CE



tubular motor

Neostar A

Installation and use instructions and warnings
Warning: follow these personal safety instructions very carefully.
Important safety instructions; save these instructions for future use.

Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso
Attenzione: per la sicurezza delle persone è importante rispettare queste istruzioni.
Istruzioni importanti per la sicurezza; conservare queste istruzioni.

Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation
Attention: pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces instructions.
Instructions importantes pour la sécurité; conserver ces instructions.

Anweisungen und Hinweise für die Installation und die Bedienung
Achtung: für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, sich an diese Anweisungen zu halten.
Für die Sicherheit wichtige Anweisungen – aufbewahren!

Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso
Atención: es importante respetar estas instrucciones para garantizar la seguridad de las personas.
Instrucciones importantes para la seguridad; conserve estas instrucciones.

Instrukcje i ostrzeżenia związane z instalowaniem i użytkowaniem
Uwaga: mając na uwadze bezpieczeństwo pracowników należy przestrzegać niniejsze instrukcje.
Ważne instrukcje bezpieczeństwa; instrukcje należy przechowywać do przyszłej konsultacji.

Aanwijzingen en aanbevelingen voor installering en gebruik
Let op: voor de veiligheid van de personen is het van belang deze aanwijzingen op te volgen.
Belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid; bewaar deze aanwijzingen.

COMPANY
WITH QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
=ISO 9001/2000=

Nice

Warnings:

The “NEOSTART_A” series motors have been designed for the automation of roller shutters and awnings; any other use is improper and prohibited. These motors are intended for residential use. Maximum continuous operating time is 4 minutes. When selecting the motor based on the application requirements, the nominal torque and operating time shown in the rating plate must be considered.
The minimum diameter of the tube on which the motor can be installed is 40 mm for NEOSTART SA, 52 mm for NEOSTAR MA in the version with torque up to 35Nm; 60 mm in the version with torque over 35Nm and 70 mm for NEOSTAR LA. The motor must be installed by qualified personnel in compliance with current safety regulations. All unnecessary electrical cables must be removed before installation; all mechanisms not required for motorized operation must be disabled. If the motor is installed at a height below 2.5m, all moving parts of the motor must be protected. Easy access must in any case be ensured. For awning applications, the horizontal clearance between the fully open awning and any stationary object must be at least 0.4 m.

In the case of units for outdoor use, the power cable must be installed inside a protective duct. The PVC power supply cable supplied with the Neostar series is ideal for internal installation; when installed outside, a sunlight-resistant tube must be used to protect the cables, or the specific 05RN-F type cable can be requested.

The tubular motor must not be subjected to crushing, impacts, falls or contact with any kind of liquid. Do not perforate or drive screws into any part of the tubular motor. Do not use multiple reverser switches for the same motor (fig. 1). The application must be visible from the control switch, which must be positioned away from any moving parts, at a height of at least 1.5 m off the ground. For maintenance and repairs contact a qualified technician.

Keep people away from the shutter/awning when the latter is in motion. If any work, such as window cleaning, is being carried out near the awning, do not operate it; in case of automatic control, disconnect the power supply as well. Do not allow children to play with the controls and keep all radio controls away from their reach. Check the balancing springs (if any) and the wear of cables at frequent intervals.

1) Product description

The “NEOSTAR” tubular motors, versions “NEOSTAR SA” Ø35mm, “NEOSTAR MA” Ø45mm and “NEOSTAR LA” Ø58mm (fig.2) are electric motors equipped with RPM reduction and terminating at one end with a shaft on which the drive wheel can be mounted.
The motor must be fitted inside the winding tube, where it can raise or lower the roller shutter or awning. These motors are equipped with an electronic limit switch that, when properly programmed, stops the movement of the shutter/awning when it reaches the desired position.

2) Installation

⚠ **WARNING: follow all installation instructions with care**

⚠ **WARNING: incorrect installation may cause serious injury**

Proceed as follows to prepare the motor (fig. 3):

1. Position the limit switch crown (E) on the motor (A) until it fits into the corresponding limit switch ring (F). Make sure that the two grooves match. Push it into position as shown in fig. 4.
2. Mount the drive wheel (D) on the motor shaft. On NEOSTAR SA the ring nut snaps on automatically. On NEOSTAR MA fasten the drive wheel with the snap ring. On NEOSTAR LA, fix the drive wheel with the washer and M12 nut supplied.
3. Fit the assembled motor into the winding tube until the end of the limit switch crown (E) is also inserted. Fasten the drive wheel (D) to the winding tube using the M4x10 screw in order to prevent the motor from slipping or sliding axially (fig. 5).
4. Finally, secure the motor head to the special support (C), along with the spacer (if any), using the clips or split pin (B).

Figure 3
A: NEOSTAR tubular motor
B: Fastening clips or split pins
C: Support
D: Drive wheel
E: Limit switch crown
F: Limit switch ring nut

2.1) Electrical connections

⚠ WARNING: a reverser switch must be used during the programming operations to enable the simultaneous activation of the electrical UP phase and electrical DOWN phase. Alternatively, the special TTU control unit can be used for the programming operations, though it must later be replaced with the appropriate reverser switch.

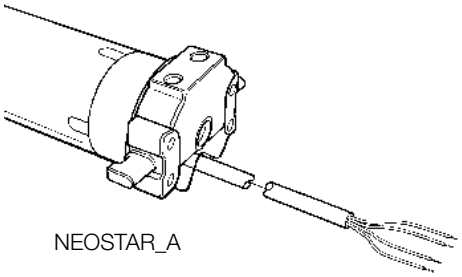
⚠ WARNING: for motor connections, an omnipolar disconnecting device with a 3-mm minimum distance between contacts must be provided for disconnection from the mains power supply (disconnecting switch or plug and socket, etc.).

⚠ WARNING: carefully follow all the connection instructions. If you have any doubts do not make experiments but consult the relevant technical specifications which are also available on the web site "www.niceforyou.com".

An incorrect connection may be dangerous and cause damage to the system.

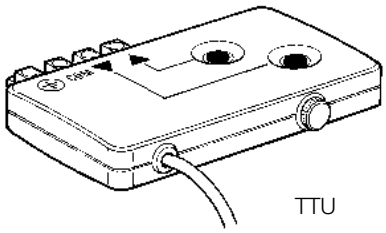
The cable used for the electrical connections of the NEOSTAR motors has 4 wires: electrical UP phase, electrical DOWN phase, Common wire (usually connected to the Neutral) and Earth (unipotential protection connection). From an electrical viewpoint NEOSTAR is controlled like any normal motor equipped with electromechanical limit switches (fig.6); on the other hand, NEOSTAR features an electronic limit switch system programmed to stop the motor at pre-established positions. The connection devices are not supplied with the product.

Note: during the installation and adjustment operations, when no final electrical connections exist, the motor can be controlled using the "TTU" unit.



NEOSTAR_A

Brown	= electrical UP phase
Black	= electrical DOWN phase
Blue	= Common
Yellow/Green	= Earth



TTU

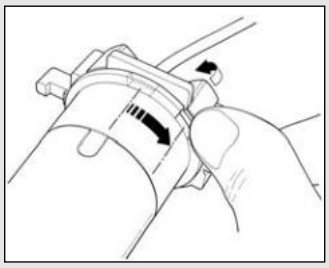
The motor's electrical "up" and "down" phases are perfectly interchangeable, since the former causes the motor to rotate in one direction, the latter in the opposite direction. The up and down movements are determined by the side from which the motor is inserted in the winding tube. To change the direction of rotation, switch the brown and black conductors.

Except for the limit switch programming operations, it is possible to connect multiple NEOSTAR motors in parallel so as to utilise a single reverser switch.

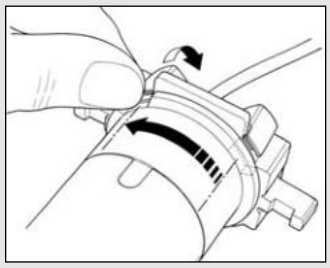
2.2) Connector and power supply cable (this chapter relates only to the NEOSTAR MA version and concerns service personnel only).

⚠ WARNING: the cable must be replaced by technically qualified personnel

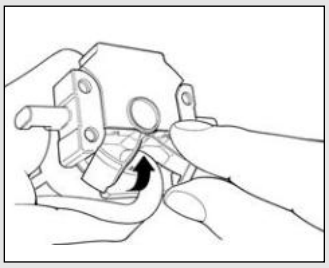
If it is necessary to disconnect the motor from the power supply cable proceed as shown in the figures below:



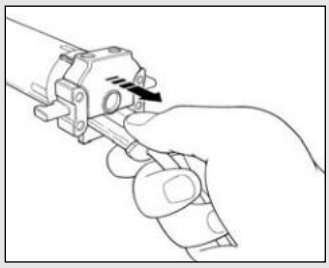
Rotate the ring nut until the chamfer matches one of the latch-on teeth, then release it.



Repeat the operation for the other tooth.



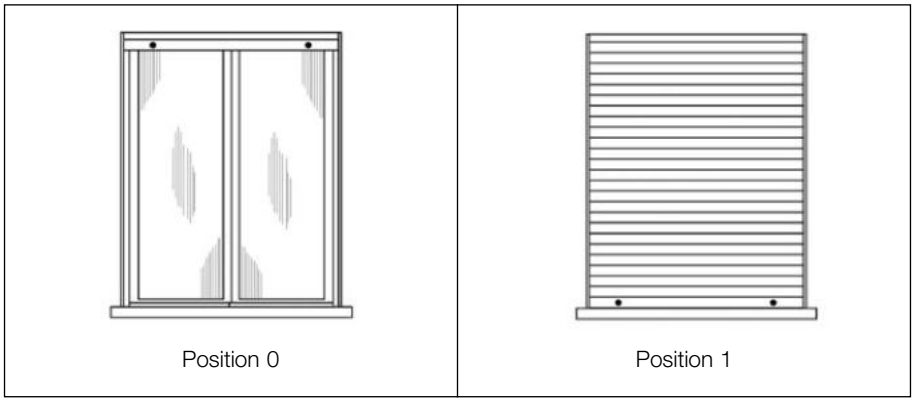
Bend the cable inward and remove the protection by rotating it gently outward.



Pull out the connector.

3) Adjustments

The NEOSTAR series tubular motors are equipped with an electronic limit switch that interrupts the power supply when the awning or shutter reaches the opening or closing limit. These two limits must be programmed into the memory after the motor has been installed and the shutter/awning mounted. The motor can still be commanded even if these two travel limits, (hereinafter referred to as “position 0” and “position 1”) have not yet been memorised; however, the movement in this case will be interrupted twice, momentarily, at the start of each manoeuvre, and will then continue unimpeded and uncontrolled. If only one travel limit has been memorized, the movement will be interrupted only once, momentarily, at the start of each manoeuvre, and will then continue unimpeded and uncontrolled.



Position 0 | Position 1

4) Programming

A reverser switch, enabling the simultaneous activation of both electric motor phases, must be used to program the travel limits.
The special TTU control unit can be used for this purpose. Button ▲ is used to raise the shutter/awning; button ▼ is used to lower it.

If the movement is reversed exchange the two motor phases.

Table “A1”	Programming the “0” and “1” positions (fig. 7)	Example
1.	Press and hold down the ▲ control to raise the shutter.	
2.	Release the ▲ control when the shutter has reached “Position 0”. Operate the ▲ and ▼ controls as many times as necessary to adjust the position.	
3.	Press and hold down the ▲ and ▼ controls simultaneously.	
4.	Wait approximately 3 seconds for the shutter to move briefly down and up.	3s
5.	Release the ▲ and ▼ controls.	
6.	Press and hold down the ▼ control to lower the shutter.	
7.	Release the ▼ control when the shutter has reached “Position 1”. Operate the ▲ and ▼ controls as many times as necessary to adjust the position.	
8.	Press and hold down the ▲ and ▼ controls simultaneously.	
9.	Wait approximately 3 seconds for the shutter to move briefly up and down.	3s
10.	Release the ▲ and ▼ controls.	

If the motor is moved after programming, the memorized positions must be erased:

Table “A2”	Erasing the “0” and ”1” positions (fig. 8)	Example
1.	Press and hold down the ▲ and ▼ up and down controls simultaneously.	
2.	it approximately 3 seconds for the shutter to move briefly up and down.	3s
3.	Release one of the buttons (▼, for example) while still pressing the other one.	
4.	Press and release the button (released at step 3) three times within 3 seconds from the time the shutter moved up and down momentarily.	x3
5.	Release the other button as well.	

5) What to do if... a brief troubleshooting guide!

The motor stops during the UP movement, before reaching the limit switch.
- In case of overload during the UP movement the motor is switched off. Make sure that no obstacles hinder the normal operation of the winding tube.
- Tripping of thermal protection (in this case the motor does not operate even for DOWN movements).

During the DOWN movement, the motor stops before reaching the limit switch.
- In case of overload during the DOWN movement the motor is switched off. Make sure that no obstacles hinder the normal operation of the winding tube.
- Tripping of thermal protection (in this case the motor does not operate even for UP movements).

Both during the UP and DOWN movements the motor starts up and runs for about 1 second.
- The encoder system does not work properly (contact the service centre)

At each UP command, the motor runs for a short time and then stops.
- The limit switch and shutter position data are damaged; you need to erase the data and re-program the limit switches.

The motor does not turn either up or down.
- Make sure that there is voltage between the common wire and the electrical phase to be energized.
- Tripping of thermal protection, in this case wait for the motor to cool.

6) Disposal of the product

This product constitutes an integral part of the automation system, therefore it must be disposed of along with it. As in installation, also at the end of product lifetime, the disassembly and scrapping operations must be performed by qualified personnel. This product is made up of different types of material, some of which can be recycled while others must be disposed of. Seek information on the recycling and disposal systems envisaged by the local regulations in your area for this product category.

⚠ **Some parts of the product may contain pollutant or hazardous substances which, if disposed of into the environment, may cause serious damage to the environment or physical health.**

As indicated by the symbol on the left, disposal of this product in domestic waste is strictly prohibited. Separate the waste into categories for disposal, according to the methods envisaged by current legislation in your area, or return the product to the retailer when purchasing a new version



⚠ **Local legislation may envisage serious fines in the event of abusive disposal of this product.**

7) Technical characteristics of the NEOSTAR tubular motors

Supply voltage and frequency	: See the technical data on the label attached to each model
Current and power	: See the technical data on the label attached to each model
Torque and Speed	: See the technical data on the label attached to each model
Continuous duty time.	: Maximum 4 minutes
Protection class	: IP 44
Operating temperature	: -20 ÷ +50 °C
Precision (resolution) of the electronic limit switch	: greater than 0.55° (depending on the NEOSTAR version)
Precision of the stop positions	: ± 5°

All technical characteristics refer to an ambient temperature of 20°C (± 5°C).

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

Avvertenze:

I motori serie “NEOSTAR_A” sono stati realizzati per automatizzare il movimento di avvolgibili e tende da sole; ogni altro uso è improprio e vietato. I motori sono progettati per uso residenziale; è previsto un tempo di lavoro continuo massimo di 4 minuti. Nella scelta del tipo di motore in funzione dell’applicazione, si dovrà considerare la coppia nominale ed il tempo di funzionamento riportati sui dati di targa. Il diametro minimo del tubo su cui il motore può essere installato è 40mm per NEOSTAR SA; 52mm per NEOSTAR MA nelle versioni con coppia fino 35Nm; 60mm per NEOSTAR MA nelle versioni con coppia oltre i 35Nm e 70mm per NEOSTAR LA. L’installazione deve essere eseguita da personale tecnico nel pieno rispetto delle norme di sicurezza. Prima dell’installazione devono essere allontanati tutti i cavi elettrici non necessari; tutti i meccanismi non necessari per il funzionamento motorizzato devono essere disattivati. Le parti in movimento del motore devono essere protette se questo è montato ad un'altezza inferiore ai 2,5m. Nelle tende da sole, la distanza in orizzontale tra la tenda completamente aperta e qualsiasi oggetto permanente deve essere garantita ad almeno 0,4m.

Negli apparecchi ad uso esterno, il cavo di alimentazione in PVC deve essere installato dentro un condotto di protezione. Il cavo di alimentazione in PVC in dotazione alla serie Neostar lo rende adatto ad essere installato all'interno; per uso esterno occorre proteggere tutto il cavo con un tubo resistente ai raggi solari oppure richiedere lo specifico cavo tipo 05RN-F.

Non sottoporre il motore tubolare a schiacciamenti, urti, cadute o contatto con liquidi di qualunque natura; non forare né applicare viti per tutta la lunghezza del tubolare; non usare più invertitori di comando per lo stesso motore (fig.1). L’interruttore di comando deve essere a vista dell’applicazione ma distante dalle parti in movimento e ad una altezza di almeno 1,5m.
Rivolgersi a personale tecnico competente per manutenzioni e riparazioni.

Mantenere le persone distanti dalla tapparella/tenda quando è in movimento. Non azionare la tenda se nelle vicinanze vengono eseguiti dei lavori, ad esempio: pulizia vetri; nel caso di comando automatico, scollegate anche l’alimentazione elettrica. Non permettere ai bambini di giocare con i comandi e tenere lontano da loro i telecomandi. Se presenti; controllare spesso le molle di bilanciamento o l’usura dei cavi.

1) Descrizione del prodotto

I motori tubolari serie “NEOSTAR” nelle versioni “NEOSTAR SA” Ø35mm; “NEOSTAR MA” Ø45mm; “NEOSTAR LA” Ø58mm (fig.2) sono dei motori elettrici, completi di riduzione di giri, che terminano ad una estremità con un apposito albero sul quale può essere inserita la ruota di trascinamento. Il motore viene installato inserendolo dentro al tubo dell’avvolgibile (tapparella o tenda) ed è in grado di muovere l’avvolgibile in salita od in discesa. Sono dotati di finecorsa elettronico, che opportunamente programmato, interrompe il movimento in corrispondenza della posizione desiderata.

2) Installazione

⚠ ATTENZIONE: seguire tutte le istruzioni d’installazione

⚠ ATTENZIONE: l’installazione non corretta può causare gravi ferite

Preparare il motore con la seguente sequenza di operazioni (fig. 3):

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

Figura 3
A: Motore tubolare NEOSTAR
B: Fermagli o copiglie per fissaggio
C: Supporto
D: Ruota di trascinamento
E: Corona del finecorsa
F: Ghiera del finecorsa

2.1) Collegamenti elettrici

⚠ **ATTENZIONE: durante le operazioni di programmazione, è necessario utilizzare un invertitore di comando che consenta l'attivazione contemporanea della fase elettrica di salita e della fase elettrica di discesa; in alternativa, è possibile utilizzare per le operazioni di programmazione l'apposita unità di comando TTU e sostituirla poi, con l'invertitore di comando definitivo.**

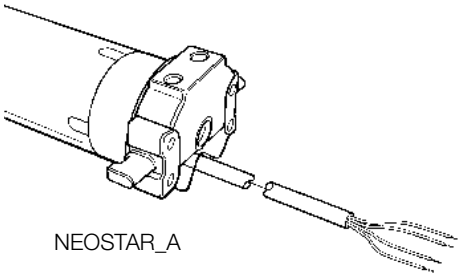
⚠ **ATTENZIONE: nei collegamenti del motore è necessario prevedere un dispositivo onnipolare di sconnessione dalla rete elettrica con distanza tra i contatti di almeno 3 mm (sezionatore oppure spina e presa ecc.).**

⚠ **ATTENZIONE: rispettare scrupolosamente i collegamenti previsti; in caso di dubbio non tentare invano ma consultare le apposite schede tecniche di approfondimento disponibili anche sul sito "www.niceforyou.com".**

Un collegamento errato può provocare guasti o situazioni di pericolo.

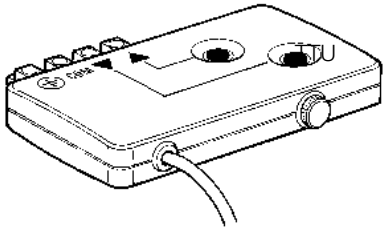
Il cavo per i collegamenti elettrici dei motori NEOSTAR dispone di 4 conduttori: fase elettrica di salita, fase elettrica di discesa, comune (di solito collegato al neutro) e terra (collegamento equipotenziale di protezione). Dal punto di vista elettrico, quindi, viene comandato come un motore con finecorsa elettromeccanici (fig. 6), con NEOSTAR ci sarà il sistema di finecorsa elettronico, opportunamente programmato, a fermare il motore nelle posizioni previste. I dispositivi di connessione non sono forniti col prodotto.

Nota: durante le operazioni di installazione e regolazione, quando non ci sono ancora i collegamenti elettrici definitivi è possibile comandare il motore con l'apposita unità "TTU".



NEOSTAR_A

Marrone	= fase elettrica di salita
Nero	= fase elettrica di discesa
Blu	= Comune
Giallo/Verde	= Terra



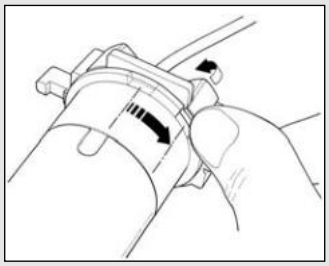
Le fasi elettriche del motore "salita" e "discesa" sono perfettamente intercambiabili in quanto la prima fa ruotare il motore in un senso, la seconda nell'altro senso. Salita e discesa dipendono dal lato in cui viene inserito il motore nel tubo di avvolgimento. Per modificare il senso di rotazione, invertire i conduttori marrone e nero.

Ad esclusione delle operazioni di programmazione dei fine corsa è possibile collegare "in parallelo" più motori NEOSTAR con lo scopo di utilizzare un solo invertitore di comando.

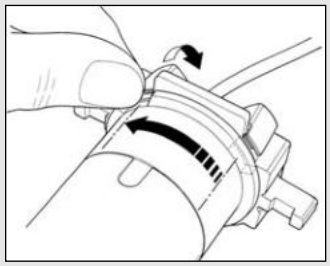
2.2) Connettore e cavo di alimentazione (questo capitolo è relativo solo alla versione NEOSTAR MA ed è rivolto solo al personale tecnico dell'assistenza)

⚠ **ATTENZIONE: la sostituzione del cavo deve essere eseguita da personale tecnicamente qualificato.**

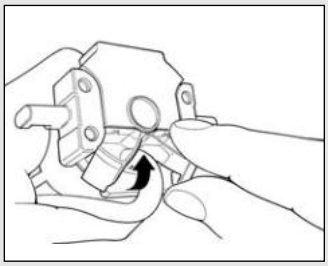
Qualora fosse necessario scollegare il motore dal cavo di alimentazione; agire come indicato nelle figure seguenti:



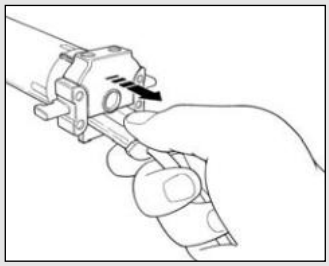
Ruotare la ghiera fino a far coincidere lo smusso con uno dei denti di aggancio, quindi sganciare.



Ripetere l'operazione per l'altro dente.



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

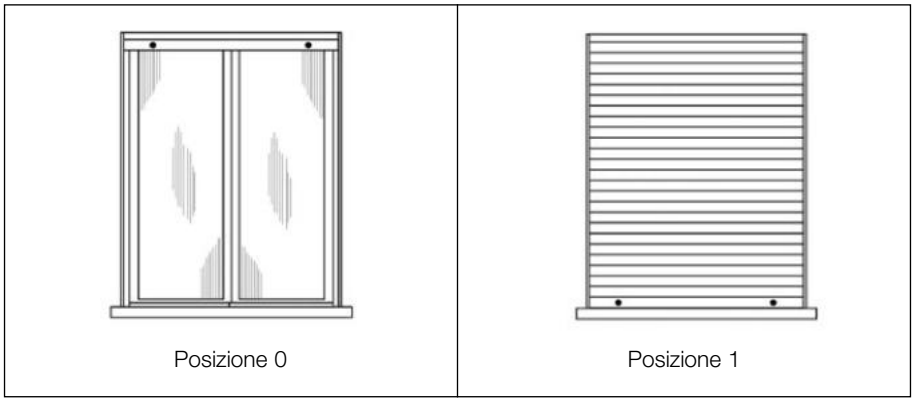


Sfilare il connettore tirandolo.

I

3) Regolazioni

I motori tubolari serie NEOSTAR hanno un finecorsa elettronico che interrompe l'alimentazione quando l'avvolgibile raggiunge il limite di chiusura o apertura. Questi due limiti vanno memorizzati con una opportuna programmazione, la quale deve essere fatta con motore installato ed avvolgibile completamente montato. Se i due limiti di corsa (che da ora in poi chiameremo "posizione 0" e "posizione 1") non sono stati ancora memorizzati è possibile comandare ugualmente il motore. In questo caso il movimento sarà interrotto brevemente due volte all'inizio di ogni manovra, poi continuerà senza alcuna limitazione o controllo. Se è stato memorizzato un solo limite di corsa il movimento verrà interrotto brevemente una sola volta all'inizio di ogni manovra, poi continuerà senza alcuna limitazione o controllo.



Posizione 0 | Posizione 1

4) Programmazione

Solo per le operazioni di programmazione dei limiti di corsa è necessario usare un invertitore di comando che permetta l'attivazione contemporanea delle due fasi elettriche del motore, per tale scopo è possibile utilizzare l'apposita unità di comando TTU. Il pulsante ▲ è quello che fa salire la tapparella/tenda; mentre ▼ è quello che la fa scendere. Se il movimento avvenisse in direzione opposta occorre scambiare le due fasi elettriche del motore.

Tabella "A1"	Programmazione posizioni "0" e "1" (fig. 7)	Esempio
1.	Premere e tenere premuto il comando ▲ che fa salire la tapparella.	
2.	Rilasciare il comando ▲ quando la tapparella ha raggiunto la "Posizione 0". Se necessario agire più volte con i comandi ▲ o ▼ per aggiustare la posizione.	
3.	Premere assieme e tenere premuti i due comandi ▲ e ▼.	
4.	Attendere circa 3 secondi che la tapparella esegua un piccolo movimento di discesa e salita.	3s
5.	Rilasciare i due comandi ▲ e ▼.	
6.	Premere e tenere premuto il comando ▼ che fa scendere la tapparella.	
7.	Rilasciare il comando ▼ quando la tapparella ha raggiunto la "Posizione 1". Se necessario agire più volte con i comandi ▲ o ▼ per aggiustare la posizione.	
8.	Premere assieme e tenere premuti i due comandi ▲ e ▼.	
9.	Attendere circa 3 secondi che la tapparella esegua un piccolo movimento di salita e disesa.	3s
10.	Rilasciare i due comandi ▲ e ▼.	

Se dopo la programmazione il motore venisse spostato occorre cancellare le posizioni memorizzate:

Tabella "A2"	Cancellazione delle posizioni "0", "1" (fig. 8)	Esempio
1.	Premere assieme e tenere premuti i due comandi di salita e discesa ▲ e ▼.	
2.	Attendere circa 3 secondi che la tapparella finisca un breve movimento di salita discesa.	3s
3.	Rilasciare un pulsante (per esempio ▼) tenendo premuto l'altro.	
4.	Premere e rilasciare il pulsante (rilasciato al punto 3) per tre volte entro 3 secondi da quando la tapparella ha effettuato il breve movimento di salita-discesa.	x3
5.	Rilasciare anche l'altro pulsante.	

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

In salita il motore si ferma prima di raggiungere il fine corsa.
- In salita quando viene rilevato uno sforzo eccessivo, il motore viene spento. Controllare che non ci siano impedimenti al normale scorrimento del tubo avvolgitore.
- Intervento protezione termica (in questo caso il motore non funziona nemmeno in discesa).

In discesa il motore si ferma prima di raggiungere il fine corsa.
- In discesa quando viene rilevato uno sforzo eccessivo, il motore viene spento. Controllare che non ci siano impedimenti al normale scorrimento del tubo avvolgitore.
- Intervento protezione termica (in questo caso il motore non funziona nemmeno in salita).

Il motore sia in salita che discesa fa uno scattino e poi prosegue per circa 1 secondo.
- Il sistema encoder non funziona correttamente (contattare l'assistenza).

Ad ogni comando di salita il motore si muove per un breve tratto e poi si ferma.
- I dati relativi ai fine corsa ed alla posizione della tapparella sono danneggiati, è necessario eseguire la procedura di cancellazione e riprogrammare i fine corsa.

Il motore non si muove ne in salita ne in discesa.
- Controllare la presenza di tensione tra il comune e la fase elettrica che si desidera alimentare.
- Intervento protezione termica, in questo caso aspettare che si raffreddi il motore.

I

6) Smaltimento del prodotto

Questo prodotto è parte integrante dell'automazione, e dunque, deve essere smaltito insieme con essa.
Come per le operazioni d'installazione, anche al termine della vita di questo prodotto, le operazioni di smantellamento devono essere eseguite da personale qualificato.
Questo prodotto è costituito da vari tipi di materiali: alcuni possono essere riciclati, altri devono essere smaltiti. Informatevi sui sistemi di riciclaggio o smaltimento previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, per questa categoria di prodotto.

⚠ Alcune parti del prodotto possono contenere sostanze inquinanti o pericolose che, se disperse nell'ambiente, potrebbero provocare effetti dannosi sull'ambiente stesso e sulla salute umana.

Come indicato dal simbolo a lato, è vietato gettare questo prodotto nei rifiuti domestici. Eseguire quindi la "raccolta separata" per lo smaltimento, secondo i metodi previsti dai regolamenti vigenti sul vostro territorio, oppure riconsegnare il prodotto al venditore nel momento dell'acquisto di un nuovo prodotto equivalente.



⚠ I regolamenti vigenti a livello locale possono prevedere pesanti sanzioni in caso di smaltimento abusivo di questo prodotto.

7) Caratteristiche tecniche motori tubolari NEOSTAR

Tensione di alimentazione e frequenza	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Corrente e potenza	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Coppia e Velocità	: Vedere dati tecnici sull'etichetta di ogni modello
Tempo di funzionamento continuo	: Massimo 4 minuti
Grado di protezione	: IP 44
Temperatura di funzionamento	: -20 ÷ +50 °C
Precisione (risoluzione) del finecorsa elettronico	: maggiore di 0,55° (dipende dalla versione di NEOSTAR)
Precisione delle posizioni degli arresti di finecorsa	: ± 5°

Tutte le caratteristiche tecniche sono riferite ad una temperatura ambiente di 20°C ± 5°C.

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

Avertissements:

Les moteurs série “NEOSTAR_A” ont été réalisés pour automatiser le mouvement de volets roulants et de stores; toute autre utilisation est impropre et interdite. Les moteurs sont projetés pour usage résidentiel; le temps de travail continu maximum prévu est de 4 minutes. Dans le choix du type de moteur en fonction de l’application, il faudra considérer le couple nominal et le temps de fonctionnement indiqués sur la plaque. Le diamètre minimum du tube sur lequel le moteur peut être installé est de 40 mm pour NEOSTAR SA, 52 mm pour NEOSTAR MA dans les versions avec couple jusqu’à 35Nm; 60 mm pour NEOSTAR MA dans les versions avec couple supérieur à 35Nm et 70 mm pour NEOSTAR LA. L’installation doit être effectuée par du personnel technique dans le plein respect des normes de sécurité. Avant l’installation, il faut éloigner tous les câbles électriques qui ne sont pas nécessaires; tous les mécanismes non nécessaires pour le fonctionnement motorisé doivent être désactivés. Les parties du moteur en mouvement doivent être protégées s'il est monté à une hauteur inférieure à 2,5m. Pour les stores, la distance à l’horizontale entre le store complètement ouvert et n’importe quel objet permanent doit être garantie d’au moins 0,4 m.

Pour les appareils à utiliser à l’extérieur, le câble d’alimentation doit être installé dans un conduit de protection. Le câble d’alimentation en PVC fourni avec la série NEOSTAR le rend adapté à l’installation à l’intérieur; pour l’installation à l’extérieur, il faut protéger tout le câble avec un conduit résistant aux rayons solaires ou bien demander le câble spécifique 05RN-F.

Ne pas soumettre le moteur tubulaire à des écrasements, chocs, chutes ou contact avec des liquides de n’importe quelle nature; ne pas percer ni appliquer de vis sur toute la longueur du moteur tubulaire; ne pas utiliser plusieurs inverseurs de commande pour le même moteur (fig. 1). L’interrupteur de commande doit être visible de l’application mais éloigné des parties en mouvement et à au moins 1,5 m de hauteur. S’adresser à du personnel technique compétent pour toute maintenance et réparation.

Maintenir les personnes à une certaine distance du store ou du volet roulant/store quand il est en mouvement. Ne pas l’actionner quand des travaux sont effectués, par exemple durant le lavage des vitres; dans le cas de commande automatique, couper toujours l’alimentation électrique au préalable. Ne pas laisser les enfants jouer avec les commandes et maintenir les télécommandes hors de leur portée. S’ils sont présents contrôler souvent les ressorts d’équilibrage ou l’usure des câbles.

1) Description du produit

Les moteurs tubulaires série “NEOSTAR” dans les versions “NEOSTAR SA” Ø 35 mm; “NEOSTAR MA” Ø 45 mm; “NEOSTAR LA” Ø 58 mm (fig.2) sont des moteurs électriques, avec réduction du nombre de tours, qui se terminent à une extrémité par un arbre spécial sur lequel peuvent être montées la roue d’entraînement.

Le moteur est installé en l’introduisant dans le tube du volet roulant ou du store et il est en mesure de faire monter ou descendre le volet ou le store. Ils sont munis d’un fin de course électronique qui une fois programmé interrompt le mouvement suivant la position désirée.

2) Installation

⚠ **ATTENTION: suivre toutes les instructions pour l'installation.**

⚠ **ATTENTION: une installation incorrecte peut entraîner de graves blessures**

Préparer le moteur avec la séquence d’opérations suivante (fig. 3):

1. Enfiler la couronne du fin de course (E) sur le moteur (A) jusqu’à ce qu’elle s’encastre dans la bague correspondante du fin de course (F) en faisant coïncider les deux rainures ; pousser à fond comme l’indique la fig. 4.
2. Insérer la roue d’entraînement (D) sur l’arbre du moteur. Sur NEOSTAR SA la bague se fixe automatiquement par pression. Sur NEOSTAR MA fixer la roue d’entraînement avec la rondelle seeger par pression. Sur NEOSTAR LA fixer la roue d’entraînement avec la rondelle et l’écrou M12.
3. Introduire le moteur ainsi assemblé dans le tube d’enroulement jusqu’à ce qu’il touche l’extrémité de la couronne du fin de course (E). Fixer la roue d’entraînement (D) au tube d’enroulement à l’aide d’une vis M4x10 de manière à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 5).
4. Bloquer enfin la tête du moteur au support (C) prévu à cet usage, avec l’éventuelle entretoise, à l’aide des clips ou de la goupille (B).

Figure 3
A: Moteur tubulaire NEOSTAR
B: Clips ou goupilles de fixation
C: Support
D: Roue d’entraînement
E: Couronne du fin de course
F: Bague du fin de course

2.1) Branchements électriques

⚠ **ATTENTION: durant les opérations de programmation, il faut utiliser un inverseur de commande qui permette l'activation simultanée de la phase électrique de montée et de la phase électrique de descente; en alternative, il est possible d'utiliser pour les opérations de programmation l'unité de commande spéciale TTU et de la remplacer ensuite par l'inverseur de commande définitif.**

⚠ **ATTENTION: pour les branchements du moteur, il faut prévoir un dispositif omnipolaire de déconnexion du secteur avec distance entre les contacts d'au moins 3 mm (sectionneur ou bien fiche et prise, etc.)**

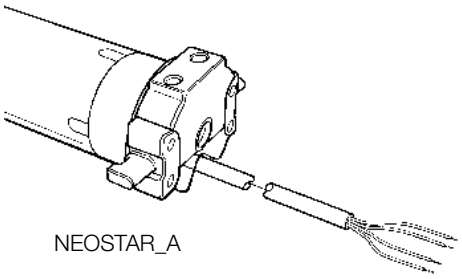
⚠ **ATTENTION: respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, ne pas tenter en vain mais consulter les notices techniques disponibles également sur le site "www.niceforyou.com".**

Un branchement erroné peut provoquer des pannes ou des situations de danger.

F

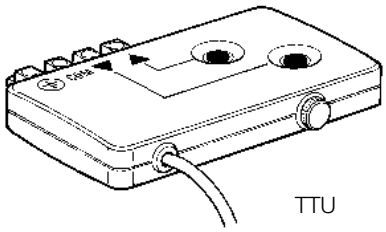
Le câble pour les connexions électriques des moteurs NEOSTAR dispose de 4 conducteurs : phase électrique de montée, phase électrique de descente, Commun (généralement lié au Neutre) et Terre (connexion équipotentielle de protection). Du point de vue électrique, par conséquent, il est commandé comme un moteur normal avec fins de course électromécaniques (fig. 6); avec NEOSTAR, c'est le système de fin de course électronique, programmé ad hoc, qui arrêtera le moteur dans les positions prévues. Les dispositifs de connexion ne sont pas fournis avec le produit.

Note: pendant les opérations d'installation et de réglage, quand les connexions électriques définitives n'ont pas été encore effectuées, il est possible de commander le moteur avec l'unité "TTU".



NEOSTAR_A

Brun	= phase électrique de montée
Noir	= phase électrique de descente
Bleu	= Commun
Jaune/Vert	= Terre



TTU

Les phases électriques du moteur "montée" et "descente" sont parfaitement interchangeables dans la mesure où la première fait tourner le moteur dans un sens, la seconde dans l'autre sens. La montée et la descente dépendent du côté par lequel est inséré le moteur dans le tube d'enroulement. Pour modifier le sens de rotation, inverser les conducteurs brun et noir.

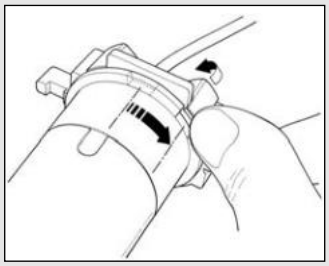
À l'exclusion des opérations de programmation, il est possible de connecter "en parallèle" plusieurs moteurs NEOSTAR afin d'utiliser un seul inverseur de commande.

2.2) Connecteur et câble d'alimentation

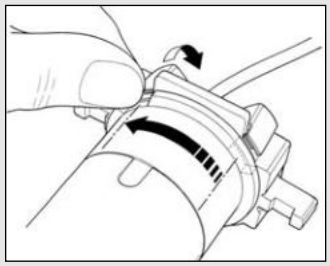
(ce chapitre est relatif seulement à la version NEOSTAR MA et s'adresse seulement au personnel technique du service après-vente).

⚠ **ATTENTION: le remplacement du câble doit être effectué par du personnel technique qualifié.**

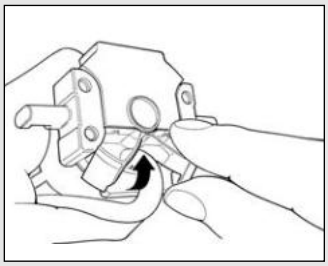
S'il faut déconnecter le moteur du câble d'alimentation, agir comme l'indiquent les figures ci-dessous:



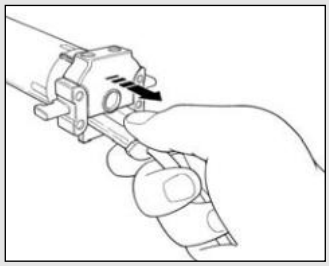
Tourner la bague jusqu'à ce que l'encoche coïncide avec l'une des dents d'accrochage, puis décrocher.



Répéter l'opération avec l'autre dent.



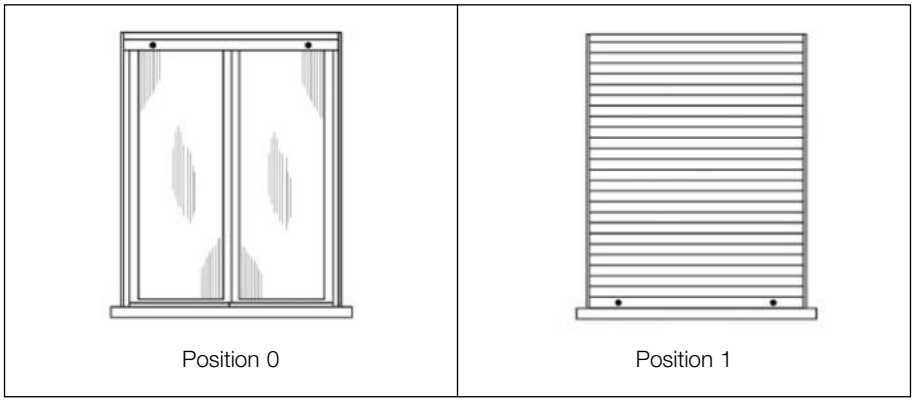
Plier le câble vers l'intérieur et enlever la protection en la tournant délicatement vers l'extérieur.



Extraire le connecteur en le tirant.

3) Réglages

Les moteurs tubulaires série NEOSTAR ont un fin de course électronique qui interrompt l'alimentation quand le store ou le volet roulant atteint la limite de fermeture ou d'ouverture. Ces deux positions sont mémorisées à travers une programmation ad hoc qui doit être faite directement avec le moteur installé et le store ou le volet roulant complètement monté. Si les deux positions de fin de course (que nous appellerons dorénavant positions "0" et "1") n'ont pas encore été mémorisées, il est possible de commander quand même le moteur. Dans ce cas, le mouvement sera interrompu un court instant deux fois au début de chaque manœuvre, puis continuera sans aucune limitation ou contrôle. Si une seule position de fin de course a été mémorisée, le mouvement sera interrompu un court instant une seule fois au début de chaque manœuvre, puis continuera sans aucune limitation ou contrôle.



Position 0 | Position 1

4) Programmation

Uniquement pour les opérations de programmation des fins de course, il faut utiliser un inverseur de commande qui permet l'activation simultanée des deux phases électriques du moteur. Pour cela, il est possible d'utiliser l'unité de commande TTU spéciale.

La touche ▲ est celle qui fait remonter le volet/store; ▼ est celle qui le fait descendre. Si le mouvement s'effectue dans le sens contraire, il faut inverser deux phases électriques du moteur.

Tableau "A1"	Programmations positions "0" et "1" (fig. 7)	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ qui fait remonter le volet/store.	
2.	Relâcher la touche ▲ quand le volet/store a atteint la "Position 0". Si nécessaire, intervenir plusieurs fois sur les touches ▲ et ▼ pour ajuster la position.	
3.	Presser ensemble et maintenir enfoncées les deux touches ▲ et ▼.	
4.	Attendre environ 3 secondes que le volet/store exécute un bref mouvement de montée et de descente.	3s
5.	Relâcher les deux touches ▲ et ▼.	
6.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▼ qui fait descendre le volet/store.	
7.	elâcher la touche ▼ quand le volet/store a atteint la "Position 1". Si nécessaire, intervenir plusieurs fois sur les touches ▲ et ▼ pour ajuster la position.	
8.	Presser ensemble et maintenir enfoncées les deux touches ▲ et ▼.	
9.	Attendre environ 3 secondes que le volet/store exécute un bref mouvement de montée et de descente.	3s
10.	Relâcher les deux touches ▲ et ▼.	

Si après la programmation le moteur est déplacé sur un autre volet ou store, il faut effacer les positions mémorisées:

Tableau "A2"	Effacement des positions "0", "1" (fig. 8)	Exemple
1.	Presser ensemble et maintenir enfoncées les deux touches de montée et de descente ▲ et ▼.	
2.	Attendre environ 3 secondes que le volet/store finisse un bref mouvement de montée et de descente.	3s
3.	Relâcher une touche (par exemple ▼) en maintenant l'autre enfoncée.	
4.	Presser et relâcher la touche (relâchée au point 3) trois fois dans les 3 secondes à partir du moment où le volet/store a effectué un bref mouvement de montée-descente.	x3
5.	Relâcher également l'autre touche.	

5) Que faire si... petit guide en cas de problème!

En montée, le moteur s'arrête avant d'atteindre le fin de course.
- En montée, quand un effort excessif est détecté, le moteur est éteint. Contrôler qu'il n'y a pas d'empêchement au coulissement normal du tube d'enroulement.
- Intervention protection thermique (dans ce cas le moteur ne fonctionne pas non plus en descente).

En descente, le moteur s'arrête avant d'atteindre le fin de course.
- En descente, quand un effort excessif est détecté, le moteur est éteint. Contrôler qu'il n'y a pas d'empêchement au coulissement normal du tube d'enroulement
- Intervention de la protection thermique (dans ce cas le moteur ne fonctionne pas non plus en montée).

Le moteur, aussi bien en montée qu'en descente, fait un déclic puis poursuit pendant environ 1 seconde.
- Le système encodeur ne fonctionne pas correctement (contacter le service après-vente).

À chaque commande de montée, le moteur bouge pour une brève portion de course puis s'arrête.
- Les données relatives aux fins de course et à la position du volet/store sont compromises : il faut effectuer la procédure d'effacement et reprogrammer les fins de course.

Le moteur ne bouge ni en montée ni en descente.
- Contrôler la présence de tension entre la borne commune et la phase électrique que l'on désire alimenter.
- Intervention de la protection thermique, dans ce cas, attendre que le moteur se refroidisse.

F

6) Mise au rebut du produit

Ce produit fait partie intégrante de l'automatisme et doit donc être mis au rebut avec cette dernière.
Comme pour l'installation, à la fin de la durée de vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié. Ce produit est constitué de différents types de matériaux: certains peuvent être recyclés, d'autres doivent être mis au rebut. Informez-vous sur les systèmes de recyclage ou de mise au rebut prévus par les normes en vigueur dans votre région pour cette catégorie de produit.

⚠ **certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes s'ils n'étaient pas adéquatement éliminés.**

Comme l'indique le symbole ci-contre, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Procéder à la « collecte différenciée » des composants pour leur traitement conformément aux méthodes prescrites par les normes locales en vigueur ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.



⚠ **Les règlements locaux en vigueur peuvent prévoir de lourdes sanctions en cas d'élimination prohibée de ce produit.**

7) Caractéristiques techniques des moteurs tubulaires NEOSTAR

Tension d'alimentation et fréquence	: Voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Courant et puissance	: Voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Couple et vitesse	: Voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle
Temps de fonctionnement continu	: Maximum 4 minutes
Indice de protection	: IP 44
Température de fonctionnement	: -20 ÷ +50 °C
Précision (résolution) du fin de course électronique	: supérieure à 0,55° (dépend de la version de NEOSTAR)
Précision des positions des arrêts de fin de course	: ± 5°

Toutes les caractéristiques techniques indiquées se réfèrent à une température ambiante de 20 °C (± 5 °C).

Nice S.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications aux produits à tout moment si elle le jugera nécessaire.

Wichtige Hinweise:

Die Motoren der Serie “NEOSTAR_A“ wurden entwickelt, um die Bewegung von Jalousien und Markisen zu automatisieren; jeder andere Einsatz ist unsachgemäß und verboten. Die Motoren sind für den Gebrauch an Wohnbauten konstruiert, für eine maximale, durchgehende Arbeitszeit von 4 Minuten. Bei der Wahl des Motortyps je nach Anwendung müssen der Nenndrehmoment und die Betriebszeit berücksichtigt werden, die auf dem Datenschild angegeben sind. Der Mindestdurchmesser des Rohrs, in das der Motor eingebaut werden kann, ist 40mm für NEOSTAR SA, 52mm für NEOSTAR MA in den Ausführungen mit Drehmoment bis 35Nm, 60mm für NEOSTAR MA in den Ausführungen mit Drehmoment über 35Nm und 70mm für NEOSTAR LA. Die Installation muss von technischem Personal unter genauester Einhaltung der Sicherheitsvorschriften ausgeführt werden. Vor der Installation müssen alle nicht notwendigen elektrischen Kabel beseitigt werden; alle nicht für den motorisierten Betrieb notwendigen Mechanismen müssen deaktiviert werden. Die Bewegungsteile des Motors müssen geschützt sein, falls dieser in einer Höhe unter 2,5m montiert wird; bei den Markisen muss der waagerechte Abstand zwischen ganz geöffneter Markise und einem beliebigen, immer vorhandenen Gegenstand mindestens 0,4 m betragen.

Aufgrund des mit der Serie NEOSTAR gelieferten Stromkabels aus PVC ist er für die Innenanwendungen geeignet; für Außenanwendungen muss das ganze Kabel mit einem Isolierungsmantel geschützt warden, das Sonnenstrahlen widersteht, oder das Spezialkabel 05RN-F anfordern.

Bei Geräten für Außenanwendungen muss das Versorgungskabel in eine Schutzleitung eingebaut werden. Den Rohrmotor keinen Quetschungen, Stößen, Stürzen oder Kontakt mit beliebigen Flüssigkeiten aussetzen; das Rohr in seiner ganzen Länge weder lochen noch Schrauben an ihm anbringen; für den gleichen Motor nicht mehrere Wendeschalter benutzen (Abb. 1). Der Steuerschalter muss sichtbar, aber fern von den Bewegungsteilen und in einer Höhe von mindestens 1,5 m angebracht werden. Wartungs- und Reparaturarbeiten von technischem Fachpersonal ausführen lassen.

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

1) Beschreibung des Produkts

Die Rohrmotoren der Serie “NEOSTAR” in den Ausführungen “NEOSTAR SA” Ø35mm, “NEOSTAR MA” Ø45mm und “NEOSTAR LA” Ø58mm (Abb.2) sind E-Motoren komplett mit Drehzahlreduzierung, die an einem Ende mit einer speziellen Welle enden, auf welche die Mitnehmrolle eingesteckt werden können.

Der Motor wird installiert, indem er in das Rohr der Jalousie bzw. Markise eingesteckt wird und ist imstande, die Jalousie nach oben oder unten zu bewegen. Die Motoren sind mit elektrischen Endschaltern ausgestattet, die, wenn richtig programmiert, die Bewegung in der gewünschten Stellung unterbrechen.

2) Installation

⚠ **ACHTUNG: alle Installationsanweisungen befolgen.**

⚠ **ACHTUNG: eine unkorrekte Installation kann schwere Verletzungen verursachen.**

Den Motor nach der folgenden Arbeitssequenz vorbereiten:

1. Den Endschalterkranz (E) auf den Motor (A) stecken, bis er im entsprechenden Ring des Endschalters (F) sitzt und die beiden Rillen zusammentreffen; bis zum Anschlag schieben, wie in Abb. 4 gezeigt.
2. Die Mitnehmrolle (D) auf die Motorwelle stecken. Für NEOSTAR SA erfolgt die Befestigung der Nutmutter automatisch durch Einrasten. Für NEOSTAR MA muss die Mitnehmrolle durch Druck auf den Seegerring befestigt werden. Für NEOSTAR LA die Mitnehmrolle mit der Unterlegescheibe und der M12 Mutter befestigen.
3. Den so zusammengebauten Motor in das Aufrollrohr geben, bis auch das Ende der Nutmutter (E) darin steckt. Die Mitnehmrolle (D) mit einer M4x10 Schraube am Aufrollrohr befestigen, um mögliche Schlüpfungen und Längsverschiebungen des Motors zu verhindern (Abb. 5).
4. Abschließend den Motorkopf mit den Klammern oder dem Stift (B) und dem eventuellen Distanzstück an seiner Halterung (C) befestigen.

Abbildung 3
A: Rohrmotor NEOSTAR
B: Klammern und Stifte für die Befestigung
C: Halterung
D: Mitnehmrolle
E: Endschalterkranz
F: Endschalternutmutter

2.1) Elektrische Anschlüsse

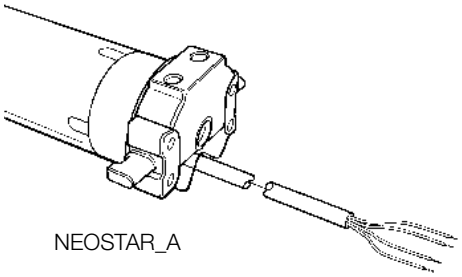
⚠ **ACHTUNG: während der Programmierungsvorgänge muss ein Wendeschalter benutzt werden, der es ermöglicht, gleichzeitig die elektrische An- und Abstiegsphase zu aktivieren, andernfalls kann das spezielle Steuergerät TTU für die Programmierungsvorgänge verwendet werden, das dann mit dem endgültigen Wendeschalter ausgewechselt wird.**

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

⚠ **ACHTUNG: Die vorgesehenen Anschlüsse genauestens durchführen, im Zweifelsfall keine Versuche machen, sondern die technischen Blätter zu Rate ziehen, die auch im WEB unter "www.niceforyou.com" zur Verfügung stehen. Ein falscher Anschluss kann Defekte oder Gefahren verursachen.**

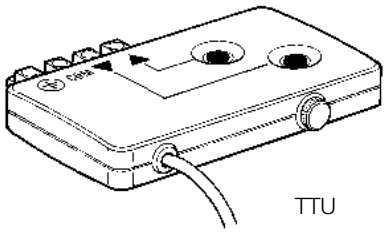
Das Kabel für die elektrischen Anschlüsse der Motoren NEOSTAR hat 4 Leiter: elektrische Anstiegsphase, elektrische Abstiegsphase, gemeinsamer Leiter (gewöhnlich an den Nullleiter angeschlossen) und Erdleiter (Äquipotential-Schutzanschluss). Vom elektrischen Standpunkt aus wird der Motor daher wie ein Motor mit elektromechanischen Endschaltern gesteuert (Abb. 6), wogegen der NEOSTAR das elektronische Endschaltersystem hat, das, entsprechend programmiert, den Motor in den vorgesehenen Stellungen anhalten wird. Die Vorrichtungen für den Anschluss sind nicht mit dem Produkt geliefert.

Bitte beachten: während Installation und Einstellung, wenn die endgültigen elektrischen Anschlüsse noch nicht durchgeführt sind, kann der Motor mit dem Gerät “TTU” gesteuert werden.



NEOSTAR_A

Braun	= elektrische Anstiegsphase
Schwarz	= elektrische Abstiegsphase
Blau	= gemeinsamer Leiter
Gelb/Grün	= Erde



TTU

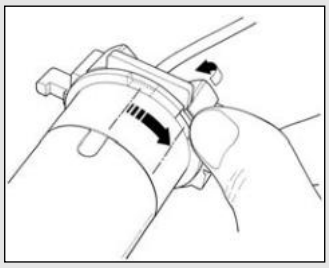
Die elektrischen Phasen des Motors “Anstieg” und “Abstieg” sind untereinander voll austauschbar, da die erste den Motor in eine Richtung, die zweite in die andere Richtung drehen lässt. An- und Abstieg hängen von der Seite ab, an welcher der Motor in das Aufrollrohr gesteckt wird. Um den Drehsinn zu ändern, die Leiter braun und schwarz miteinander umkehren.

Mit Ausnahme der Programmierungsvorgänge der Endschalter können mehrere NEOSTAR Motoren “parallelgeschaltet” werden, so dass nur ein Wendeschalter benützt werden kann.

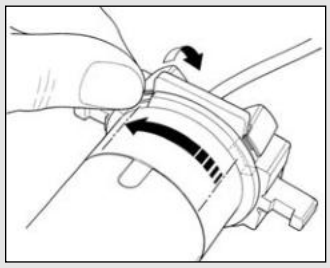
2.2) Verbinder und Versorgungskabel (dieser Punkt bezieht sich nur auf die Version NEOSTAR MA und ist für technisches Kundendienstpersonal bestimmt).

⚠ **ACHTUNG: der Ersatz des Kabels muss durch technisch qualifiziertes Personal ausgeführt sein**

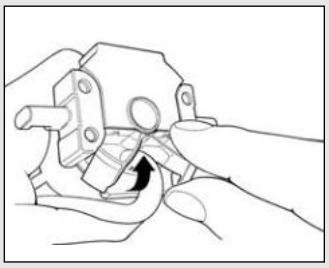
Falls der Motor vom Versorgungskabel abgetrennt werden muss, ist wie auf den folgenden Abbildungen gezeigt vorzugehen:



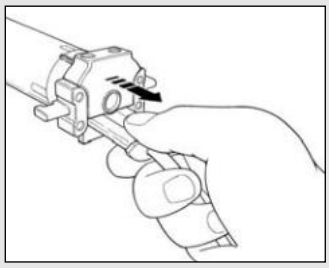
Die Nutmutter drehen, bis sich die Abkantung auf einem der Einspannzähne befindet, dann ausspannen.



Den Vorgang am anderen Zahn wiederholen.



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

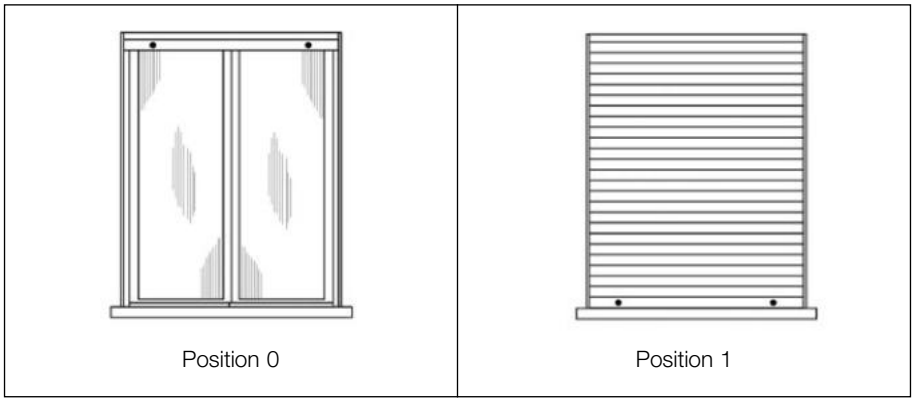


Den Verbinder herausziehen.

D

3) Einstellungen

Die Rohrmotoren der Serie NEOSTAR haben einen elektronischen Endschalter, der die Versorgung unterbricht, wenn die Jalousie die Öffnungs- und Schließgrenze erreicht. Diese beiden Grenzen müssen durch eine geeignete Programmierung mit installiertem Motor und ganz montierter Jalousie gespeichert werden. Wenn die beiden Laufgrenzen (die wir von nun ab “Position 0” und “Position 1” nennen werden) noch nicht gespeichert worden sind, kann der Motor trotzdem gesteuert werden. In diesem Fall wird die Bewegung zweimal kurz bei Beginn jeder Bewegung unterbrochen und danach ohne weitere Einschränkungen oder Kontrollen fortgesetzt. Wenn nur eine Laufgrenze gespeichert worden ist, so wird die Bewegung nur einmal bei Beginn jeder Bewegung unterbrochen, um dann ohne Einschränkungen oder Kontrollen weiter zu gehen.



Position 0 | Position 1

4) Programmierung

Nur für die Programmierungsvorgänge der Laufgrenzen muss ein Wendeschalter benutzt werden, der es ermöglicht, die beiden elektrischen Motorphasen gleichzeitig zu aktivieren. Zu diesem Zweck kann das spezielle Steuergerät TTU verwendet werden.

Mit der Taste ▲ wird die Jalousie/Markise nach oben gehen, mit der Taste ▼ wird sie nach unten gehen. Sollte die Bewegung in entgegengesetzter Richtung erfolgen, so müssen die zwei elektrischen Phasen des Motors ausgetauscht werden.

Tabelle “A1”	**Programmierung der Positionen “0” und ”1” (Abb. 7)**	**Beispiel**
1.	Auf Taste ▲ drücken und gedrückt halten: die Jalousie geht nach oben.	
2.	Taste ▲ loslassen, wenn die Jalousie “Position 0” erreicht hat. Gegebenenfalls die Tasten ▲ oder ▼ mehrmals betätigen, um die Stellung zu regulieren.	
3.	Die beiden Tasten ▲ und ▼ gemeinsam drücken und gedrückt halten.	
4.	Etwa 3 Sekunden lang warten, dass die Jalousie eine kurze An- und Abstiegsbewegung ausführt.	3s
5.	Die beiden Tasten ▲ und ▼ loslassen.	
6.	Auf Taste ▼ drücken und gedrückt halten: die Jalousie geht nach unten.	
7.	Taste ▼ loslassen, wenn die Jalousie “Position 1” erreicht hat. Gegebenenfalls die Tasten ▲ oder ▼ mehrmals betätigen, um die Stellung zu regulieren.	
8.	Die beiden Tasten ▲ und ▼ gemeinsam drücken und gedrückt halten.	
9.	Etwa 3 Sekunden lang warten, dass die Jalousie eine kurze An- und Abstiegsbewegung ausführt.	3s
10.	Die beiden Tasten ▲ und ▼ loslassen.	

Die gespeicherten Positionen müssen gelöscht werden, falls der Motor nach der Programmierung verschoben werden sollte:

Tabelle “A2”	**Löschen der Positionen “0” und ”1” (Abb. 8)**	**Beispiel**
1.	Die beiden Tasten ▲ und ▼ gemeinsam drücken und gedrückt halten.	
2.	Etwa 3 Sekunden lang warten, dass die Jalousie eine kurze An- und Abstiegsbewegung ausführt.	3s
3.	Eine Taste loslassen (zum Beispiel ▼) und die andere gedrückt halten.	
4.	Die (in Punkt 3 losgelassene) Taste innerhalb von 3 Sekunden ab dem Augenblick, in dem die Jalousie die kurze An- und Abstiegsbewegung ausgeführt hat, drei Mal drücken und loslassen.	x3
5.	Auch die andere Taste loslassen.	

5) Was tun, wenn... bzw. eine kleine Hilfe, wenn etwas nicht funktioniert!

Beim Anstieg, bevor die Endlaufposition erreicht wird, hält der Motor an.

- Wenn im Anstieg eine zu große Kraftanstrengung bemerkt wird, wird der Motor abgeschaltet. Prüfen, ob das normale Gleiten des Aufrollrohrs nicht irgendwie verhindert ist.
- Auslösung des Wärmeschutzes (in diesem Fall funktioniert der Motor auch nicht im Abstieg).

Beim Abstieg, bevor die Endlaufposition erreicht wird, hält der Motor an.

- Wenn im Abstieg eine zu große Kraftanstrengung bemerkt wird, wird der Motor abgeschaltet. Prüfen, ob das normale Gleiten des Aufrollrohrs nicht irgendwie verhindert ist.
- Auslösung des Wärmeschutzes (in diesem Fall funktioniert der Motor auch nicht im Anstieg).

Der Motor macht in An- und Abstieg einen Ruck und geht ca. 1 Sekunde weiter.

- Das Encodersystem funktioniert nicht richtig (Kundendienst rufen).

Bei jedem Anstiegsbefehl bewegt sich der Motor nur kurz und hält dann an.

- Die Daten der Endschalter und der Position der Jalousie sind defekt, daher das Löschverfahren ausführen und die Endschalter neu programmieren.

Der Motor bewegt sich weder in Anstieg noch in Abstieg.

- Prüfen, ob Spannung zwischen dem gemeinsamen Leiter und der elektrischen Phase, die man speisen will, vorhanden ist.
- Auslösung des Wärmeschutzes: in diesem Falle warten, bis der Motor abkühlt.

D

6) Entsorgung des produktes

Das vorliegende Produkt ist Teil der Automatisierung und muss daher zusammen mit derselben entsorgt werden.
Wie die Installationsarbeiten muss auch die Abrüstung am Ende der Lebensdauer dieses Produktes von Fachpersonal ausgeführt werden. Dieses Produkt besteht aus verschiedenen Stoffen, von denen einige recycled werden können, andere müssen hingegen entsorgt werden. Informieren Sie sich über die Recycling- oder Entsorgungssysteme für dieses Produkt, die von den auf Ihrem Gebiet gültigen Verordnungen vorgesehen sind.

⚠ **Bestimmte Teile des Produktes können Schadstoffe oder gefährliche Substanzen enthalten, die, falls in die Umwelt gegeben, schädliche Wirkungen auf die Umwelt und die menschliche Gesundheit haben könnten.**

Wie durch das Symbol seitlich angegeben, ist es verboten, dieses Produkt zum Haushaltmüll zu geben. Daher differenziert nach den Methoden entsorgen, die von den auf Ihrem Gebiet gültigen Verordnungen vorgesehen sind, oder das Produkt dem Verkäufer beim Kauf eines neuen, gleichwertigen Produktes zurückgeben.



⚠ **Die örtlichen Verordnungen können schwere Strafen im Fall einer widerrechtlichen Entsorgung dieses Produktes vorsehen.**

7) Technische Merkmale der Rohrmotoren NEOSTAR

Versorgungsspannung und Frequenz	: siehe Technische Daten auf dem Etikett eines jeden Modells
Stromaufnahme und Leistung	: siehe Technische Daten auf dem Etikett eines jeden Modells
Drehmoment und Geschwindigkeit	: siehe Technische Daten auf dem Etikett eines jeden Modells
Dauerbetriebszeit	: max. 4 Minuten
Schutzart	: IP 44
Betriebstemperatur	: -20 ÷ +50 °C
Präzision (Auflösung) des elektronischen Endschalters	: größer als 0,55° (hängt von der NEOSTAR Version ab)
Präzision der Endschalterpositionen	: ± 5°

Alle angegebenen technischen Merkmale beziehen sich auf eine Temperatur von 20°C (± 5°C).

Nice S.p.a. behält sich das Recht vor, jederzeit Änderungen am Produkt anzubringen.

Advertencias:

Los motores serie “NEOSTART_A” han sido realizados para automatizar el movimiento de persianas enrollables y toldos; todo otro empleo se debe considerar impropio y está prohibido. Los motores han sido diseñados para uso residencial; se ha previsto un tiempo de trabajo continuo máximo de 4 minutos. Al elegir el tipo de motor de acuerdo con su aplicación, se deberá considerar el par nominal y el tiempo de funcionamiento indicados en la placa de características. El diámetro mínimo del tubo en que se puede instalar el motor es 40 mm para NEOSTART SA, 52 mm para NEOSTAR MA en las versiones con par de hasta 35Nm; 60 mm para NEOSTAR MA en las versiones con par superior a 35Nm y 70 mm para NEOSTAR LA. La instalación debe ser hecha por personal técnico respetando las normas de seguridad. Antes de la instalación hay que alejar todos los cables eléctricos innecesarios y todos los mecanismos superfluos para el funcionamiento motorizado deben desactivarse. Las piezas móviles del motor deben estar protegidas si éste está montado a una altura inferior a 2,5 m. La distancia en horizontal entre el toldo completamente abierto y cualquier objeto fijo debe ser de 0,4 m como mínimo.

En los aparatos para uso en exteriores, el cable de alimentación debe instalarse adentro de un tubo de protección. El cable de alimentación de PVC, suministrado con la serie NEOSTAR, es adecuado para ser instalado en interiores; para uso en exteriores, hay que proteger todo el cable con un tubo resistente a los rayos solares, o bien solicitar el cable específico tipo 05RN-F.

Procure que el motor tubular no sufra aplastamientos, golpes, caídas ni tenga contacto con líquidos de ningún tipo; no perfore ni aplique tornillos a lo largo del motor tubular; no utilice varios inversores de mando para el mismo motor (fig. 1).
El interruptor de mando debe estar colocado en una posición desde donde se vea el elemento que acciona, pero lejos de las piezas en movimiento y a una altura de 1,5 m como mínimo Diríjase a personal técnico capacitado para el mantenimiento o las reparaciones.

Aleje a las personas de la persiana cuando ésta esté en movimiento. No accione el toldo/persiana si en las cercanías se están realizando trabajos, por ejemplo limpieza de vidrios; en el caso de accionamiento automático, desconecte también la alimentación eléctrica. No permita que los niños jueguen con los mandos y mantenga los controles remotos lejos de su alcance Si estuvieran instalados, controle a menudo los muelles de equilibrado o el desgaste de los cables.

1) Descripción del producto

Los motores tubulares serie “NEOSTAR” en las versiones “NEOSTAR SA” Ø35mm; “NEOSTAR MA” Ø45mm; “NEOSTAR LA” Ø58mm (fig.2) son motores eléctricos equipados con reducción de revoluciones, que en un extremo terminan con un árbol en el que se pueden montar la rueda de arrastre.

El motor se instala dentro del tubo de la persiana o toldo, accionando su subida o bajada.
Están equipados con un fin de carrera electrónico, que regulado oportunamente, interrumpe el movimiento en la posición deseada.

2) Instalación

⚠ **ATENCIÓN: lleve a cabo todas las instrucciones de instalación**

⚠ **ATENCIÓN: la instalación incorrecta puede provocar heridas graves**

Prepare el motor con la siguiente secuencia de operaciones (Fig. 3):

1. Introduzca la corona del fin de carrera (E) en el motor (A) hasta entrar en el casquillo del fin de carrera (F) correspondiente. haciendo coincidir las ranuras; empuje hasta que haga tope, tal como indicado en la Fig. 4.
2. Introduzca la rueda de arrastre (D) en el árbol del motor. En NEOSTAR SA el anillo se fija automáticamente a presión
   En NEOSTAR MA fije la rueda de arrastre con la arandela seeger a presión. En NEOSTAR LA fije la rueda de arrastre con la arandela y la tuerca M12.
3. Introduzca el motor ensamblado de esta manera en el tubo en que se enrolla el toldo/persiana hasta introducir también el extremo de la corona del fin de carrera (E). Fije la rueda de arrastre (D) al tubo de enrollamiento mediante tornillos M4x10 para que el motor no se desplace ni se deslice axialmente (fig. 5).
4. Por último, bloquee la cabeza del motor al soporte respectivo (C), con el distanciador por medio de los clips o del pasador hendido (B).

Figura 3
A: Motor tubular NEOSTAR
B: Clips o pasadores hendidos para fijación
C: Soporte
D: Rueda de arrastre
E: Corona del fin de carrera
F: Casquillo del fin de carrera

2.1) Conexiones eléctricas

⚠ **ATENCIÓN: durante la programación, es necesario utilizar un inversor de mando que permita activar contemporáneamente la fase eléctrica de subida y la fase eléctrica de bajada; como alternativa, es posible utilizar para la programación la unidad de mando TTU y después sustituirla con el inversor de mando definitivo.**

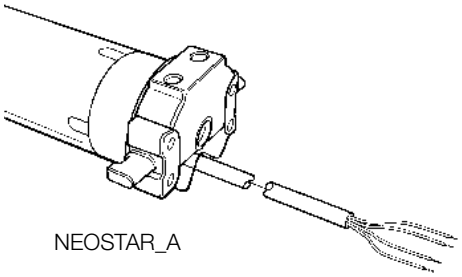
⚠ **ATENCIÓN: en las conexiones del motor hay que prever un dispositivo omnipolar de desconexión de la red eléctrica con distancia entre los contactos de 3 mm como mínimo (interruptor o enchufe y tomacorriente, etc.).**

⚠ **ATENCIÓN: respete escrupulosamente las conexiones previstas; si tuviera dudas no pruebe inútilmente, sino que consulte las fichas técnicas disponibles también en el sitio "www.niceforyou.com".**

Una conexión incorrecta puede provocar averías o situaciones peligrosas.

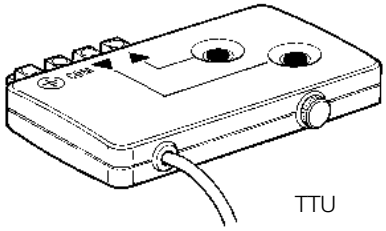
El cable para las conexiones eléctricas del motor NEOSTAR dispone de 4 conductores: fase eléctrica de subida, fase eléctrica de bajada, Común (por lo general conectado al Neutro) y Tierra (conexión equipotencial de protección). Por tanto, desde el punto de vista eléctrico, es accionado tal como un motor normal con fines de carrera electromecánicos (fig. 6); NEOSTAR tiene un sistema de fin de carrera electrónico que, de programarse oportunamente, detiene el motor en las posiciones predeterminadas. Los dispositivos de conexión no se entregan con el producto.

Nota: durante los trabajos de instalación y regulación, cuando aún no están hechas las conexiones eléctricas definitivas, es posible accionar el motor con la unidad "TTU".



NEOSTAR_A

Marrón	= fase eléctrica de subida
Negro	= fase eléctrica de bajada
Azul	= Común
Amarillo/Verde	= Tierra



TTU

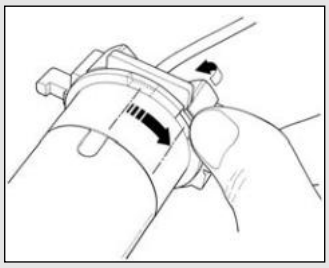
Las fases eléctricas del motor "subida" y "bajada" son perfectamente intercambiables, puesto que la primera hace girar el motor en una dirección y la segunda lo hace girar en la otra dirección. Subida y bajada dependen del lado donde se monta el motor en el tubo que enrolla el toldo/persiana. Para modificar el sentido de rotación, invierta los conductores marrón y negro.

Salvo por las operaciones de programación de los fines de carrera, es posible conectar "en paralelo" varios motores NEOSTAR con la finalidad de utilizar un único inversor de mando.

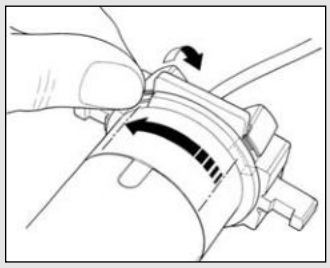
2.2) Conector y cable de alimentación (este capítulo se refiere sólo a la versión NEOSTAR MA y está dedicado exclusivamente al personal técnico del servicio de asistencia).

⚠ **ATENCIÓN: el cable debe ser sustituido por personal técnicamente cualificado**

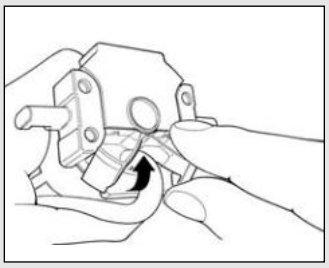
De ser necesario desconecte el motor del cable de alimentación, siguiendo las instrucciones de las siguientes figuras:



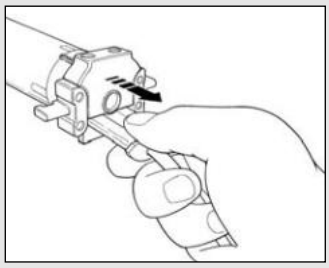
Gire el casquillo hasta hacer coincidir la ranura con uno de los dientes de enganche, entonces desenganche.



Repita la operación para el otro diente.



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

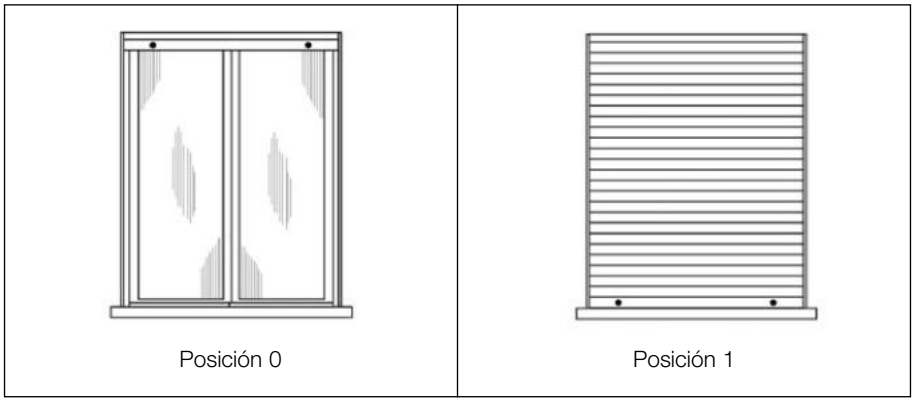


Extraiga el conector tirando de él.

E

3) Regulaciones

Los motores tubulares serie NEOSTAR tienen un fin de carrera electrónico que interrumpe la alimentación cuando el tubo del toldo/persiana llega al límite de apertura o cierre. Dichas dos posiciones son memorizadas con una programación oportuna que se debe hacer directamente con el motor instalado y con el toldo/persiana montado. Si los dos límites de carrera (que desde ahora en adelante llamaremos “posición 0” y “posición 1”) aún no fueron memorizadas, es posible accionar igualmente el motor, pero el movimiento se interrumpirá brevemente dos veces al comenzar cada maniobra, y después continuará sin ninguna limitación ni control. De haberse memorizado un límite de carrera solo, el movimiento se interrumpirá brevemente una sola vez al comenzar cada maniobra, y después continuará sin ninguna limitación ni control.



Posición 0 | Posición 1

4) Programación

Sólo para la programación de los límites de carrera hay que utilizar un inversor de mando que permite activar, contemporáneamente, las dos fases eléctricas del motor, a tal fin es posible utilizar la unidad de mando TTU.

El botón ▲ es el que hace subir el toldo/persiana; el botón ▼ lo hace bajar. Si el movimiento se produjera en dirección opuesta, cambie entre sí dos fases eléctricas del motor.

Tabla “A1”	Programación posiciones “0” y ”1” (fig. 7)	Ejemplo
1.	Oprima y mantenga apretado el mando ▲ que hace subir la persiana.	
2.	Suelte el mando ▲ cuando la persiana haya llegado a la “Posición 0”. Si fuera necesario, utilice varias veces los botones ▲ o ▼ para ajustar la posición.	
3.	Oprima simultáneamente y mantenga apretados los dos mandos ▲ y ▼.	
4.	Espere alrededor de 3 segundos a que la persiana ejecute un breve movimiento de bajada y subida.	3s
5.	Suelte los dos mandos ▲ y ▼.	
6.	Oprima y mantenga apretado el mando ▼ que hace bajar la persiana.	
7.	Suelte el mando ▼ cuando la persiana haya llegado a la “Posición 1”. Si fuera necesario, utilice varias veces los botones ▲ o ▼ para ajustar la posición.	
8.	Oprima simultáneamente y mantenga apretados los dos mandos ▲ y ▼.	
9.	Espere alrededor de 3 segundos a que la persiana ejecute un pequeño movimiento de subida y bajada.	3s
10.	Suelte los dos mandos ▲ y ▼.	

Si después de la programación el motor se desplazase, hay que borrar las posiciones memorizadas.

Tabla “A2”	Borrado de las posiciones “0” y ”1”(fig. 8)	Ejemplo
1.	Oprima simultáneamente y mantenga apretados los dos mandos de subida y bajada ▲ y ▼.	
2.	Espere alrededor de 3 segundos a que la persiana ejecute un breve movimiento de subida y bajada.	3s
3.	Suelte un botón (por ejemplo ▼) manteniendo apretado el otro.	
4.	Oprima y suelte el botón (que soltara antes en el punto 3) tres veces en 3 segundos a partir de que la persiana haya efectuado un movimiento breve de subida-bajada.	x3
5.	Suelte también el otro botón.	

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

Durante la subida el motor se detiene antes de llegar a la posición de fin de carrera.
- Durante la subida, cuando se detecta un esfuerzo excesivo, el motor se apaga. Controle que no haya nada que impida el deslizamiento normal del tubo de enrollamiento.
- Desconexión de la protección térmica (en este caso el motor tampoco funciona en bajada).

Durante la bajada el motor se detiene antes de llegar a la posición de fin de carrera.
- Durante la bajada, cuando se detecta un esfuerzo excesivo, el motor se apaga. Controle que no haya nada que impida el deslizamiento normal del tubo de enrollamiento.
- Desconexión de la protección térmica (en este caso el motor tampoco funciona en subida).

El motor, tanto en subida como en bajada, trata de arrancar por alrededor de 1 segundo y se detiene.
- El sistema encoder no funciona correctamente (contacte al servicio de asistencia).

Cada vez que se da un mando de subida, el motor se mueve por un trecho corto y después se detiene.
- Los datos referidos a los fines de carrera y a la posición de la persiana están dañados, hay que borrarlos y programar de nuevo los fines de carrera.

El motor no sube ni baja.
- Controle que haya tensión entre el común y la fase eléctrica que quiere alimentar.
- Desconexión de la protección térmica, en este caso espere a que el motor se enfríe.

6) Eliminación del producto

Este producto forma parte integrante de la automatización y, por consiguiente, debe eliminarse junto con ésta.
Al igual que para las operaciones de instalación, también al final de la vida útil de este producto, las operaciones de desguace deben ser efectuadas por personal experto.
Este producto está formado de varios tipos de materiales: algunos pueden reciclarse y otros deben eliminarse. Infórmese sobre los sistemas de reciclaje o de eliminación previstos por las normativas vigentes locales para esta categoría de producto.

⚠ **Algunas piezas del producto pueden contener sustancias contaminantes o peligrosas que, si se las abandona en el medio ambiente, podrían provocar efectos perjudiciales para el mismo medio ambiente y para la salud humana.**

Tal como indicado por el símbolo de aquí al lado, está prohibido arrojar este producto a los residuos urbanos. Realice la "recogida selectiva" para la eliminación, según los métodos previstos por las normativas vigentes locales, o bien entregue el producto al vendedor cuando compre un nuevo producto equivalente.



⚠ **Las reglas locales pueden prever sanciones importantes en el caso de eliminación abusiva de este producto.**

E

7) Características técnicas de los motores tubulares NEOSTAR

Tensión de alimentación y frecuencia	: Véanse datos técnicos en la etiqueta de cada modelo
Corriente y potencia	: Véanse datos técnicos en la etiqueta de cada modelo
Par y Velocidad	: Véanse datos técnicos en la etiqueta de cada modelo
Tiempo de funcionamiento continuo	: Máximo 4 minutos
Clase de protección	: IP 44
Temperatura de funcionamiento	: -20 ÷ +50 °C
Precisión (resolución) del fin de carrera electrónico	: mayor que 0,55° (depende de la versión de NEOSTAR)
Precisión de las posiciones de los topes de fin de carrera	: ± 5°

Alle angegebenen technischen Merkmale beziehen sich auf eine Temperatur von 20°C (± 5°C).

Nice S.p.a. se reserva el derecho de modificar sus productos en cualquier momento.

Ostrzeżenia:

Silniki z serii “NEOSTAR A” służą do automatyzacji ruchu nawijania i markiz i każde inne ich zastosowanie jest nieprawidłowe i zabronione.
Silniki przeznaczone są do użytku w zespołach mieszkaniowych; czas pracy ciągłej przewidziany jest na 4 minuty. Przy wyborze typu silnika, w zależności od jego zastosowania, należy mieć na uwadze moment nominalny i czas funkcjonowania wskazany na tabliczce znamionowej. Minimalna średnica rury, gdzie może być zainstalowany to 40 mm dla NEOSTAR SA; 52 mm dla NEOSTAR MA w wersji z momentem do maksymalnie 35Nm; 60mm dla NEOSTAR MA w wersji z momentem ponad 35Nm i 70mm dla NEOSTAR LA. Instalowanie ma być wykonane przez techników według norm bezpieczeństwa. Przed przystąpieniem do instalowania należy odsunąć wszystkie niepotrzebne przewody elektryczne i wyłączyć wszystkie zbędne napędy. Ruchome części silnika zabezpieczyć, a sam silnik zamontować na wysokości co najmniej 2,5m. Minimalna odległość w poziomie od maksymalnie odwiniętej markizy do jakiegokolwiek obiektu stałego nie może być mniejsza od 0,4 m.

W urządzeniach montowanych na zewnątrz przewód zasilający zainstalować wewnątrz kanalika zabezpieczającego. Dostarczony z serią NEOSTAR kabel z PCV pozwala na jego instalację wewnątrz zabudowań; przy montażu na zewnątrz należy kabel zabezpieczyć izolującą rurką odporną na działanie promieni słonecznych lub zamówić specjalny kabel 05RN-F.

Chronić silnik przed zgnieceniem, uderzeniem, spadnięciem lub kontaktem z płynami jakiegokolwiek rodzaju; nie dziurawić i nie wkręcać wkrętów na całej długości rury; nie stosować więcej przełączników sterowania do jednego silnika (rys. 1). Wyłącznik główny ma znajdować się na widocznym miejscu, ale z dala od części w ruchu i na wysokości, co najmniej 1,5m od ziemi. W celu czynności konserwacyjnych lub napraw zwrócić się do personelu technicznego.

Oddalić osoby od rolety/markizy, kiedy jest w ruchu. Nie włączać jej, gdy w pobliżu wykonywane są prace takie jak na przykład mycie okien, a w wypadku funkcjonowania automatycznego należy odłączyć zasilanie elektryczne.
Nie wolno dzieciom bawić się ze sterownikami i trzymać piloty z daleka od zasięgu dziecka. Gdy są, często sprawdzać wyrównoważenie sprężyn jak i stan linek.

1) Opis produktu

Silniki rurowe z serii NEOSTAR, w wersji NEOSTAR SA 35mm, NEOSTAR MA 45mm i NEOSTAR LA 58mm (rys.2) są silnikami elektrycznymi z redukcją obrotów, kończą się na końcówkach wała, na którym mogą być zamontowane adaptery napędowe Koło.

Jest wsuwany do rury nawijania (rolety lub markizy) i jest w stanie poruszać mechanizm zawijający w ruchu wzniesień jak i obniżania. Posiadają elektroniczny wyłącznik graniczny, który odpowiednio zaprogramowany, przerywa ruch w żądanej pozycji.

2) Installazione

⚠ **UWAGA: śledzić wszelkie instrukcje dotyczące instalacji.**

⚠ **Uwaga: nieprawidłowe instalowanie może spowodować poważne wypadki.**

Przygotować silnik według następującej sekwencji (rys. 3):

1. Wsunąć koronę zderzaka wyłącznika krańcowego (E) na silnik (A) do momentu założenia jej na odpowiednią tulejkę zderzaka (F) dopasowując dwa wycięcia; pchnąć do oporu tak jak wskazano na rys. 4.
2. Założyć koło napędowe (D) na wał silnika. Mocowanie adaptera na silniku NEOSTAR SA jest automatyczne na zatrzask.
   Przymocować koło napędowe na NEOSTAR MA z pierścieniem sprężystym naciskowym. Do NEOSTAR LA przymocować koło napędowe z podkładką i nakrętką M12.
3. Wsunąć tak złożony silnik do nawijania tak, aby wsunięte zostały także końcówki korony (E).
   Przykręcić koło napędowe (D) śrubą M4x10 tak, aby uniknąć możliwych poślizgów i przesunięć osiowych silnika (rys. 5).
4. Na koniec zablokować głowicę silnika we wsporniku (C), z ewentualną częścią dystansową, haczykami lub zawleczkami (B).

Rysunek 3
A: Silnik rurowy NEOSTAR
B: Haczyki lub zawleczki do przymocowania
C: Wspornik
D: Koło napędowe
E: Korona zderzak wył. krańcowego
F: Tulejka zderzaka wył. krańcowego.

2.1) Połączenia elektryczne

⚠ **UWAGA: podczas programowania należy zastosować przełącznik sterowania, który pozwoli na realizację fazy wzniesienia i obniżenia; jako alternatywę, można zastosować do programowania odpowiednią jednostkę sterującą TTU i zamienić później z przełącznikiem sterowania ostatecznego.**

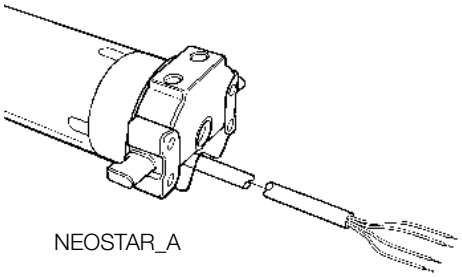
⚠ **UWAGA: przy podłączeniu silnika należy zastosować wyłącznik wielobiegunowy do odłączenia od sieci elektrycznej, gdzie odległość pomiędzy stykami ma wynosić co najmniej 3 mm (wyłącznik sekcyjny lub gniazdo i wtyczka, itp.).**

⚠ **UWAGA: skrupulatnie przestrzegać przewidzianych połączeń; w wypadku niepewności nie próbować, ale zapoznać się z odpowiednimi szczegółowymi instrukcjami technicznymi, które dostępne są na stronie internetowej: www.niceforyou.com**

Błędne wykonanie połączeń może spowodować uszkodzenia i stworzyć niebezpieczne sytuacje.

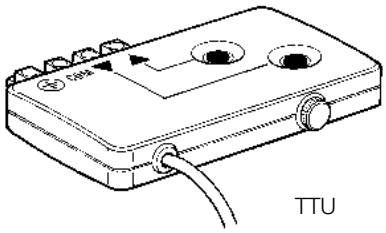
Przewód do połączeń elektrycznych silnika NEOSTAR posiada 4 żyły: fazową ruchu wzniesienia, obniżenia, Wspólną (zwykle podłączoną do neutralnego) i Uziemienie (połączenie dla zabezpieczenia przed porażeniem).
Zastosowany został prosty silnik z elektromechanicznymi wyłącznikami granicznymi (rys. 6); w NEOSTAR zastosowany będzie system elektronicznego wyłącznika granicznego, z możliwością zaprogramowania, do zatrzymania silnika na żądanych pozycjach.

Uwaga: w trakcie instalowania i regulacji, kiedy nie są wykonane połączenia elektryczne można włączyć silnik za pomocą odpowiedniej jednostki "TTU".



NEOSTAR_A

Brązowy	= faza elektryczna wzniesienia (nawijania)
Czarny	= faza elektryczna obniżenia (odwijania)
Niebieski	= wspólny
Żółto/zielony	= uziemienie



TTU

Fazy elektryczne silnika "wzniesienia" i "obniżenia" są zamienne, ponieważ pierwsza faza obraca silnikiem w jednym kierunku a druga faza w drugim kierunku. Wzniesienie i obniżenie zależy sposobu założenia silnika w rurze nawijania.
Aby zmienić kierunek obrotu wystarczy zamienić punkt podłączenia przewodu brązowego z czarnym.

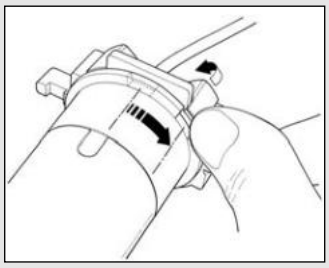
Po czynności programowania możliwe jest wykonanie połączenia w sposób "równoległy" kilku silników NEOSTAR, co pozwoli na zastosowanie tylko jednego przełącznika sterowania.

PL

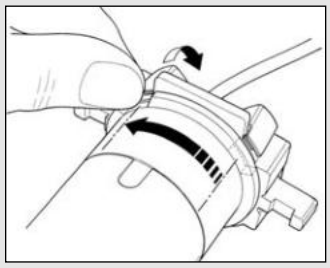
2.2) Łącznik i przewód zasilający (ten rozdział dotyczy tylko wersji NEOSTAR MA i jest przeznaczony dla techników serwisu obsługi).

⚠ **UWAGA: wymiana kabla powinna zostać wykonana przez personel technicznie wykwalifikowany**

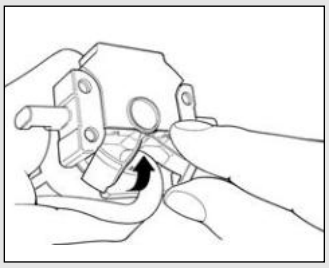
Gdy zajdzie konieczność odłączenia silnika od przewodu zasilającego postąpić tak, jak wskazano na poniższych rysunkach:



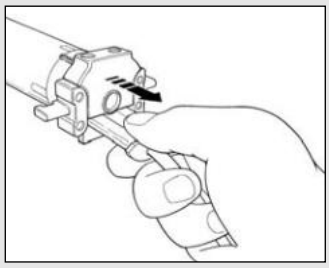
Przekręcić tuleją do momentu dopasowania nacięcia do jednego z ząbków zaczepu, po czym odczepić.



Powtórzyć czynność dostosowania dla następnego ząbka.



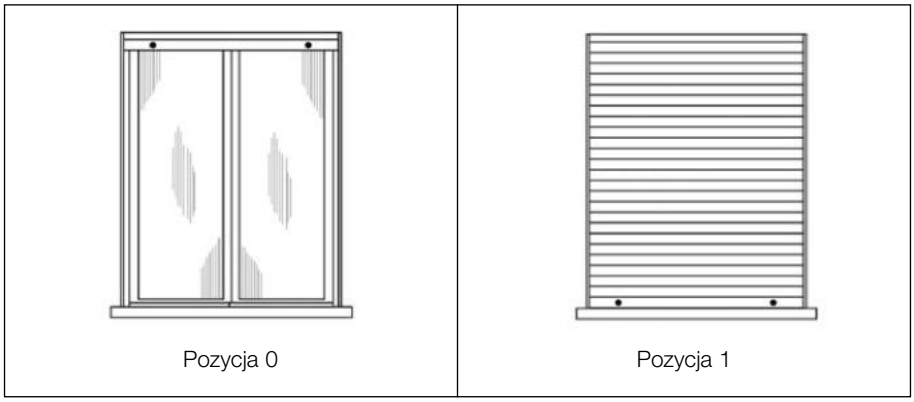
Zgiąć przewód w kierunku do wnętrza i ściągnąć zabezpieczenie odkręcając delikatnie w kierunku na zewnątrz.



Pociągnąć i wyciągnąć złącze.

3) Regulacje

Silniki rurowe z serii NEOSTAR posiadają elektroniczny wyłącznik krańcowy, który przerywa ruch, kiedy rura nawijania osiągnie pozycje graniczne: zamknięta lub otwarta. Te dwie pozycje zapamiętane są w odpowiedniej fazie programowania, którą należy wykonać z silnikiem i nawijaniem już całkowicie zamontowanymi. Gdy pozycje graniczne (które będziemy nazywać "Pozycjami 0" i "Pozycjami 1" nie zostały jeszcze zapisane to sterowanie silnikiem jest również możliwe, sposobem ręcznym. W tym przypadku ruch dwu krotne zostanie na krótko przerwany w początkowej fazie ruchu, dalej będzie odbywał się bez ograniczeń i kontroli.
Gdy zapisany został tylko jeden wyłącznik graniczny ruch jednokrotnie zostanie na krótko przerwany w początkowej fazie ruchu, dalej będzie odbywał się bez ograniczeń i kontroli



Pozycja 0 | Pozycja 1

4) Programowanie

Tylko podczas programowania wyłączników granicznych należy zastosować przełącznik sterowania, który pozwoli na realizację fazy wzniesienia i obniżenia markizy/rolety; jako alternatywę, można zastosować do programowania odpowiednią jednostkę sterującą TTU. Przycisk ▲ to ten, który podnosi markizę/roletę; ▼ to ten, który ją obniża. Gdy ruch odbędzie się w kierunku przeciwnym należy zmienić przewody elektryczne zasilania silnika.

Tabela "A1"	Programowanie pozycji "0" i "1" (rys.7)	Przykład
1.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ▲, który podnosi roletę.	
2.	Zwolnić przycisk ▲, kiedy roleta dojdzie do "Pozycji O", Gdy będzie konieczne nacisnąć kilkakrotnie przyciski ▲ lub ▼, aby wyregulować pozycje.	
3.	Przycisnąć jednocześnie i utrzymać pod naciskiem dwa przyciski ▲ i ▼.	
4.	Odczekać około 3 sekundy do momentu zakończenia krótkiego ruchu obniżania i wzniesienia rolety.	3s
5.	Zwolnić dwa przyciski ▲ i ▼.	
6.	Przycisnąć i utrzymać pod naciskiem przycisk ▼, który obniża roletę.	
7.	Zwolnić przycisk ▼, kiedy roleta osiągnie żądaną "Pozycję 1". Będzie konieczne nacisnąć kilkakrotnie przyciski lub ▲ lub ▼, aby wyregulować pozycje.	
8.	Przycisnąć razem i utrzymać pod naciskiem oba przyciski ▲ i ▼.	
9.	Odczekać, około 3 sekund, na zakończenie krótkiego ruchu wzniesienia i obniżenia się rolety do pozycji wcześniej zaprogramowanej.	3s
10.	Zwolnić oba przyciski ▲ i ▼.	

Gdy po zaprogramowaniu silnik zostanie przestawiony należy skasować zaprogramowane pozycje.

Tabela "A2"	Kasowanie pozycji "0", "1" (Rys.8)	Przykład
1.	Przycisnąć razem i utrzymać pod naciskiem dwa przyciski wzniesienia i obniżania ▲ i ▼.	
2.	Odczekać, około 3 sekund, na zakończenie krótkiego ruchu wzniesienia i obniżenia się rolety.	3s
3.	Zwolnić przycisk (na przykład, ▼) ale przytrzymać pod naciskiem drugi.	
4.	Przycisnąć i zwolnić przycisk (zwolniony w punkcie 3) trzy krotne w ciągu do 3 sekund od momentu, kiedy roleta wykonała krótki ruch wzniesienia – obniżenia.	x3
5.	Zwolnić drugi przycisk.	

5) Co robić gdy... czyli pomoc w momentach, gdy coś jest nie tak!

W fazie wzniesienia, przed osiągnięciem pozycji granicznej, silnik zatrzymuje się.

- W momencie wzniesienia, kiedy odczytane zostanie przeciążenie to silnik wyłączy się. Sprawdzi ewentualną obecność przeszkód w normalnym ruchu rury nawijania.
- Interwencja zabezpieczenia termicznego (w tym wypadku silnik nie pracuje nawet w fazie obniżania.

W fazie obniżania, przed osiągnięciem pozycji granicznej silnik zatrzymuje się.

- Przy obniżaniu, kiedy odczytane zostanie przeciążenie, silnik wyłączy się. Sprawdzić obecność przeszkód w ruchu obrotowym rury.
- Interwencja zabezpieczenia termicznego (w tym wypadku silnik nie funkcjonuje także w fazie wzniesienia).

Silnik w fazie wzniesienia jak i obniżania zatrzyma się i dalej pracuje przez jeszcze jedną sekundę.

- System enkodera nie funkcjonuje prawidłowo (skontaktować się z Obsługą Techniczną).

Przy sygnale wzniesienia silnik porusza się na krótkim odcinku i później zatrzymuje się.

- Dane związane z wyłącznikami granicznymi i pozycją rolety są uszkodzone, należy wykonać fazę kasowania i później ponownie zaprogramować wyłączniki krańcowe.

Silnik nie porusza się ani w kierunku wzniesienia ani w kierunku obniżania.

- Sprawdzić obecność napięcia pomiędzy wspólnym i fazą elektryczną, do której chcemy podłączyć zasilenie.
- Interwencja zabezpieczenia termicznego: w tym wypadku należy poczekać, aby silnik schłodził się.

6) Utylizacja produktu

Produkt ten jest nierozłączną częścią automatyki, w związku z tym musi być poddany utylizacji wraz nią.
Podobnie jak przy instalacji, także przy zakończeniu użytkowania niniejszego produktu czynności utylizacji powinny być wykonane przez personel wykwalifikowany.
Niniejszy produkt składa się z różnego rodzaju materiałów, niektóre z nich mogą być powtórnie użyte, inne muszą zostać poddane utylizacji. Należy zasięgnąć informacji o systemach wtórnego przerobu i utylizacji, przewidzianych przez lokalne przepisy dla tej kategorii produktu.

⚠ Niektóre elementy produktu mogą zawierać substancje szkodliwe lub niebezpieczne, które pozostawione w środowisku mogłyby zaszkodzić środowisku lub zdrowiu ludzkiemu.

Zgodnie ze wskazaniem symbolu na rysunku obok zabronione jest wyrzucanie tego produktu razem z odpadami domowymi. W celu utylizacji produktu należy przeprowadzić "segregację odpadów" na potrzeby utylizacji, według metod przewidzianych lokalnymi przepisami, lub zwrócić produkt sprzedawcy podczas zakupu nowego, równorzędnego produktu.



⚠ Lokalne przepisy mogą przewidywać poważne sankcje w przypadku samodzielnej likwidacji tego produktu.

PL

7) Charakterystyki techniczne silników rurowych NEOSTAR

Napięcie zasilenia i częstotliwość	: Patrz dane techniczne na etykietce przy każdym modelu
Prąd i moc	: Patrz dane techniczne na etykietce przy każdym modelu
Moment i Prędkość	: Patrz dane techniczne na etykietce przy każdym modelu
Czas pracy stałej	: maksymalnie 4 minuty
Stopień zabezpieczenia	: IP 44
Temperatura funkcjonowania	: -20 ÷ +50 °C
Dokładność (rozdzielczość) wyłącznika krańcowego	: Powyżej 0,55° (zależy od typu NEOSTAR)
Dokładność pozycji blokad wyłącznika krańcowego:	: ± 5°

Wszystkie przytoczone dane techniczne dotyczą temperatury otoczenia 20°C (± 5°C).

Nice S.p.a. rezerwuje sobie prawo do wprowadzania zmian w produktach w każdej chwili.

Aanbevelingen:

De motoren van de serie “NEOSTAR_A” zijn bestemd voor het automatiseren van de manoeuvres van rolluiken en zonwering; ieder ander gebruik is oneigenlijk en dus verboden.
De motoren zijn ontworpen voor gebruik in woonomgevingen; er is een continue werkingstijd van maximaal 4 minuten voorzien. Bij de keuze van het motortype, afhankelijk van de toepassing, dient rekening te worden gehouden met het nominale koppel en de werkingstijd, gegevens die vermeld zijn op het kenplaatje. De minimumdiameter van de buis waarop de motor geïnstalleerd kan worden bedraagt 40mm voor NEOSTAR SA; 5 mm voor NEOSTAR MA in de uitvoeringen met koppel tot aan 35 Nm; 60mm voor NEOSTAR MA in de uitvoeringen met koppel van meer dan 35 Nm en 70mm voor
NEOSTAR LA. De installatie moet worden uitgevoerd door technisch personeel en met volledige inachtneming van de veiligheidsvoorschriften. Alvorens met de installatie te beginnen moeten alle niet noodzakelijke elektriciteitskabels uit de weg worden gehaald; daarnaast moeten alle mechanismen, die niet noodzakelijk zijn voor de motoraandrijving, gedeactiveerd worden. De bewegende delen van de motor moeten worden afgeschermd indien de motor op een hoogte van minder dan 2,5m wordt geïnstalleerd. Bij zonwering moet een afstand, op het horizontale vlak, tussen de volledige geopende zonwering en willekeurige vaste voorwerpen van tenminste 0,4m verzekerd worden.

Bij apparaten die bestemd zijn voor gebruik buitenshuis moet de voedingskabel van PVC in een beschermgoot geïnstalleerd worden. De voedingskabel van PVC, die bij de modellen van de serie Neostar wordt geleverd, is geschikt voor installatie binnenshuis; voor gebruik buitenshuis dient de kabel te worden beschermd met een zonlichtbestendige buis of dient u om een specifieke kabel van het type 05RN-F te vragen.

De buismotor niet blootstellen aan samendrukking, stoten, valpartijen of contact met vloeistoffen van welke soort dan ook; de buis niet doorboren en er geen schroeven in aanbrengen (dit geldt voor de hele buislengte); niet meerdere besturingsinverters voor dezelfde motor gebruiken (afb. 1). De bedieningsschakelaar moet in het zicht van de toepassing worden geplaatst, maar op afstand van de bewegende delen en op een hoogte van tenminste 1,5m.
Voor onderhoud en reparaties dient u zich te wenden tot vakkundig technisch personeel.

Houd personen uit de buurt van rolluiken/zonwering wanneer deze in beweging zijn. Stel de zonwering niet in werking wanneer er in de nabijheid werkzaamheden aan de gang zijn, bijvoorbeeld wanneer de ruiten worden gewassen; koppel in het geval van automatische besturing ook de elektrische voeding af. Laat kinderen niet met de bedieningen spelen en houd de afstandsbedieningen uit de buurt van kinderen. Controleer regelmatig de balansveren of de slijtage van de kabels (indien aanwezig).

1) Beschrijving van het product

De buismotoren van de serie “NEOSTAR” in de uitvoeringen “NEOSTAR SA” Ø35mm; “NEOSTAR MA” Ø4 mm; “NEOSTAR LA” Ø58 mm (afb.2) zijn elektrische motoren, compleet met toerentalreductie, die aan één uiteinde uitlopen in een speciale as waarop het aandrijfwiel kan worden gemonteerd. De motor wordt in de buis van het rolluik of de zonwering geïnstalleerd en is in staat deze omhoog of omlaag te laten bewegen. De buismotoren zijn voorzien van een elektronische eindschakelaar die, mits op de juiste wijze geprogrammeerd, de beweging ter hoogte van de gewenste positie onderbreekt.

2) Installatie

⚠ LET OP: volg alle instructieaanwijzingen op

⚠ LET OP: een verkeerde installatie kan ernstig letsel veroorzaken

Prepareer de motor aan de hand van onderstaande procedure (afb. 3):

1. Schuif de kroon van de eindschakelaar (E) op de motor (A) tot hij in de bijbehorende ring van de eindschakelaar (F) zit en de beide groeven samenvallen; druk vast tot aan de aanslag, zoals aangegeven op afb. 4.
2. Steek het aandrijfwiel (D) op de as van de motor.
   Op de NEOSTAR SA is de bevestiging van de ring automatisch (klik).
   Op de NEOSTAR MA wordt het aandrijfwiel vastgezet met de seegerring, die wordt vastgedrukt. Op de NEOSTAR LA wordt het aandrijfwiel vastgezet met de bijgeleverde ring en M12 moer.
3. Schuif de zo geassembleerde motor in de rolbuis tot ook het uiteinde van de kroon van de eindschakelaar (E) in de buis zit. Zet het aandrijfwiel (D) vast aan de rolbuis door middel van een M4x10 schroef, om mogelijke schuifbewegingen en axiale verplaatsingen van de motor (afb. 5) te voorkomen.
4. Blokkeer tot slot met behulp van de klemmen of de splitpen (B) de kop van de motor op de hiervoor bestemde drager (C), met het eventuele afstandstuk.

Afbeelding 3
A: Buismotor NEOSTAR
B: klemmen of splitpennen voor de bevestiging
C: Drager
D: Aandrijfwiel
E: Kroon van de eindschakelaar
E: Ring van de eindschakelaar

2.1) Elektrische aansluitingen

⚠ **LET OP: gedurende de programmeerwerkzaamheden is het noodzakelijk een besturingsinverter te gebruiken die de gelijktijdige activering van de elektrische stijgfase en de elektrische daalfase toelaat; als alternatief is het ook mogelijk om voor de programmeerwerkzaamheden de speciale besturingseenheid TTU te gebruiken en deze vervolgens te vervangen door de definitieve besturingsinverter.**

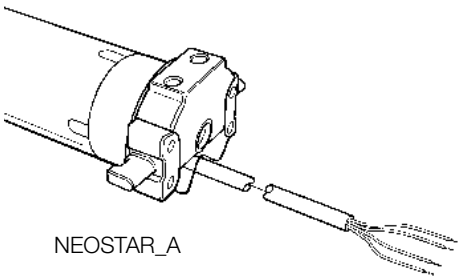
⚠ **LET OP: in de motoraansluitingen moet een omnipolaire inrichting voor afkoppeling van het elektriciteitsnet met afstand tussen de contacten van minstens 3 mm worden ingebouwd (scheidingsschakelaar of stekker en stopcontact etc.).**

⚠ **LET OP: houd u nauwgezet aan de voorziene aansluitingen; in geval van twijfel geen vergeefse pogingen doen, maar de speciale technische bladen raadplegen, deze zijn ook beschikbaar op de site "www.niceforyou.com".**

Een verkeerde aansluiting kan storingen of gevaarlijke situaties veroorzaken.

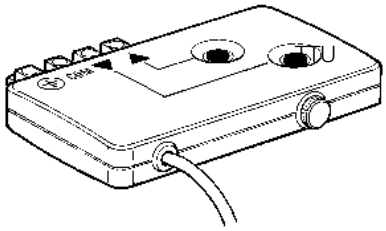
De kabel voor de elektrische aansluitingen van de NEOSTAR motoren heeft 4 geleiders: elektrische stijgfase, elektrische daalfase, gemeenschappelijk (gewoonlijk verbonden met neutraal) en aarde (equipotentiaal-veiligheidsaansluiting). Vanuit een elektrisch oogpunt wordt de motor dus bestuurd als een motor met elektromechanische eindschakelaars (afb. 6); met de NEOSTAR zal het elektronische eindschakelaarsysteem, na op de juiste wijze te zijn geprogrammeerd, de motor in de voorziene posities stoppen. De aansluitinrichtingen worden niet bij het product geleverd.

Opmerking: gedurende de installatie- en afstelwerkzaamheden, wanneer er nog geen definitieve elektrische aansluitingen zijn, kan de motor bestuurd worden met de hiervoor bestemde eenheid “TTU”.



NEOSTAR_A

Bruin	= elektrische stijgfase
Zwart	= elektrische daalfase
Blauw	= gemeenschappelijk
Geel/groen	= aarde



De elektrische fasen van de motor “stijgen” en “dalen” zijn volledig onderling verwisselbaar, aangezien de eerste fase de motor in de ene richting, en de tweede fase de motor in de andere richting laat draaien. Stijgen en dalen zijn afhankelijk van aan welke zijde de motor in de rolbuis wordt geplaatst. Om de draairichting te veranderen, de bruine en zwarte geleiders omwisselen.

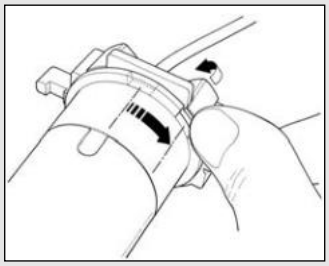
Met uitzondering van de programmeerwerkzaamheden van de eindschakelaars is het mogelijk meerdere NEOSTAR motoren “parallel” aan te sluiten, teneinde slechts één besturingsinverter te gebruiken.

NL

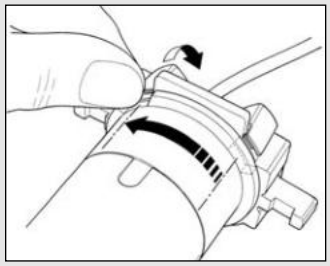
2.2) Connector en voedingskabel (dit hoofdstuk heeft alleen betrekking op de NEOSTAR MA uitvoering en is bestemd voor het personeel van de technische klantenservice)

⚠ **LET OP: de vervanging van de kabel moet worden uitgevoerd door gekwalificeerd technisch personeel.**

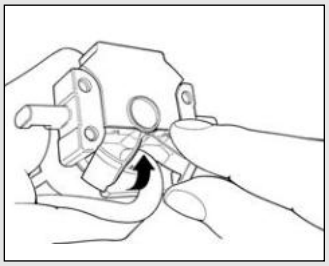
Wanneer het nodig mocht zijn de motor los te koppelen van de voedingskabel; ga te werk als op de volgende afbeeldingen is aangegeven:



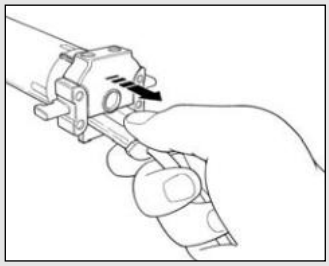
Draai de ring tot de afschuining samenvalt met één van de koppeltanden, en maak vervolgens los.



Doe hetzelfde voor de andere tand.



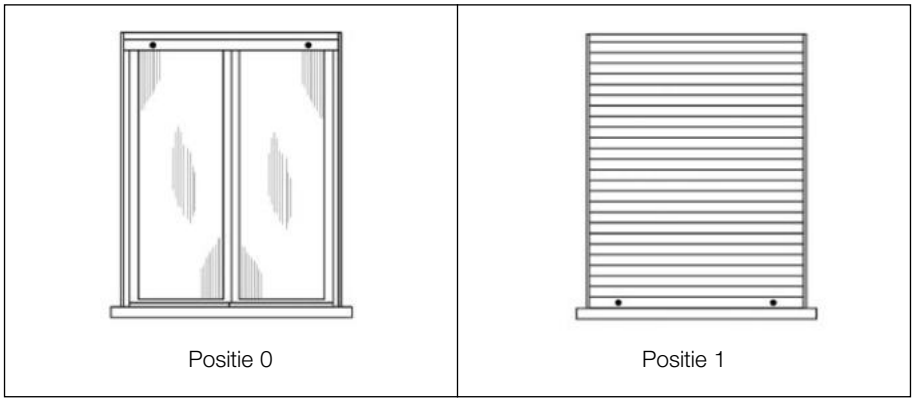
Buig de kabel naar binnen toe en verwijder de bescherming door deze voorzichtig naar buiten toe te draaien.



Verwijder de connector door eraan te trekken.

3) Afstellingen

De buismotoren van de serie NEOSTAR hebben een elektronische eindschakelaar die de voeding onderbreekt wanneer het rolluik de limiet van de openings- of sluitbeweging bereikt. Deze twee limieten moeten worden opgeslagen aan de hand van programmering van de juiste waarden, bij geïnstalleerde motor en compleet gemonteerd rolluik. Ook als de twee bewegingslimieten (die we van nu af aan “positie 0” en “positie 1” zullen noemen) nog niet zijn opgeslagen, kan de motor toch worden aangestuurd. In dit geval zal de beweging aan het begin van iedere manoeuvre twee maal kort onderbroken worden, en vervolgens zonder enige beperking of controle worden voortgezet. Als er slechts één bewegingslimiet is opgeslagen, zal de beweging aan het begin van iedere manoeuvre slechts één maal kort onderbroken worden, en vervolgens zonder enige beperking of controle worden voortgezet.



Positie 0 | Positie 1

4) Programmering

Alleen voor de programmering van de eindschakelaars moet een besturingsinverter gebruikt worden, die de gelijktijdige activering van de twee elektrische fasen van de motor toelaat. Voor dit doel kan gebruikt gemaakt worden van de speciale besturingseenheid TTU.

De drukknop ▲ dient voor het laten stijgen van rolluik/zonwering; de knop ▼ daarentegen laat rolluik of zonwering dalen. Als de beweging in tegengestelde richting mocht verlopen, dienen de twee elektrische fasen van de motor te worden omgedraaid.

Tabel “A1”	Programmering posities “0” en “1” (afb. 7)	Voorbeeld
1.	Druk de bedieningsknop ▲ voor het laten stijgen van het rolluik in en houd hem ingedrukt.	
2.	Laat de bedieningsknop ▲ los op het moment dat het rolluik de “Positie 0” bereikt. Stel de positie zonodig bij door de bedieningsknoppen ▲ of ▼ meerdere malen in te drukken.	
3.	Druk de twee bedieningsknoppen ▲ en ▼ samen in en houd ze ingedrukt.	
4.	Wacht circa 3 seconden tot het rolluik een kleine stijg- en daalbeweging heeft uitgevoerd.	3s
5.	Laat de twee bedieningsknoppen ▲ en ▼ los.	
6.	Druk de bedieningsknop ▼ voor het laten zakken van het rolluik in en houd hem ingedrukt.	
7.	Laat de bedieningsknop ▼ los op het moment dat het rolluik de “Positie 1” bereikt. Stel de positie zonodig bij door de bedieningsknoppen ▲ of ▼ meerdere malen in te drukken.	
8.	Druk de twee bedieningsknoppen ▲ en ▼ samen in en houd ze ingedrukt.	
9.	Wacht circa 3 seconden tot het rolluik een kleine stijg- en daalbeweging heeft uitgevoerd.	3s
10.	Laat de twee bedieningsknoppen ▲ en ▼ los.	

Indien de motor na de programmering verplaatst wordt, moeten de opgeslagen posities gewist worden:

Tabel “A2”	Wissen van de posities “0”, ”1” (afb. 8)	Voorbeeld
1.	Druk de twee bedieningsknoppen voor het stijgen en dalen ▲ en ▼ samen in en houd ze ingedrukt.	
2.	Wacht circa 3 seconden tot het rolluik een kleine stijg- en daalbeweging heeft uitgevoerd.	3s
3.	Laat een drukknop los (bijvoorbeeld ▼) terwijl u de andere drukknop ingedrukt houdt.	
4.	Druk de (bij punt 3 losgelaten) drukknop in en laat hem los, doe dit drie maal binnen 3 seconden vanaf het moment dat het rolluik de korte stijg-daalbeweging heeft uitgevoerd.	x3
5.	Laat ook de andere drukknop los.	

5) Wat te doen als... klein richtsnoer voor als er iets niet werkt!

Bij de stijgbeweging stopt de motor voordat de eindpositie bereikt is.

- Bij de stijgbeweging wordt de motor, indien er teveel kracht van wordt gevergd, uitgeschakeld. Controleer of de normale beweging van de rolbuis niet wordt belemmerd.
- Er is een thermische beveiliging in werking getreden (in dit geval werkt de motor ook niet bij de daalbeweging).

Bij de daalbeweging stopt de motor voordat de eindpositie bereikt is.

- Bij de daalbeweging wordt de motor, indien er teveel kracht van wordt gevergd, uitgeschakeld. Controleer of de normale beweging van de rolbuis niet wordt belemmerd.
- Er is een thermische beveiliging in werking getreden (in dit geval werkt de motor ook niet bij de stijgbeweging).

Zowel bij de stijg- als de daalbeweging heeft de motor een lichte aanzet en draait vervolgens nog circa 1 seconde door.

- Het encodersysteem werkt niet correct (neem contact op met de klantenservice).

Elke keer dat er een stijgbeweging wordt aangestuurd, beweegt de motor zich voor een kort traject en stopt vervolgens.

- De gegevens met betrekking tot de eindposities en de positie van het rolluik zijn beschadigd, het is noodzakelijk om de eindposities eerst te wissen en vervolgens opnieuw te programmeren.

De motor draait noch bij de stijgbeweging noch bij de daalbeweging.

- Controleer of er spanning is tussen de gemeenschappelijke geleider en de elektrische fase die u wilt voeden.
- Er is een thermische beveiliging in werking getreden, in dit geval dient u te wachten totdat de motor is afgekoeld.

6) Afdanken van het product

Dit product maakt integraal deel uit van de automatisering en moet dan ook samen met de automatisering worden afgedankt.
De ontmantelingwerkzaamheden aan het eind van de levensduur van dit product moeten, net als de installatiewerkzaamheden, worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel.
Dit product is opgebouwd uit verschillende soorten materiaal: sommigen hiervan kunnen gerecycled worden, anderen moeten als afval worden verwerkt. Win informatie in over de recycling- of afvalverwerkingsystemen die voor deze productcategorie zijn voorzien door de in uw land geldende voorschriften.

⚠ **Sommige delen van het product kunnen vervuilende of gevaarlijke substanties bevatten, die, indien ze in het milieu terechtkomen, schadelijke effecten kunnen hebben op het milieu of de gezondheid van personen.**

Zoals aangegeven door het symbool hiernaast, is het verboden dit product met het gewone huisvuil weg te gooien. Volg een “gescheiden afvalverwerking” volgens de methodes die voorzien zijn door de in uw land geldende voorschriften, of lever het product weer in bij de verkoper op het moment dat u een nieuw gelijksoortig product aanschaft.



⚠ **De regels die plaatselijk van kracht zijn kunnen zware sancties voorzien in het geval van illegaal dumpen van dit product.**

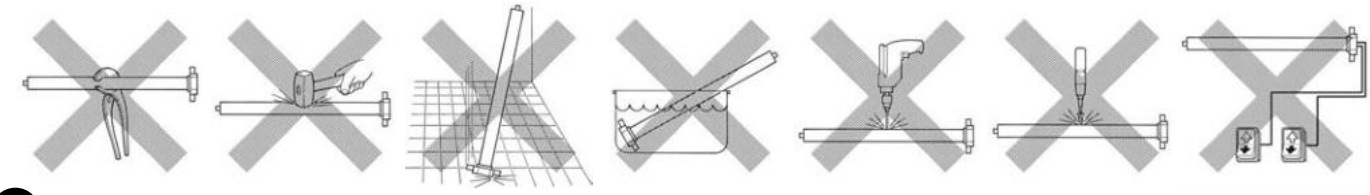
NL

7) Technische gegevens NEOSTAR buismotoren

Voedingsspanning en frequentie	: zie de technische gegevens op het etiket van elk model
Stroom en vermogen	: zie de technische gegevens op het etiket van elk model
Koppel en snelheid	: zie de technische gegevens op het etiket van elk model
Continue werkingstijd	: maximaal 4 minuten
Beschermingsklasse	: IP 44
Gebruikstemperatuur	: -20 ÷ +50 °C
Precisie (resolutie) van de elektronische eindschakelaar	: groter dan 0,55° (afhankelijk van de NEOSTAR uitvoering)
Precisie van de posities van de eindstops	: ± 5°

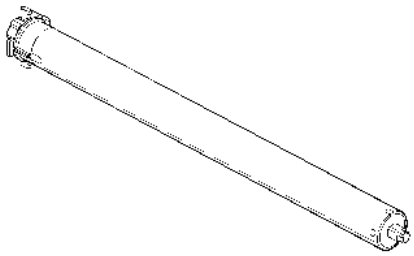
Alle technische gegevens hebben betrekking op een omgevingstemperatuur van 20°C ± 5°C.

Nice S.p.A. behoudt zich het recht voor om, indien dit noodzakelijk wordt geacht, op elk willekeurig moment wijzigingen aan de producten door te voeren.

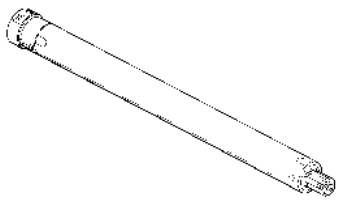


1

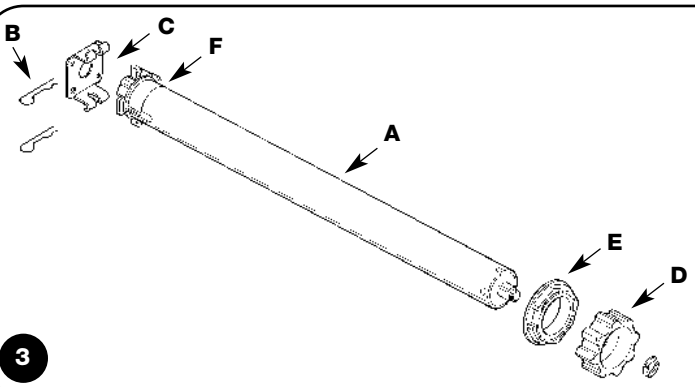
NEOSTAR MA

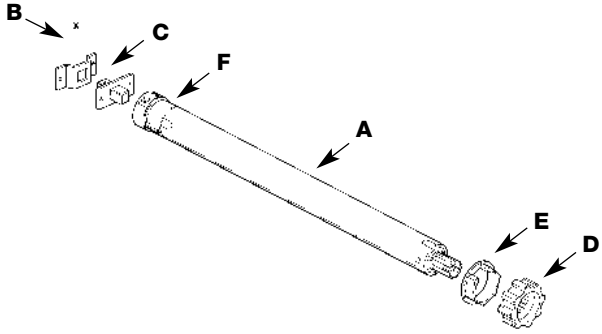


NEOSTAR SA

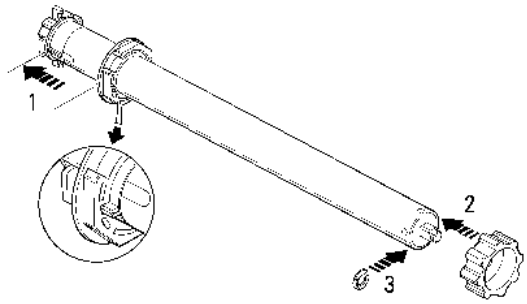


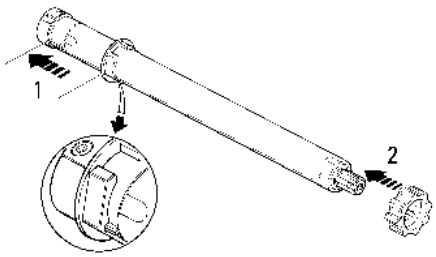
2



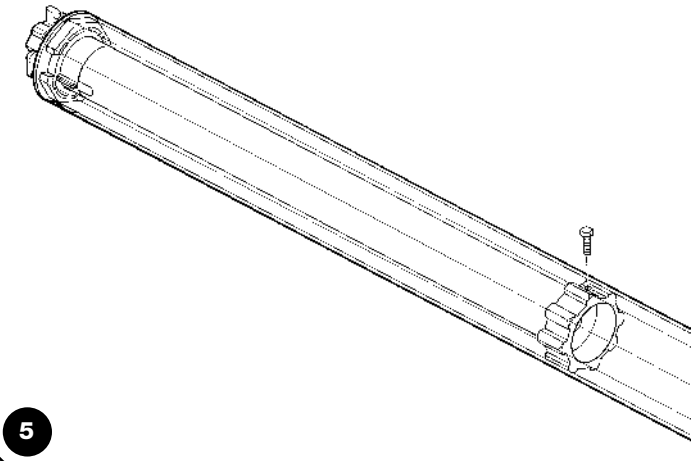


3

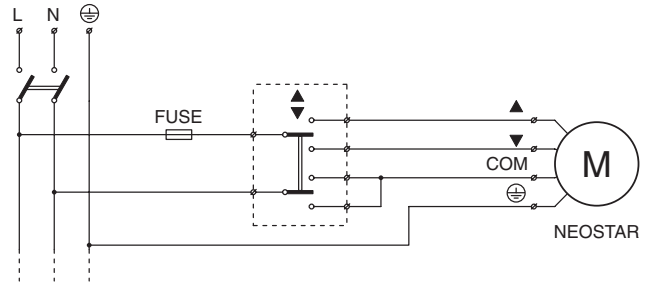




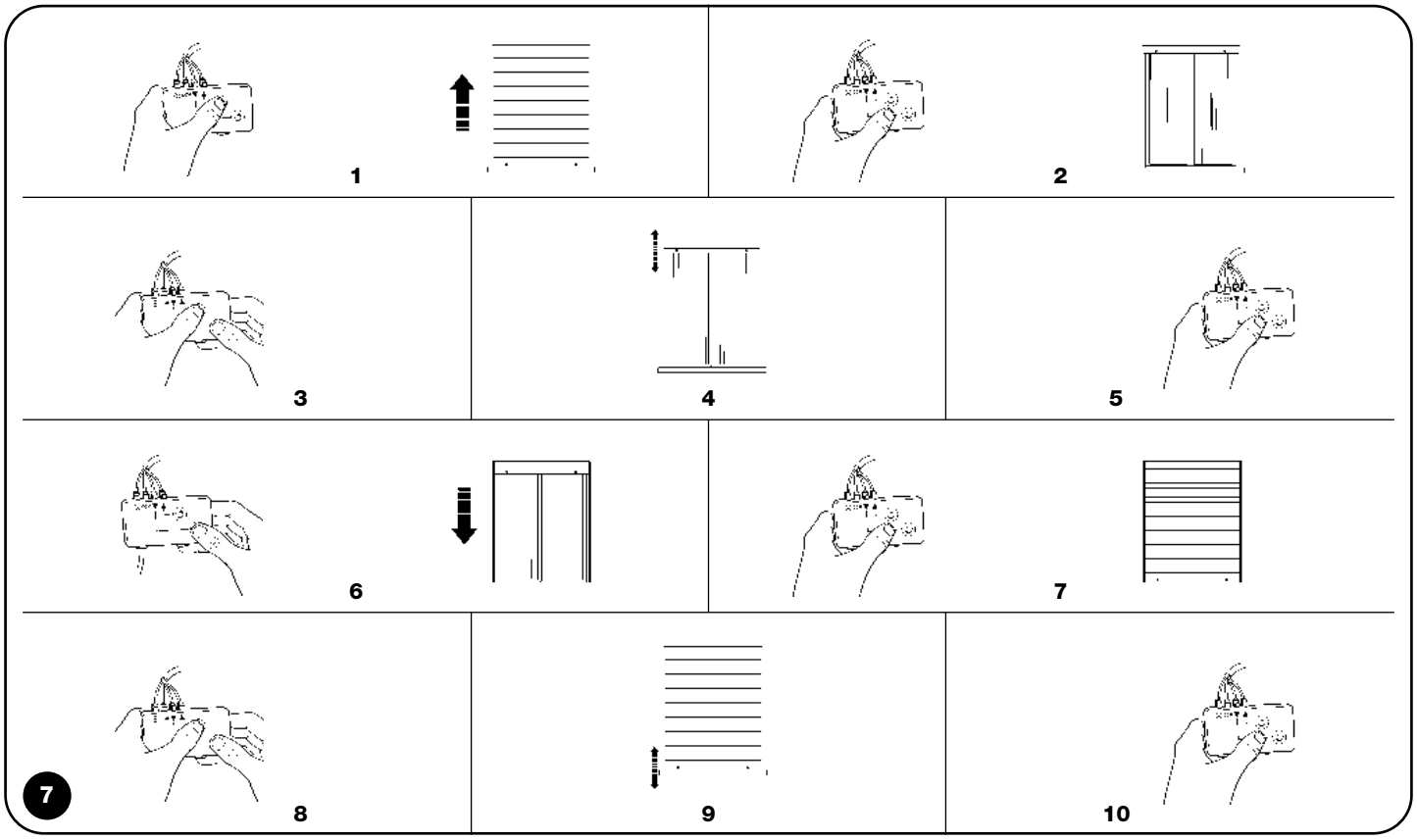
4

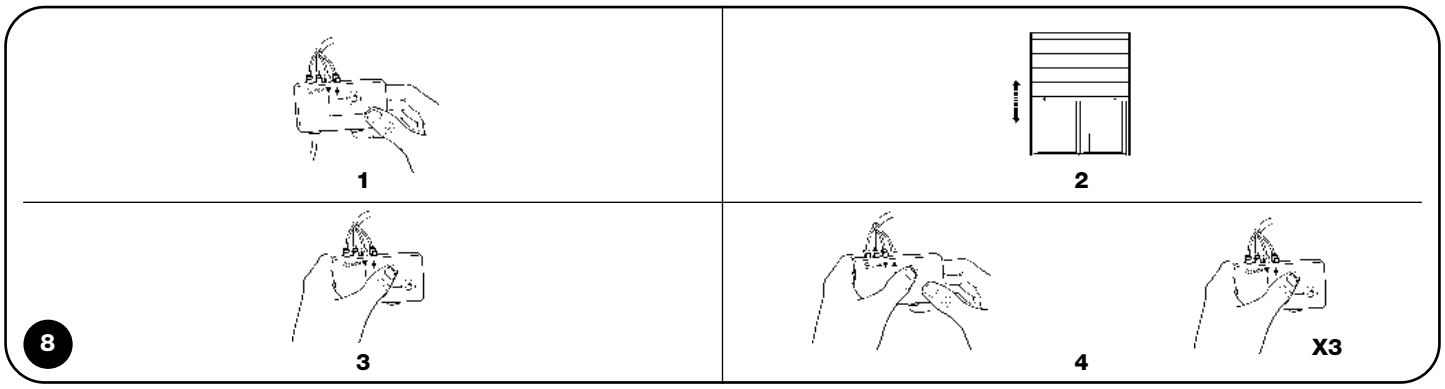


5



6





Declaration of conformity

Dichiarazione CE di conformità alle Direttive 73/23/CEE e 89/336/CEE

Numero: 230/Neostar A Revisione: 2

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

Nome produttore:	NICE s.p.a.
Indirizzo:	Via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Rustignè, Oderzo (TV) Italia
Tipo:	Motoriduttore tubolare per tapparelle, tende da sole e schermi solari con centrale incorporata
Modelli:	Neostar SA, Neostar MA
Accessori:	

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

- 73/23/CEE; DIRETTIVA 73/23/CEE DEL CONSIGLIO del 19 febbraio 1973 concernente il riavvicinamento delle legislazioni degli Stati membri relative al materiale elettrico destinato ad essere adoperato entro taluni limiti di tensione.

  Secondo le seguenti norme armonizzate: EN 60335-1:1994 + A11:1995 + A1:1996 + A12:1996 + A13:1998 + A1:1998 + A15:2000 + A2:2000 + A16:2001; EN 60335-2-97 :2000, EN 50366:2003

- 89/336/CEE; DIRETTIVA 89/336/CEE DEL CONSIGLIO del 3 maggio 1989, per il riavvicinamento delle legislazioni degli Stati membri relative alla compatibilità elettromagnetica.

  Secondo le seguenti norme armonizzate: EN 55014-1:2000 + A1:2001 + A2:2002; EN 55014-2:1997 + A1:2001, EN 61000-3-2:2000, EN 61000-3-3:1995 + A1:2001 + A2:2005

Oderzo, 26 Gennaio 2006

Lauro Buoro
(Amministratore Delegato)

Headquarter

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

Nice in Italy

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

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

Nice Worldwide

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

Nice Rhône-Alpes
Decines Charpieu France
Tel. +33.(0)4.78.26.56.53
Fax +33.(0)4.78.26.57.53
infolyon@fr.niceforyou.com

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

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

Nice España Madrid
Tel. +34.9.16.16.33.00
Fax +34.9.16.16.30.10
info@es.niceforyou.com

Nice España Barcelona
Tel. +34.9.37.84.77.75
+34.9.37.84.77.76
Fax +34.9.37.84.77.72
info@es.niceforyou.com

Nice Polska
Pruszków
Tel. +48.22.759.40.00
Fax +48.22.759.40.22
info@pl.niceforyou.com

Nice UK
Sutton in Ashfield
Tel. +44.87.07.55.30.10
Fax +44.87.07.55.30.11
info@uk.niceforyou.com

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

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

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

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

Nice Turkey
Istanbul
Tel. +90.216.456.34.97
Fax +90.216.455.78.29
info@tr.niceforyou.com

Nice Australia
Wetherill Park
Tel. +61.02.96.04.25.70
Fax +61.02.96.04.25.73
info@niceforyou.com

89.054 Rev.00 del 09-10-2007