení elektrickou energií a do 10 sekund otočte alespoň 6krát manuální klikou.	  X6 do 10 s
3.	Od tohoto okamžiku, avšak nejpozději do 1 minuty, je možné provádět vymazání paměti podle instrukcí uvedených v tabulce „A9“, a to pomocí jakéhokoli rádiového dálkového ovladače, tedy i neuloženého do paměti.	tabulka A9

Jestliže je u dané aplikace požadován automatický provoz markýzy, je možné jej zajistit prostřednictvím senzoru sledujícího intenzitu větru a slunečního záření - VOLO S RADIO. Jestliže je kód senzoru správně uložen do paměti pohonu, zajišťuje automatické rozvinutí markýzy v případě, že svítí slunce a její srolování, jestliže fouká vítr. Ohledně podrobnějších informací a programovacího postupu pro jednotlivé úrovně reakce senzoru, odkazujeme na instrukce dodávané společně s výrobkem VOLO S RADIO.

## 5. Co dělat, když .... malý průvodce pro případy, že něco nefunguje!

### Po připojení ke zdroji elektrické energie, nevydá pohon 2 pípnutí.

Zkontrolujte, jestli je pohon napájen ze sítě s předepsaným napětím; jestliže je napájení správné, jedná se s největší pravděpodobností o závažnou poruchu a pohon bude nutné vyměnit.

### Po zadání příkazu pomocí rádiového dálkového ovladače je slyšet 6 pípnutí a pohon se neuvede do chodu.

Rádiový dálkový ovladač není synchronizován, je nutné zopakovat uložení rádiového dálkového ovladače do paměti.

### Po zadání příkazu je slyšet 10 pípnutí a teprve potom se pohon uvede do chodu.

Autodiagnostika parametrů uložených do paměti zjistila nějaký nesprávně zadaný parametr (není správně nastavena pozice, programování anebo směr pohybu), zkontrolujte naprogramované parametry a případně je zadejte znovu.

### Po zadání některého příkazu se pohon neuvede do chodu.

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

### Během rolování markýzy se pohon před dosažením stanovené pozice (pozice „0“, pozice „I“) zastaví a potom je slyšet, jak se 3krát pokouší znovu uvést do chodu.

Může se jednat o normální reakci: v případě, že je při rolování markýzy zjištěno nadměrné namáhání pohonu, je jeho chod zastaven přibližně na 1 sekundu, potom dojde k opakování pokusu dokončit celý pracovní cyklus; zkontrolujte, jestli nejsou přítomny nějaké překážky, které znemožňují dokončení pracovního cyklu.

**Během rozvíjení markýzy se pohon před dosažením stanovené pozice (pozice „1“, pozice „I“) zastaví.**

Muže se jednat o normální reakci: v případě, že je při rozvíjení markýzy zjištěno nadměrné namáhání pohonu, dojde k jeho vypnutí; zkontrolujte, jestli nejsou přítomny nějaké překážky, které znemožňují dokončení pracovního cyklu.

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

Jestliže nebyly naprogramovány pozice „0“ a „1“, bude možné pohon uvádět do chodu, směrem nahoru i směrem dolů, pouze „v přítomnosti obsluhy“. Naprogramujte pozice „0“ a „1“.

**Pozice „0“ a „1“ jsou naprogramované, ale rozvíjení markýzy je možné provádět pouze „v přítomnosti obsluhy“.**

Pravděpodobně byla použita manuální klika, nebo byl pohon vypnutý déle než 24 hodin. Zadejte příkaz pro srolování markýzy a počkejte dokud se nezastaví v pozici „0“.

## 6. Technické parametry

### Trubkové pohony série NEOMAT H

Napájecí napětí a frekvence :	Viz technické parametry uvedené na štítku každého modelu
Proud a výkon (anebo příkon) :	Viz technické parametry uvedené na štítku každého modelu
Kroučící moment a rychlost :	Viz technické parametry uvedené na štítku každého modelu
Délka nepřetržitého provozu :	Maximálně 4 minuty
Pracovní cyklus :	Maximálně 20%
Ochranný stupeň :	IP 44
Provozní teploty :	-10°C ÷ +50°C
Přesnost (citlivost) elektronických koncových spínačů :	vyšší než 0,55° (závisí na verzi pohonu NEOMAT H)
Doba uložení pozic v paměti v případě přerušení dodávky elektrické energie :	Delší než 24 hodin (s automatickým obnovením hodnot prvním srolování markýzy)

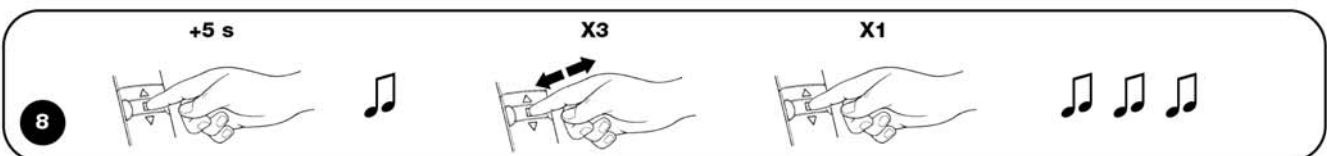
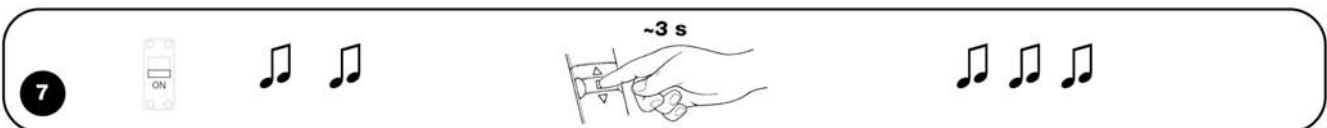
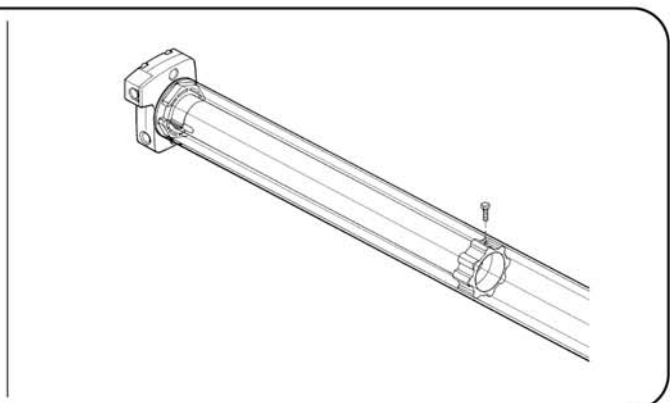
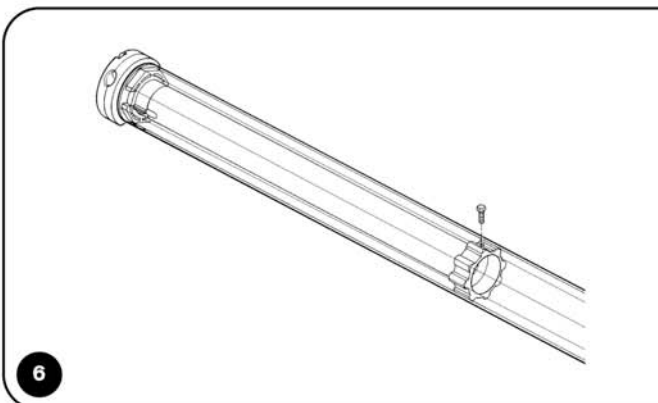
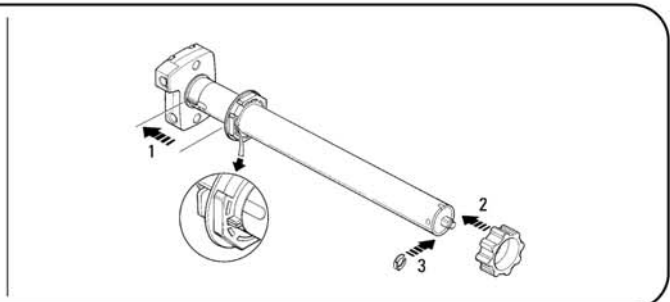
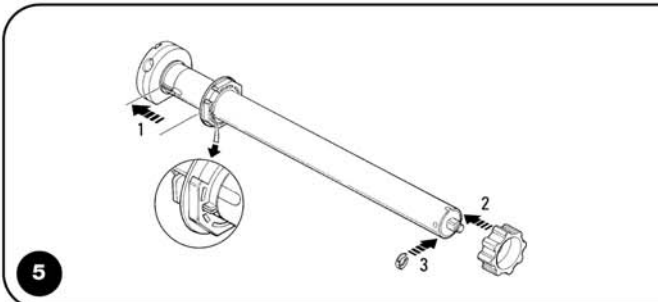
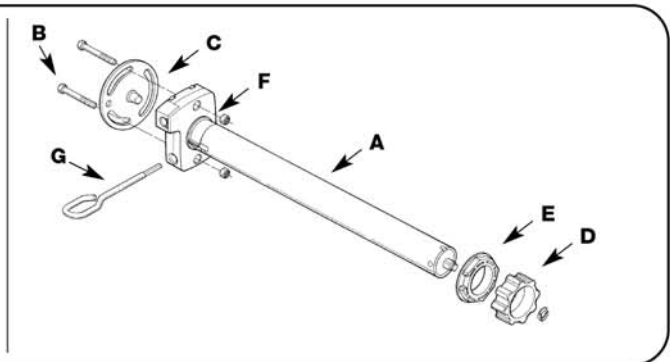
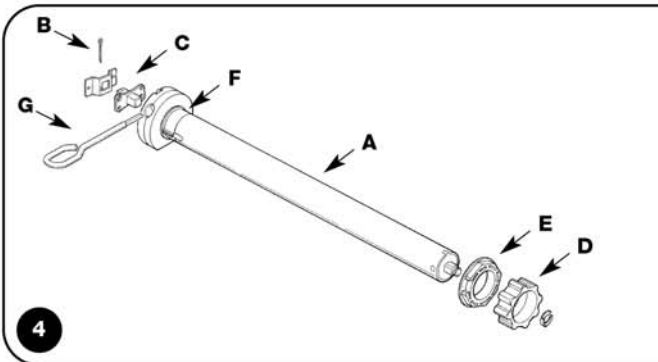
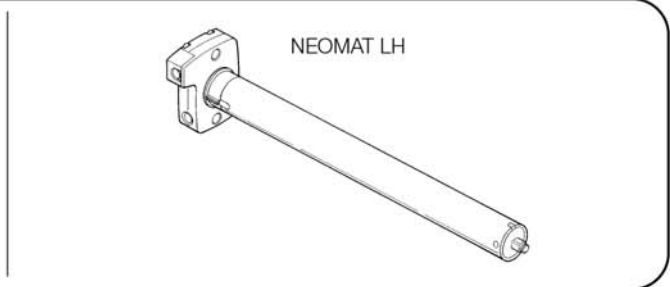
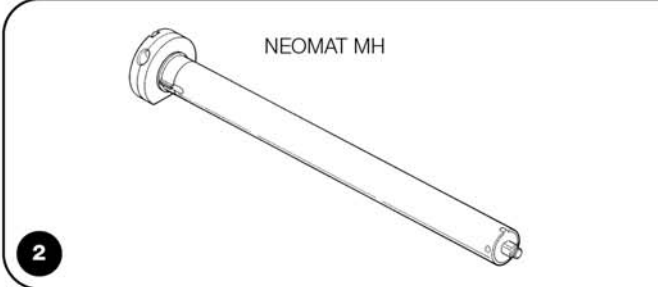
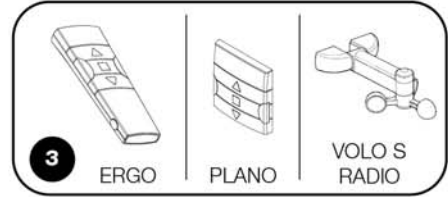
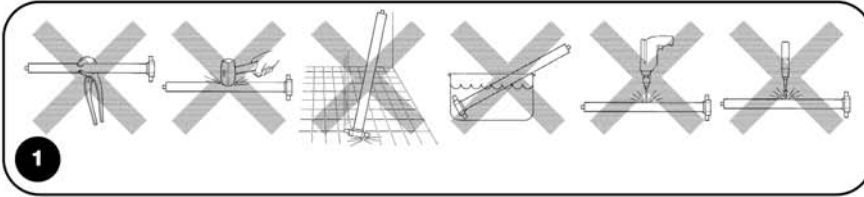
### Přijímač rádiových vln

Frekvence :	433,92 MHz
Kódování :	52 Bit plovoucí kód FLOR
Dosah dálkových ovladačů ERGO a PLANO :	Na volném prostranství a za ideálních podmínek přibližně 100–200 m a 20–30 m uvnitř budov.
Dosah bezdrátového senzoru VOLO S RADIO :	Na volném prostranství a za ideálních podmínek přibližně 100–200 m.


**Nice S.p.a. si vyhrazuje právo provádět u výrobků změny, kdykoli to bude považovat za nezbytné.**




# Neomat MH a LH




# Neomat MH a LH




+5 s




+5 s




+5 s




program




erase




9




10




11




12




+5 s




+5 s



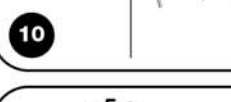
+5 s




program



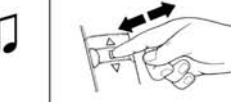
erase




13




+5 s



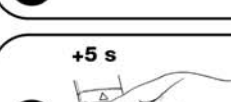
+5 s



3° bip



3° bip




3° bip

Only TX

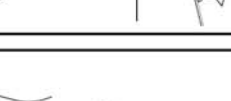
2 s

All

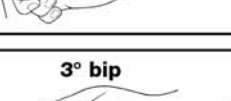
-2 s X 1



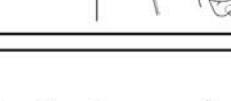
+3 s




ON




within 10 s



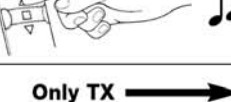
within 1 m




OFF




ON



X6



" 13 "



14

## Prohlášení o shodě

NEOMAT MH a LH jsou vyráběny společností MOTUS S.p.a. (TV)

- Itálie a jsou identické s odpovídajícími modely AXIS NEMO MEDIUM - H a AXIS NEMO LARGE - H.

Společnost MOTUS S.p.a. je členem koncernu Nice S.p.a.

MOTUS S.p.a., via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Rustigne - ODERZO - ITÁLIE  
 prohlašuje, že výrobek „AXIS NEMO MEDIUM - H“ a „AXIS NEMO LARGE - H“  
 převodový pohon pro rolovací markýzy odpovídá základním bezpečnostním  
 požadavkům, stanoveným směrnicemi:

73/23/CEE Směrnice pro nízké napětí (LVD)

89/336/CEE Směrnice pro elektromagnetickou kompatibilitu (EMC)

1999/5/CE Bezdrátová zařízení a telekomunikační terminály (R&TTE)


Výrobek je ve shodě s předpisy stanovenými směrnicemi a technickými normami:

LVD: EN 60335-1; EN 60335-2-97; IEC 60335-2-97

EMC: EN 55014; EN 61000-3-2; EN 50082-1

R&TTE: ETS 300220-3; ETS 300683; EN 60950

Datum: 20. ledna 2003

  
 Amministratore Delegato - General Manager  
 Lauro Buoro

## Pohony pro privátní brány - elektromechanické

 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>
<b>Girri 130</b> pozemní pohon pro posuvné brány do hmotnosti 400 kg	<b>Robo</b> pozemní pohon pro posuvné brány do hmotnosti 600 kg	<b>Thor</b> pozemní pohon pro posuvné brány do hmotnosti 1200 kg	<b>Wingo</b> nadzemní pohon pro otočné brány do velikosti křídla 1,8 m	<b>Pluto</b> nadzemní pohon pro otočné brány do velikosti křídla 5 m	<b>Metro</b> podzemní pohon pro otočné brány do velikosti křídla 3,5 m

## Pohony pro průmyslové brány - elektrohydraulické pro nepřetržitý provoz

 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>
<b>Nyota 115</b> pozemní pohon pro posuvné brány do hmotnosti 800 kg	<b>Mec 200</b> pozemní pohon pro posuvné brány do hmotnosti 1200 kg	<b>Fibo 400</b> pozemní pohon pro posuvné brány do hmotnosti 4000 kg	<b>Hindi sprint</b> nadzemní pohon pro otočné brány do velikosti křídla 1,8 m	<b>Hindi 880</b> nadzemní pohon pro otočné brány do velikosti křídla 6 m	<b>Combi 740</b> podzemní pohon pro otočné brány do hmotnosti křídla 700 kg

## Pohony pro garážová vrata

 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>
<b>Spider</b> stropní pohon pro sekční a výklopná garážová vrata	<b>Spido</b> stropní pohon pro sekční a výklopná garážová vrata do výšky vrat 2,6 m	<b>Sumo</b> boční pohon pro sekční průmyslová vrata do velikosti 35m <sup>2</sup> a pro skládací vrata	<b>Hyppo</b> pohon pro otočné brány se silnými pilíři a pro skládací vrata	<b>Mec 200 LB</b> boční pohon pro sekční průmyslová vrata do velikosti 50 m <sup>2</sup> a pro skládací vrata velkých rozměrů

## Parkovací a vjezdové systémy

 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>
<b>WIL</b> elektromechanická závora s délkou ramene do 8 m, vhodná na parkinky	<b>MEC 900</b> opancověvaná hydraulická závora s délkou ramene do 8 m, vhodná pro průmyslové objekty	<b>Strabuc 918</b> opancověvaná hydraulická vysuvná bariéra pro zamezení vjezdu	<b>VA 100/300</b> vjezdové/výjezdové listkové stojany	<b>VA 200</b> levná varianta platebního terminálu	<b>VA 400</b> platební automat pro mince a bankovky

## Dálkové ovládání, bezkontaktní snímače pro vstup, klávesnice a docházkové systémy ...

 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>	 <b>kit</b>
<b>FLO&amp;FLOR</b> dálkové ovládání s programovatelným kódováním nebo plovoucím kódem 433,92 MHz	<b>VERY&amp;VERY VR</b> dálkové ovládání s programovatelným kódováním nebo plovoucím kódem 433,92 MHz, pouze 2 kanály	<b>BIO</b> dálkové ovládání s přístupovým systémem, jedinečný kód 40,685 MHz	<b>KP 100 a KP 300</b> snímače bezkontaktních karet a přívěšků s kontrolou vstupů a odchodů z objektu (kontrola na PC)	<b>KP 200</b> snímač bezkontaktních karet s digitální klávesnicí pro větší zabezpečení, kombinace: karta + PIN	<b>MOT</b> digitální klávesnice pro přístup s červeným podsvícením klávesnice