

# ZÁKLADNÍ INSTRUKCE A DOPORUČENÍ PRO INSTALACI A PROGRAMOVÁNÍ :

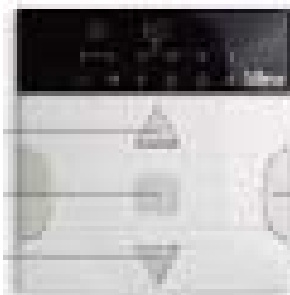
ŘÍDÍCÍ JEDNOTKY ( ŘJ ) - TTO,



KLIMATICKÝCH SENZORŮ VOLO, VOLO-S, VOLO-SR,



DÁLKOVÝM VYSÍLAČEM ERGO, PLANO, PLANOTIME , VYPÍNAČEM



A MOTOREM K VÝSUVNÝM MARKÝZÁM  
NEO-M, NEOMAT-MA/MT /MHT, NEOMAT-SA, NEO PLUS LH



## OBSAH

- I. Základní upozornění (strana 3)
- II. Popis komponentů (strana 3)
- III. Instalace, popis **ŘJ-TTO** (strana 3)
- IV. Všeobecné základy pro programování a přihlašování vysílačů (strana 4)
- V. První nebo opětovné přihlášení vysílače **ERGO, PLANO, PLANOTIME** k externí **ŘJ – TTO** nebo motoru se zabudovanou **ŘJ** (strana 4)
- VI. Přihlášení eventuálních dalších vysílačů **ERGO, PLANO** ke stejné **ŘJ – TTO** nebo motoru s **ŘJ** (strana 4)
- VII. Smazání celé paměti v **ŘJ-TTO** nebo motoru se zabudovanou **ŘJ** (strana 5)
- VIII. Změna směru otáček motoru **Neomat MA, SA** a motoru připojeného k **ŘJ - TTO** vzhledem k tlačítkům vysílače (postup **A**)
- IX. Změna směru otáček motoru **Neoplus LH** vzhledem k tlačítkům vysílače (postup **B**)
- X. Změna směru otáček motoru **Neomat MHT** vzhledem na tlačítka vysílače (postup **I**)
- XI. Základní informace o motoru **NEO-M** s rozpisem možných nastavení (strana 6)
- XII. Základní informace o motoru **NEO-MH** s rozpisem možných nastavení (strana 6)
- XIII. Základní informace o motoru **NEOMAT-MHT** s rozpisem možných nastavení (strana 6)
- XIV. Základní informace o motoru **NEOMAT-SA, MA** s rozpisem možných nast. (strana 6)
- XV. Základní informace o motoru **NEOMAT-MT** s rozpisem možných nastavení (strana 7)
- XVI. Základní informace o motoru **NEOPLUS-LH** s rozpisem možných nastavení (strana 7)
- XVII. Nastavení koncových poloh u motorů s mechanickým dorazem (postup **C**)
- XVIII. Nastavení horní koncové polohy (návinu) u motorů **NEOMAT- SA, MA** s elektronickým dorazem (postup **D**)
- XIX. Nastavení dolní koncové polohy (výsuvu) u motorů s elektronický dorazem (postup **E**)
- XX. Nastavení mezipolohy u motorů s elektronickým dorazem (postup **F**)
- XXI. Vymazání mezipolohy u motorů s elektronickým dorazem (postup **G**)
- XXII. Vymazání horní nebo dolní koncové polohy u motorů s elektronický dorazem (postup **H**)
- XXIII. Nastavení horní koncové polohy u motorů **NEOMAT-MT, MHT** (postup **I**)
- XXIV. Nastavení dopnutí látky markýzy po dosažení dolní koncové polohy krátkým zpětným chodem (postup **J**)
- XXV. Změna hodnoty aktivace větrného senzoru **VOLO, VOLO-S** (postup **K**)
- XXVI. Změna hodnoty aktivace světelného senzoru **VOLO-S** (postup **L**)
- XXVII. Instalace, připojení a přihlášení klimatického senzoru **VOLO-SR** (postup **M**)
- XXVIII. Změna hodnoty aktivace větrného senzoru **VOLO-SR** (postup **N**)
- XXIX. Změna hodnoty aktivace světelného senzoru **VOLO-SR** (postup **O**)
- XXX. Aktivace, deaktivace funkce **RDC** – snížení síly navíjení o 50% při horní koncové poloze (postup **P**)
- XXXI. Všeobecné informace o elektrické instalaci, údržbě, záruce a servisu (strana 11)
- XXXII. Dodané příslušenství k markýze s přehledem nastavených funkcí (strana 12)



## UPOZORNĚNÍ

Před samotnou instalací a spuštěním elektrických zařízení si podrobně prostudujte tyto základní instrukce. Tyto instrukce slouží pro změnu nastavení, jak to vyžaduje situace při montáži nebo pozdější požadavky zákazníka. Instalaci musí vykonat jen kvalifikovaní pracovníci v souladu s bezpečnostními normami. Všechny spoje je nutné vykonávat jen v případě, že je vypnutý přívod elektrického napětí. Elektrické komponenty jsou od firmy NICE a všechny podrobné informace nebo dodatečné změny najdete na stránce [www.niceforyou.com](http://www.niceforyou.com). Všechna práva na změnu si vyhrazuje výhradně firma NICE.



## **Pozn.: Všechny markýzy v kompletním stavu jsou z výroby přednastavené a odzkoušené!**

### POPIS KOMPONENTŮ

Elektrické zapojení markýz může být kombinací těchto komponentů.

1. **Řídicí jednotka (ŘJ) - TTO** slouží jako přídatné zařízení k motorům, které nemají integrovaný přijímač s řídicí jednotkou a chceme k nim připojit i klimatický senzor a ovládat dálkovým vysílačem.
2. **Dálkové vysílače ERGO, ERGO 4, PLANO, PLANO 4, PLANOTIME** slouží na programování ovládání motorů (ŘJ) nebo klimatických senzorů.
3. **Elektromotory NEO-M, NEOMA -SA, MA, MH, MT, MHT a NEOPLUS-LH** jsou motory určené na pohon výsuvných markýz. Jejich max. čas pohybu jsou 4 minuty (potom sepne tepelná pojistka a na pár minut ho zastaví). Motory je třeba chránit před deformací, úderům, pádům a po celé délce tělesa motoru se nesmí vrtat nebo narušovat kryt.
4. **Klimatické senzory VOLO, VOLO-S, VOLO-SR** jsou vlastně měřiče, které na základě naměřených hodnot a porovnávání k nastaveným hodnotám dávají impulzy ke zvednutí markýzy při překročení hodnoty větrného senzoru nebo k rozvinutí po dosažení nastavené světelné hodnoty v luxech. Senzory musí být instalované na místě odpovídajícímu místu umístění markýzy. Umístění senzoru v chráněném místě před větrem a sluncem riskujete nesprávné fungování, případné poškození markýzy nebo materiální škody!
5. **Dvousměrný přepínač** slouží na přímé manuální ovládání motorů NEO-M.



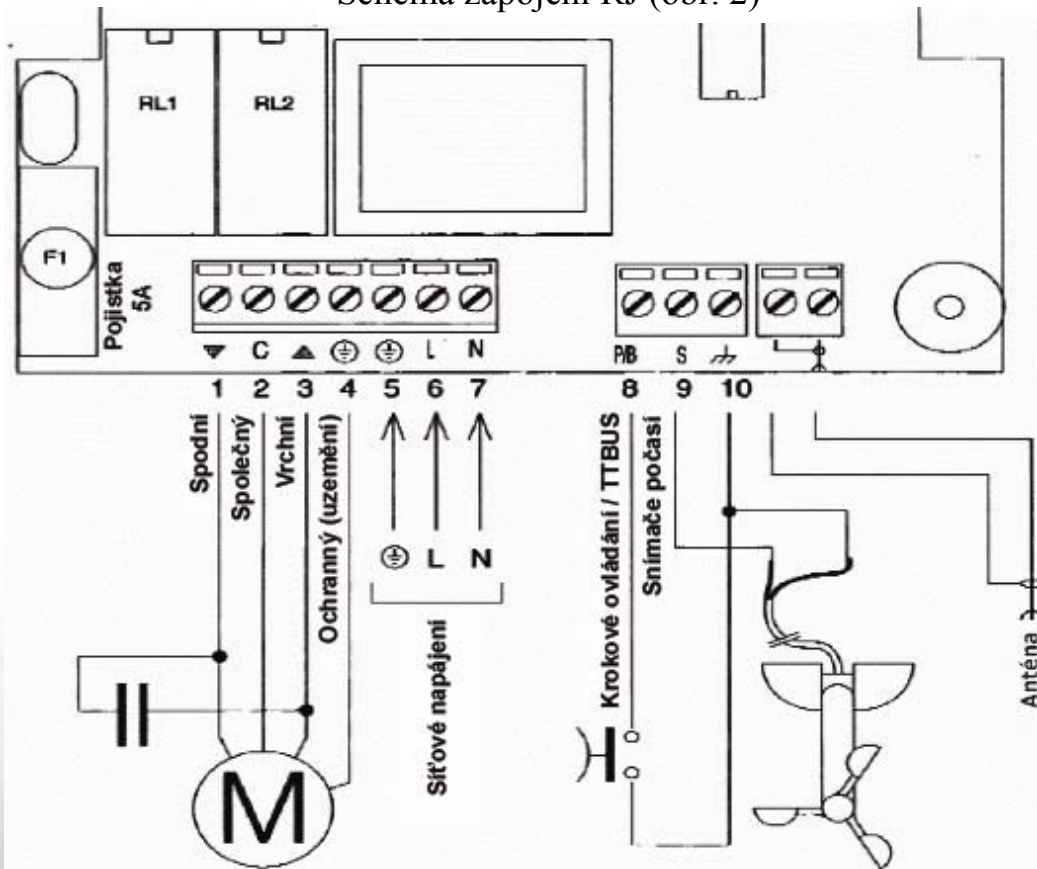
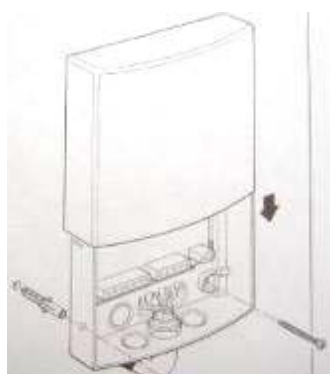
### INSTALACE ŘJ - TTO

Na jednu ŘJ - TTO se nesmí připojit víc než jeden motor markýzy ! Připevnění ŘJ se musí provést bez toho, aby se poškodil kryt při dodržení stupně zabezpečení IP-55. Otvory pro vodiče musí být vedené zdola v předpřipravených pozicích (obr.1). ŘJ - TTO má zabudovaný rádiový přijímač, který pracuje na frek. 433,92 MHz s technologií plovoucího kódu. ŘJ komunikuje po přihlášení s vysílačem ERGO, PLANO a PLANOTIME. K ŘJ - TTO se používá jen typ motoru NEO-M s 4 vodiči na svorky 1, 2, 3, 4 podle schématu (obr.2.) a jistěný přívod elektrické energie na svorky 5, 6, 7. Připojením impulzního vypínače na svorky 8 a 10 dosáhneme ruční ovládání krok po kroku » otevři – stop – zavři - stop ». Když stlačíme vypínač na dobu od 3 do 10 sekund, aktivuje se souvislý návin látky a na víc než 10 sekund se aktivuje souvislý pohyb výsuvu látky. Tato funkce se používá na synchronizaci více ŘJ - TTO paralelně popřepájených přes svorky 8 a 10 TTBUS-em. Na svorky 9 a 10 se používá senzor VOLO nebo VOLO-S. Jeden senzor je možné připojit ŘJ - TTO při dodržení polarity signálu ve všech ŘJ - TTO. Na neoznačené svorky se používá anténa v případě ovládání vysílačem PLANO, PLANOTIME nebo senzorem VOLO-SR.

## Schéma zapojení ŘJ (obr. 2)



### Přípevnění (obr. 1)



### PROGRAMOVÁNÍ



Každý dálkový vysílač (ERGO, PLANO, PLANOTIME, VOLO-SR) má vlastní kód a aby správně fungoval, musí se přihlásit k ŘJ - TTO nebo přímo k motoru se zabudovanou ŘJ (NEOMAT-SA, MHT, MA, MT a NEOPLUS-LH), který odkóduje a přihlásí vysílač k ŘJ. Přihlášení, kódování a nastavení parametrů je časově omezené! Přihlášení vysílače pro skupiny více ŘJ nebo motorů je možné provádět jen v ŘJ, které se nacházejí v dosahu vysílače. Když chceme programovat jen určitou skupinu, používáme jen příslušné ŘJ nebo motory.

### PŘIHLÁŠENÍ VYSÍLAČE ERGO, PLANO, PLANOTIME K ŘJ - TTO NEBO MOTORU S ŘJ

U vysílačů ERGO/PLANO je třeba nejdřív zvolit pozici, na které se má přihlašování uskutečnit.

1. Po připojení ŘJ - TTO nebo motoru se zabudovanou ŘJ k přívodu el. energie se ozvou dvě dlouhé pípnutí.
2. Po doznění pípnutí stlačit a držet tlačítko ■ na vysílači, který chceme přihlásit.
3. Uvolnit tlačítko ■ při prvním z třech pípnutí, které potvrzují přihlášení vysílače k ŘJ/motoru.
4. Po úspěšném přihlášení motor reaguje na stlačení tlačítka vysílače ▲▼ a ■ příslušnými pohyby.

### PŘIHLÁŠENÍ DALŠÍCH VYSÍLAČŮ ERGO/PLANO K TÉ SAMÉ ŘJ NEBO MOTORU S ŘJ

1. Stlačit tlačítko ■ na novém vysílači a držet až 1x pípně ŘJ nebo motor » následně uvolnit.
2. 3x krátce stlačit tlačítko ■ na už přihlášeném starém vysílači.
3. 1x krátce stlačit tlačítko ■ na novém vysílači.
4. 3 pípnutí signalizují přihlášení nového vysílače k ŘJ nebo motoru s ŘJ.



**Pozn.:** Takto je možné přihlásit až 14 vysílačů k jedné ŘJ nebo motoru se zabudovanou ŘJ. Když je paměť ŘJ plná, oznámí nám to 6 pípnutí. Když diagnostika odhalí chybu, série krátkých pípnutí dá znamení, že je třeba přihlášení opakovat. Jestliže je i potom přihlášení neúspěšné, je potřeba smazat celou paměť ŘJ (jak bude dále popsáno) a opakovat přihlášení.

### ŘEŠENÍ NEJČASTĚJŠÍCH PROBLÉMŮ:

- Po připojení ŘJ - TTO neslyšíte 2 dlouhé pípnutí a ani krokové ovládání nereaguje:
  - zkontrolovat připojení a vstupní napětí do ŘJ - TTO (220 V ve svorkách 5, 6, 7)
  - zkontrolovat 5 A pojistku » vyměnit
  - když není napětí 24V na svorkách 8 a 10 » chyba ŘJ » vyměnit ŘJ
- Po připojení motoru s integr. ŘJ se ozve 10 pípnutí a motor se snaží trhavými pohyby rozběhnout:
  - diagnóza parametrů odhalila chybu v nastavení » vymazat celou paměť a zopakovat přihlášení

### SMAZÁNÍ CELÉ PAMĚTI V ŘJ - TTO NEBO MOTORU SE ZABUDOVANOU ŘJ VYSÍLAČEM

Když budeme provádět vymazávání paměti vysílačem, který ještě nebyl přihlášený k ŘJ - TTO nebo motoru s ŘJ, tudíž nereaguje na podněty, začínáme od bodu 1. Když vysílačem, který je už přihlášený k ŘJ nebo motoru s ŘJ postupujeme od bodu 2. Dát pozor, aby byly spojené jen příslušné vodiče na motoru !



1. Při vypnutém napájení od el. energie na ŘJ - TTO spojíme svorky 8 a 10 a u motoru se zabudovanou ŘJ spojíme bíločerný a bílý vodič.
2. Když jsou připojené senzory VOLO, S, SR » odpojit až do skončení mazání a programování motoru!
3. Zapnout jistič napájení ŘJ nebo motoru s ŘJ a počkat až dozní 2 pípnutí.
4. Stlačit ■ na vysílači a držet až 1x pípne ŘJ nebo motor s ŘJ » následně uvolnit tlačítko
5. Stlačit a držet tlačítko ▲ až zazní pípnutí a uvolnit ho až v průběhu trvání třetího pípnutí
6. Stlačit a držet tlačítko ■ až zazní pípnutí a uvolnit ho až v průběhu trvání třetího pípnutí
7. Stlačit a držet tlačítko ▼ až zazní pípnutí a uvolnit ho až v průběhu trvání třetího pípnutí
8. Stlačit a držet tlačítko ▲ a ▼ až zazní první z pěti pípnutí potvrzující vymazání paměti.



**i** **Pozn.:** Po smazání paměti nezapomenout odstranit spojení svorek 8 a 10 v ŘJ - TTO nebo rozpojit vodiče na motoru. Následně můžeme znovu provádět přihlášení a programování vysílačem, jak je popsáno a nakonec připojit a naprogramovat klimatické senzory.

#### **A. ZMĚNA SMĚRU OTÁČEK MOTORU VZHLEDEM K TLAČÍTKÁM VYSÍLAČE ERGO 1, 4 / PLANO 1, 4 PŘI ŘJ – TTO A MOTORU NEOMAT–MA, SA**

Při ŘJ – TTO se dá změnit směr otáčení motoru vzhledem k tlačítkám vysílače zaměněním vodičů ve svorkách 1 a 3, ale dá se to i přeprogramovat jako u motorů NEOMAT-MA, SA:

1. Zapnout jistič a počkat až dozní 2 pípnutí ŘJ - TTO nebo motoru s ŘJ.
2. Stlačit a držet tlačítko ■ na vysílači až 1x pípne ŘJ - TTO nebo motor s ŘJ » následně uvolnit.
3. Stlačit a držet současně tlačítka ▲ a ▼ až zazní první ze tří pípnutí potvrzující změnu otáček.

#### **B. ZMĚNA SMĚRU OTÁČEK MOTORU NEOPLUS–LH VZHLEDEM K TLAČÍTKÁM VYSÍLAČE ERGO 1, 4 / PLANO 1, 4**

1. Zapnout jistič a počkat až dozní 2 pípnutí motoru NEOPLUS–LH.
2. Stlačit a držet tlačítko ■ na vysílači motor » 1x pípne a dále držet až motor 2x pípne » následně uvolnit.
3. Stlačit a držet současně tlačítka ▲ a ▼ až zazní první ze tří pípnutí potvrzující změnu otáček.



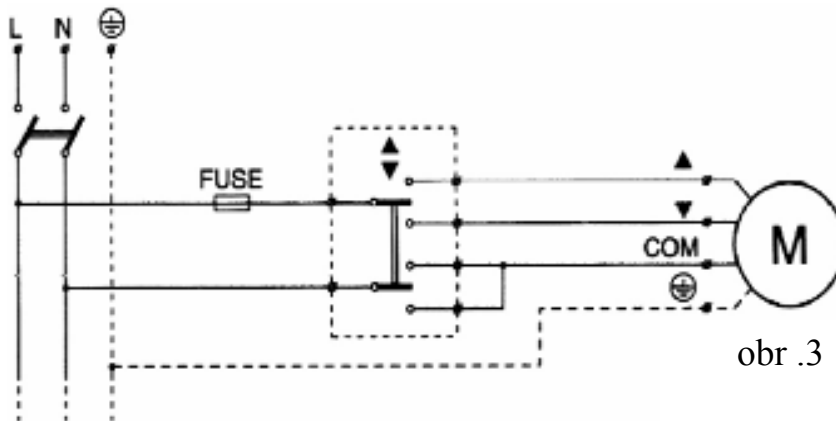
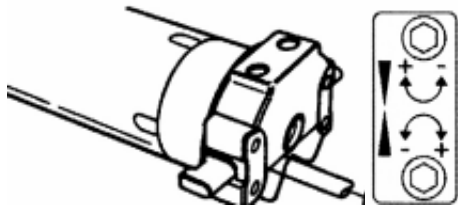
**Pozn.:** Změna směru otáček motoru Neomat–MT a MHT bude popsána při programování koncových poloh.

## MOTORY NEO-M - ø 45mm – krout. moment 30 nebo 45 Nm s mechanickým dorazem

Tyto motory se používají u ŘJ – TTO a ovládají vysílači ERGO, PLANO, PLANOTIME nebo na přímo k žaluziovému přepínači (obr. 3). Klimatické senzory VOLO, VOLO-S se používají k ŘJ – TTO na svorky 9 a 10 (obr. 2) nebo senzor VOLO-SR se musí přihlásit k ŘJ – TTO (**postup M**). Změna hodnoty aktivace senzoru podle typu (**postup J,K,L,N,O**).

Uvnitř motoru se nachází systém koncových vypínačů, které se dají posouvat v závislosti na potřebě imbusovým šroubem. Zabezpečují s velkou přesností zastavení v požadovaných polohách.

Nastavení koncových poloh - (**postup C**).



obr. 3

### **Motor má 4 vodiče:**

- černý – fáze na výsuv markýzy ▼
- hnědý - fáze na návín markýzy ▲
- modrý – společný – neutrální – COM
- žluto-zelený - kostra

## NEOMAT-MH - ø 45mm – krout. moment 30/45 Nm, mechanický doraz, manuální nouzové ovládání

Tento typ je totožný s motory série NEO-M, ale má navíc možnost manuálního nouzového ovládání markýzy. Pomocí otáčení kliky v oku motoru při výpadku el. energie je možné markýzu ovládat .

## NEOMAT-MHT - ø 45mm – krout. moment 30/45 Nm, zabudovaná ŘJ, el. koncové polohy, manuální nouzové ovládání, funkce RDC – zmenšení síly motoru při dovíjení látky o 50%

### **Motory mají standardně 3 vodiče: hnědý – fáze, modrý – neutrální, žluto-zelený - kostra**

Jako první vždy programujeme nejdřív návín látky markýzy - horní koncovou polohu ! (**postup I**).

Po úspěšném uložení návínu je možné programovat výsuv - dolní koncovou polohu ! (**postup E**).

Nastavení a uložení mezipolohy (**postup F**), vymazání mezipolohy (**postup G**).

Aktivace a deaktivace funkce RDC (**postup P**).

Připojení a přihlášení senzoru VOLO-SR (**postup M**), nastavení senzoru (**postup N,O**)

**Senzor VOLO, VOLO-S není možné připojit!**

## NEOMAT-SA ø 35mm – krout. moment 10 Nm, MA - ø 45mm – krout. moment 30/45 Nm, zabudovaná ŘJ, el. koncové polohy

### **Motory mají standardně 6 vodičů :**

hnědý – fáze

modrý – neutrální

žluto-zelený – kostra

černo-bílý ————— krokové ovládání

bílý —————

oranžový ————— VOLO, VOLO-S

Jako první vždy programujeme nejdřív návín látky markýzy - horní koncovou polohu ! (**postup D**).

Po úspěšném uložení návínu je možné programovat výsuv - dolní koncovou polohu ! (**postup E**).

Nastavení a uložení mezipolohy (**postup F**), vymazání mezi polohy (**postup G**).

Připojení senzoru VOLO, VOLO-S na černo-bílý a oranžový vodič, nastavení (**postup K**)

VOLO-SR přihlášení (**postup M**), nastavení senzoru (**postup N,O**).

## NEOMA-MT - ø 45mm – krout. moment 30/45 Nm, zabudovaná ŘJ, el. koncové polohy, dopnutí látky markýzy špatným chodem



## Motory mají standardně 6 vodičů :

hnědý – fáze  
modrý – neutrální  
žluto-zelený – kostra

černo-bílý ————— krokové ovládání  
bílý —————  
oranžový ————— VOLO, VOLO-S

Jako první vždy programujeme nejdřív návín látky markýzy - horní koncovou polohu ! (**postup I**).  
Po úspěšném uložení návínu je možné programovat výsuv - dolní koncovou polohu ! (**postup E**).  
Nastavení a uložení mezipolohy (**postup F**), vymazání mezipolohy (**postup G**).  
Nastavení a uložení funkce dopnutí látky markýzy zpětným chodem (**postup J**).  
Připojení senzoru VOLO, VOLO-S na černo-bílý a oranžový vodič, nastavení (**postup K**)  
VOLO-SR přihlášení (**postup M**), nastavení senzoru (**postup N,O**).

NEOPLUS-LH ø 58mm krout. moment 80 Nm zabudovaná ŘJ, mechanický doraz, man. nouzové ovládání

### Motor má standardně 5 vodičů:



hnědý – fáze  
modrý – neutrální  
žluto-zelený – kostra

černo-bílý ————— krokové ovládání  
bílý —————

Nastavení koncových poloh - (**postup C**).

Připojení a přihlášení senzoru VOLO-SR (**postup M**), nastavení senzoru (**postup N,O**)

**Senzor VOLO, VOLO-S není možné připojit !**

## C. NASTAVENÍ MECHANICKÝCH DORAZŮ KONCOVÝCH POLOH

Po připojení motoru k ŘJ-TTO s přihlášeným vysílačem nebo k žaluziovému přepínači a následně aktivaci výsuvu stlačením tlačítka ▼ na vysílači nebo vypínači se motor markýzy dostane až k dolní koncové poloze nastavené na motoru a potom se zastaví. Když chceme tuto koncovou polohu výsuvu změnit – otáčením horního nebo dolního imbusového šroubu v motoru (v závislosti na které straně je motor nainstalovaný) posouváme doraz do + nebo do – až dosáhneme požadovanou polohu zastavení. Při zvětšování výsuvu bude motor hned reagovat a vysouvat. Při zmenšení musíme kontrolovat polohu zpětným chodem. Tím samým postupem (ale už druhým – opačným šroubem) dokážeme změnit i horní koncovou polohu.

## ŘEŠENÍ NEJČASTĚJŠÍCH PROBLÉMŮ :

- Když je napájení správné a motor ani krokové ovládání nereaguje a zkontrolovaly se předcházející řešení, mohla sepnout tepelná pojistka » počkat až motor zchladne.
- Když je připojený klimatický senzor, mohla být překročena hodnota a následně zablokovaný pohyb » odpojit na dobu, po kterou nastavíme koncové polohy.
- Koncové polohy nemají mezi sebou žádnou dráhu » nastavit.

## D. NASTAVENÍ HORNÍ KONCOVÉ POLOHY U MOTORŮ NEOMAT-SA, MA

Při programování koncových poloh použijeme už přihlášený vysílač. Zkontrolujeme, aby směr šipek na vysílači souhlasil se směrem výsuvu a návínu látky markýzy. Když nesouhlasí, změníme podle postupu A !

1. Tlačítkami ▲ ▼ a ■ nastavit polohu když je markýza svinutá, ale ne zbytečně extrémně napnutá.
2. Stlačit ■ na vysílači a držet až 1x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
3. Znovu stlačit ■ na vysílači a držet až 4x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
4. Po doznění pípnutí 1x krátce stlačit ▲ na vysílači.
5. Motor na potvrzení uložení vrchní koncové polohy 3x pípne a autom. vykoná krátký pohyb nahoru-dolů.

## E. NASTAVENÍ DOLNÍ KONCOVÉ POLOHY

1. Tlačítkami ▲ ▼ a ■ nastavíme požadovanou dolní koncovou polohu, ve které má zastavit.
2. Stlačit ■ na vysílači a držet až 1x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
3. Znovu stlačit ■ na vysílači a držet až 4x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
4. Po doznění pípnutí 1x krátce stlačit ▼ na vysílači.
5. Motor na potvrzení uložení dolní koncové polohy 3x pípne a autom. vykoná krátký pohyb nahoru-dolů.

#### **F. NASTAVENÍ MEZIPOLOHY VÝSUVU LÁTKY MARKÝZY**

Mezipoloha se programuje při velkém výsuvu markýzy, když není potřeba využít celou délku výsuvu.

1. Tlačítkami ▲ ▼ a ■ nastavit polohu markýzy, která má být uložena jako mezipoloha.
2. Stlačit ■ na vysílači a držet až 1x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
3. Znovu stlačit ■ na vysílači a držet až 4x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
4. Stlačit a držet současně tlačítka ▲ a ▼ na vysílači až motor markýzy 3x pípne.

**Pozn.:** Když chceme, aby se markýza dostala do mezipolohy bez ohledu v jaké je momentální poloze, stlačíme současně krátce tlačítka ▲ a ▼.

#### **G. VYMAZÁNÍ MEZIPOLOHY VÝSUVU LÁTKY MARKÝZY**

1. Tlačítkami ▲ nebo ▼ se dostat na už naprogramovanou mezipolohu.
2. Stlačit ■ na vysílači a držet až 1x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
3. Znovu stlačit ■ na vysílači a držet až 4x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
4. Stlačit a držet současně tlačítka ▲ a ▼ na vysílači až motor 5x pípne a smaže mezipolohu.

#### **H. VYMAZÁNÍ HORNÍ NEBO DOLNÍ KONCOVÉ POLOHY**

1. Tlačítkami ▲ nebo ▼ se dostat na už naprogramovanou horní nebo dolní koncovou polohu .
2. Stlačit ■ na vysílači a držet až 1x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
3. Znovu stlačit ■ na vysílači a držet až 4x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
4. Stlačit a držet tlačítko ▲ nebo ▼ na vysílači až motor 5x pípne a smaže koncovou polohu.

**Pozn.:** Po vymazání koncových poloh je nutné je znovu naprogramovat !  
Při mazání koncových poloh nebude automaticky smazaná i mezipoloha !

#### **I. NASTAVENÍ HORNÍ KONCOVÉ POLOHY U MOTORŮ NEOMA–MT, MHT**

Při programování koncových poloh použijeme už přihlášený vysílač. Směr šipek na vysílači nemusí souhlasit se směrem výsuvu a návinnu látky markýzy.

1. Soustavným stlačením tlačítka ▲ nebo ▼ v závislosti do které strany se otáčí motor, se musíme dostat do stavu, že se začne markýza navíjet směrem k horní koncové poloze. Tlačítko držíme tak dlouho, dokud není látka markýzy navinutá tak, že konstrukční vyhotovení markýzy brání dalšímu pohybu motoru a zátěžová pojistka ho zastaví a uloží si tuto polohu jako koncovou.
2. **Až potom uvolnit tlačítko!**
3. Pokud do té doby nesouhlasil směr šipek na vysílači, po uložení horní koncové polohy se určitě automaticky změnil a výsuv se ovládá tlačítkem ▼ a návinným tlačítkem ▲.



## **J. NASTAVENÍ DOPNUTÍ LÁTKY ZPĚTNÝM CHODEM PO DOSÁHNUTÍ DOLNÍ KONCOVÉ POLOHY**

Programování se provádí až po uložení koncových poloh!

1. Tlačítkami ▲ ▼ a ■ nastavit polohu markýzy, která by měla být cca. v polovičce mezi horní a dolní koncovou polohou .
2. Stlačit ■ na vysílači a držet až 1x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
3. Stlačit a držet současně tlačítka ■ a ▼ na vysílači až motor 2x pípne, začne vysouvat (uvolnit tlačítka) a po dosáhnutí dolní koncové polohy se automaticky zastaví.
4. Podle potřeby 1, 2 nebo 3x krátce stlačit tlačítko ▲ na vysílači » (motor vykoná 1, 2 nebo 3 krátké pohyby zpět) čím se dopne látka markýzy.
5. Následně stlačit 1x krátce tlačítko ■ na vysílači, motor 3x pípne a nastavení uloží do paměti.

## **K. PŘIPOJENÍ A ZMĚNA HODNOTY AKTIVACE VĚTRNÉHO SENZORU VOLO**

Připojení a nastavení senzorů se provádí až po uložení prvotních nastavení : koncových poloh ...

1. Po připojení senzoru stlačit a držet tlačítko ■ na vysílači až 1x pípne motor markýzy nebo ŘJ - TTO » následně uvolnit tlačítko.
2. Krátce stlačit tlačítko ▲ na vysílači přičemž počet stlačení bude odpovídat rychlosti větru, při které se aktivuje větrný senzor: (1x = 15 km/h, 2x = 30 km/h, 3x = 45 km/h).
3. Pro kontrolu nastavení hodnoty motoru nebo ŘJ - TTO po přestání stlačení tlačítka ▲ pípne v takovém počtu, v jakém se zvolila hodnota (1x, 2x nebo 3x ).
4. Následně stlačit 1x krátce tlačítko ■ na vysílači » motor (ŘJ - TTO) 3x pípne a nastavení uloží.

## **L. ZMĚNA PARAMETRŮ SVĚTELNÉHO SENZORU VOLO-S**

1. Po připojení senzoru stlačit a držet tlačítko ■ na vysílači až 1x pípne motor markýzy nebo ŘJ - TTO » následně uvolnit tlačítko.
2. Krátce stlačit tlačítko ▼ na vysílači přičemž počet stlačení bude odpovídat intenzitě světla, při které se aktivuje světelný senzor: (1x = 15 lux, 2x = 30 lux, 3x = 45 lux, 4x = aktuálně).
3. Pro kontrolu nastavené hodnoty motoru nebo ŘJ - TTO po přestání stlačení tlačítka ▼ pípne v takovém počtu, v jakém se zvolila hodnota (1x, 2x, 3x nebo 4x ).
4. Následně stlačit 1x krátce tlačítko ■ na vysílači - motor (ŘJ - TTO) 3x pípne a nastavení uloží.

## **M. PŘIPOJENÍ A PŘIHLÁŠENÍ KLIMATICKÉHO SENZORU VOLO – SR**



Tento typ rádiového vysílače se musí k motoru nebo ŘJ přihlásit (jako je dále popsáno), aby mohli spolu komunikovat. Používá se tam, kde by umístění klasického senzoru VOLO, - S vyžadovalo komplikované připojení vodičemi a bylo by to neestetické jako i při skupinovém ovládní. Senzor musí být samostatně jistěný a napojený na **220 V**. Má dosah 30 metrů v zastaveném a 90 metrů ve volném prostoru. Přihlášení senzoru se provádí až po uložení prvotních nastavení motoru nebo ŘJ.

1. Motor/ŘJ - TTO a VOLO-SR se připojí k napětí 220V přes 2 samostatné jističe » následně motor 2x pípne. Na spodní straně senzoru zabliká červená letka určitým počtem, který signalizuje nastavení hodnoty větrného senzoru (1x = 5 km/h, 2x = 10 km/h, 3x = 15 km/h, 4x = 30 km/h, 5x = 45 km/h) a následně zelená letka počtem nastavení hodnoty světelného senzoru (1x = 2 lux, 2x = 5 lux, 3x = 10 lux, 4x = 20 lux, 5x = 40 lux, 6x = aktuální hodnota, 7x = neustále vypnutý).
2. Po doblíknutí letky na senzoru VOLO-SR stlačit a držet žluté tlačítko na spodku senzoru až motor nebo ŘJ - TTO 1x pípne.

3. Po doznění pípnutí stlačíme 3x krátce tlačítko ■ na vysílači.
4. Následně stlačit a držet žluté tlačítko na spodku senzoru až motor nebo ŘJ - TTO 3x pípne, čím dá znamení přihlášení a uložení senzoru VOLO–SR k motoru nebo ŘJ – TTO.



**Pozn.:** Když při přihlášení nebo programování nastane chyba nebo nebyl dodržený časový limit série krátkých signálů senzoru, oznámí ukončení programování. Programování je třeba opakovat!

#### **N. ZMĚNA HODNOTY AKTIVACE VĚTRNÉHO SENZORU VOLO–SR**

1. Stlačit 1x krátce žluté tlačítko na spodku senzoru VOLO–SR » následně zasvítí červená letka a po chvíli senzor VOL –SR 1x pípne (to znamená, že je připravený na programování).
2. Následně počtem krátkých stlačení žlutého tlačítka na senzoru nastavit rychlost větru, při které se aktivuje větrný senzor: (1x = 5 km/h, 2x = 10 km/h, 3x = 15 km/h, 4x = 30 km/h, 5x = 45 km/h)
3. Když se přestane tlačit na žluté tlačítko, po 3 sekundách senzor VOLO–SR počtem krátkých pípnutí oznámí nastavenou – změněnou hodnotu (1, 2, 3, 4, nebo 5 pípnutí).
4. Po doznění pípnutí stlačit 1x krátce žluté tlačítko na senzoru, který na znak uložení změny 3x pípne.
5. Po ukončení programování senzor VOLO–SR počtem bliknutí červené a zelené letky oznámí aktuální nastavení.

#### **O. ZMĚNA HODNOTY AKTIVACE SVĚTELNÉHO SENZORU VOLO–SR**

1. Stlačit 2x krátce žluté tlačítko na spodku senzoru VOLO – SR » následně zasvítí zelená letka a po chvíli senzor VOLO – SR 1x pípne (to znamená, že je připravený na programování).
2. Následně počtem krátkých stlačení žlutého tlačítka se nastaví intenzita světla, při kterém se aktivuje světelný senzor: (1x = 2 lux, 2x = 5 lux, 3x = 10 lux, 4x = 20 lux, 5x = 40 lux, 6x = aktuální hodnota, 7x = neustále vypnutý).
3. Když se přestane tlačit na žluté tlačítko, po 3 sekundách senzor VOLO–SR počtem krátkých pípnutí oznámí nastavenou – změněnou hodnotu (1, 2, 3, 4, 5, 6 nebo 7 pípnutí).
4. Po doznění pípnutí stlačit 1x krátce žluté tlačítko na senzoru, který na znak uložení změny 3x pípne.
5. Po ukončení programování senzor VOLO–SR počtem bliknutí červené a zelené letky oznámí aktuální nastavení.

#### **P. AKTIVACE A DEAKTIVACE FUNKCE RDC – SNÍŽENÍ O 50% SÍLY NAVÍJENÍ PŘED HORNÍ KONCOVOU POLOHOU**

1. Stlačit ■ na vysílači a držet až 1x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
2. Znovu stlačit ■ na vysílači a držet až 4x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.
3. Znovu stlačit ■ na vysílači a držet až 3x pípne motor markýzy » následně uvolnit tlačítko.

 Deaktivování se provádí tím samým postupem, jen motor na znak smazání funkce 5x pípne!

**Pozn.:** Někdy se funkce RDC aktivuje sama při uložení vrchní koncové polohy a při její následné aktivaci se vlastně deaktivuje » je potřeba poslouchat a počítat počet pípnutí po převedení programování a podle počtu pípnutí zjistit aktuální stav.

### **INSTALACE ELEKTRICKÉ PŘÍPOJKY K MARKÝZE A KLIMATICKÉMU SENZORU VOLO-SR**

## **Chybné provedení spojů může vážně poškodit motor a vytvořit nebezpečné situace!**

Motor markýzy je napájený na 220V / 50 Hz a má ochranu I. třídy.

Při montáži markýzy s elektromotorem je třeba zabezpečit jištěný přívod elektrické energie k ŘJ - TTO nebo motoru se zabudovanou ŘJ a samostatně k senzoru VOLO-SR.

Přitom musí být dodrženy příslušné bezpečnostní normy.

Káblové vedení musí odpovídat platným normám a musí být vedené v ochranných lištách.

Každá část připojení musí mít jasně označený směr, aby se vyhlo nežádoucím důsledkům.

Na všech přípojkách se musí přísně dodržovat přípoj na fázi a nulový vodič.



### **ÚDRŽBA, ZÁRUKA A SERVIS**

Dá se říct, že instalace je svým vyhotovením bezúdržbová, jedinou pozornost si vyžaduje kontrola uchycení vodičů ve svorkách. Při vybití baterií u vysílačů ERGO, PLANO, PLANOTIME je nutné je vyměnit za ten samý typ a s těmi samými parametry i rozměry.

Záruka na ŘJ motory a senzory je 24 měsíců. Zákazník má právo na náhradu chybných částí kromě výdajů na balné a dopravu. Záruka se nevztahuje na škody způsobené špatným zacházením, úmyslným poškozením, nerespektováním zásad podle instrukcí uvedených v tomto návodu.

Pro další otázky a pomoc kontaktujte přímo firmu, která Vám výrobek prodala.

Při požadavcích o informace nebo náhradní díly je třeba vždy uvést přesný typ.

### **POZNÁMKY :**



#### **DODANÉ ELEKTROPŘÍSLUŠENSTVÍ K MARKÝZE:**

Foto:

Popis -Typ - Označení

Nastavení



Řídící jednotka TTO

Přihlášený vysílač

Přihlášený VOLO - SR



Klimatický senzor VOLO  
Klimatický senzor VOLO-S  
Přihlášený klimatický senzor VOLO-SR

Větrný senzor :

km/h

Světelný senzor :

lux



Přenosný vysílač ERGO 1

Přenosný vysílač ERGO 4



Nástěnný vysílač PLANO 1

Nástěnný vysílač PLANO 4



Časový programátor PLANOTIME



Žaluziový přepínač interiérový

Žaluziový přepínač exteriérový



Motor NEO - M

Motor NEOMAT - MA

30 Nm

Motor NEOMAT - MT

45 Nm

Přihlášený vysílač

Vrchní koncová poloha

Spodní koncová poloha



Motor NEOMAT - MHT

Motor NEO - MH

30 Nm

Aktivace RDC

45 Nm

Přihlášený vysílač

Horní koncová poloha

Dolní koncová poloha



Motor NEOMAT - SA

10 Nm

Přihlášený vysílač

Horní koncová poloha

Dolní koncová poloha



Motor NEO PLUS - LH

80 Nm

Přihlášený vysílač

Přihlášený senzor VOLO