

1. DESCRIZIONE

Gli operatori **NEW ALTUS RTS** con ricevitore radio integrato e finecorsa elettronici, per protezioni solari, schermi cinematografici e tapparelle, sono marcati CE e sono conformi alle normative di costruzione prodotto **EN 13 659, EN 13 561 e EN 13120**.

Gli operatori **NEW ALTUS RTS** sono compatibili con tutti i trasmettitori della gamma *Inteo* sia *RT* che *RTS*, e con i sensori *RTS*.

Non è possibile cablare un pulsante ausiliario esterno direttamente al motore, ma è altresì possibile collegare un doppio pulsante non interbloccato di qualsiasi marca a un trasmettitore *RTS* specifico (*Dry Contact Transmitter*) per comandare i movimenti del motore.

Nella memoria degli operatori **NEW ALTUS RTS** possono essere memorizzati fino a **12** diversi codici identificativi di altrettanti trasmettitori più **3** *Sensori RTS*. Il controllo delle diverse fasi di programmazione avviene tramite un breve movimento di apertura e chiusura del telo.

La portata utile dei trasmettitori e dei sensori *RTS* è di almeno **20m** in spazio chiuso, oltrepassando anche 2 muri maestri e di **200m** in spazio libero. Il trasmettitore *RT* ha una portata ridotta a **6m** e non è possibile effettuare la regolazione dei finecorsa e del punto intermedio.

Ad ogni pressione esercitata su di un pulsante di un trasmettitore o ad un segnale proveniente da un sensore *RTS* viene trasferito al ricevitore un codice a **56 bits** che si modifica automaticamente ad ogni successivo azionamento. Il codice, scelto arbitrariamente dal trasmettitore (escluso *INIS RT*) tra **16.777.216** di combinazioni diverse, assicura la massima protezione da ogni rischio di decodifica da parte di qualche malintenzionato. Tutti gli operatori **NEW ALTUS RTS** hanno ottenuto l'omologazione secondo la direttiva **1999/5/CE** per radiocomandi industriali (RE TTE) e sono conformi alle normative **EN 60335-2-97** (sicurezza dell'utilizzatore), **EN 300 220-3** (compatibilità elettromagnetica), **EN 301 489-3** (interferenze radio) e **EN 14 202** (normativa specifica per gli operatori).

2. AVVERTENZE

Per garantire la sicurezza delle persone è importante seguire attentamente queste istruzioni. Conservare queste istruzioni.

Un'installazione non corretta può causare gravi ferite. Seguire scrupolosamente tutte le istruzioni di installazione.

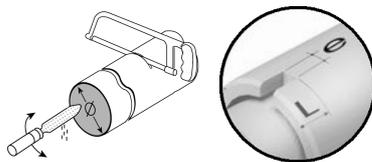
Il mancato rispetto di queste istruzioni annulla la responsabilità e la garanzia SOMFY. SOMFY non può essere ritenuta responsabile per qualsiasi cambiamento alle norme e agli standards introdotti dopo la pubblicazione di questa guida.

- I motori devono essere installati e programmati da installatori qualificati.
- Il valore di coppia e il tempo di funzionamento richiesto devono essere calcolati durante la scelta del motore in funzione del loro uso per tenda a caduta, tenda a bracci o tapparella.
- **Per le installazioni esistenti e prima di installare il motore, rimuovere qualsiasi oggetto e disabilitare qualsiasi dispositivo inutile alla motorizzazione.**
- Per prodotti necessari al corretto funzionamento della motorizzazione, fare riferimento al catalogo SOMFY.
- E' necessario installare un dispositivo di taglio omnipolare con un apertura dei contatti minima di 3mm.
- Per le tende a bracci è consigliabile mantenere una distanza di almeno 0,4 m tra gli organi in movimento e qualsiasi oggetto fisso.
- Al fine di avere una installazione in sicurezza della tapparella, rispettare la seguente condizione: deve essere possibile sollevare di 40mm l'avvolgibile applicando una forza di 150N verso l'alto sull'ultima stecca posta a 16cm dalla sua posizione totalmente aperta.
- Utilizzare solo accessori SOMFY omologati (adattatori & supporti etc.).
- Utilizzare esclusivamente trasmettitori SOMFY con i motori RTS. Per altre opzioni di controllo far riferimento a SOMFY.
- **Prima di effettuare qualsiasi intervento di manutenzione, togliere l'alimentazione al motore e/o ai dispositivi di controllo.**
- I motori con cavo di alimentazione in PVC H05-VVF devono essere installati internamente, eccetto se sono inseriti in una canalina.
- **Controllare regolarmente l'applicazione. Non utilizzare il prodotto portante fino a quando persistono difetti o mal funzionamenti.**
- Se il cavo di alimentazione è danneggiato, deve essere sostituito con un cavo SOMFY specifico.
- Non consentire ai bambini di giocare con i controlli o con il prodotto portante. Per qualsiasi questione riguardante l'installazione dei motori, sistemi di comando, accessori meccanici ed elettrici per favore contattateci al nostro indirizzo mail : info@somfy.it oppure al numero **02/4847184**.

3. PREPARAZIONE DELL'ASSE MOTORIZZATO

3.1 Preparazione dell'asse

- Tagliare il tubo alla lunghezza desiderata
- Rimuovere le bave e assicurarsi che l'interno del tubo sia libero da residui metallici
- Praticare una tacca sul tubo utilizzando le dimensioni della figura a lato (nel caso di tubi ottagonali o con ogiva l'operazione non è necessaria)
- Fissare la calotta all'altra estremità del tubo e bloccarla con 3 rivetti o 3 viti parker disposte a 120°



	ALTUS 50 RTS	ALTUS 60 RTS
Ø	≥ 47mm	≥ 63mm
e	4 mm	8 mm
L	28 mm	35 mm

3.2 Preparazione dell'operatore tubolare

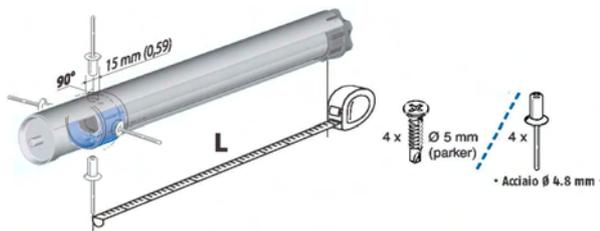
- Far scorrere la corona (1) sulla testa del motore (far coincidere la tacca)
- Fissare la ruota (2) all'asse di uscita del motore
- E' possibile evitare di rivettare i rulli sagomati alla ruota, ciò permette l'estrazione del motore in caso di necessità



3.3 Assemblaggio dell'operatore tubolare

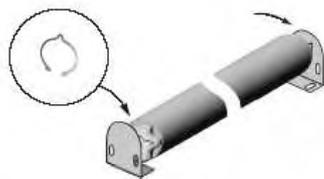
Misurare la distanza di rivettaggio della ruota in funzione della lunghezza di ogni singolo operatore (vedere *paragrafo 10_Dati tecnici*)

- Inserire l'operatore nel rullo
- Per i tubi lisci, posizionare la tacca del tubo sulla corona del motore
- Fissare la ruota al tubo con 4 rivetti o 4 viti parker disposte a 90°

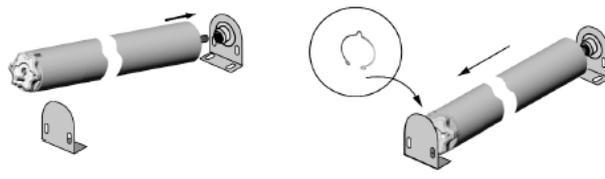


3.4 Fissaggio del tubo ai supporti

- Fissaggio con calotta fissa



- Fissaggio con calotta regolabile



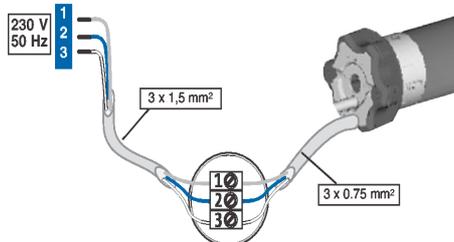
4. COLLEGAMENTO ELETTRICO

Il cablaggio elettrico deve rispettare le normative CEI in vigore.

La realizzazione dell'impianto elettrico definitivo è riservato, secondo le disposizioni della legge 46/90, esclusivamente all'elettricista.

ATTENZIONE

Si devono rispettare le norme vigenti al momento dell'installazione dei prodotti motorizzati. In particolare, certe applicazioni richiedono il comando "a uomo presente" e possono escludere l'uso di comandi radio o necessitare di particolari sicurezze.



230 V / 50Hz		
1	Fase	Marrone
2	Neutro	Blu
3	Terra	Giallo/verde

5. PROCEDURA DI PROGRAMMAZIONE PER L'INSTALLATORE

ATTENZIONE: se l'installazione prevede la presenza di più operatori RTS è necessario **alimentare un solo operatore alla volta** per evitare interferenze tra i ricevitori.

- **SE** alimentando il motore questo non effettua nessun movimento, procedere nella programmazione dal **paragrafo 5.1**.

- **SE** alimentando il motore questo si muove brevemente SU e GIU', significa che i finecorsa sono già stati regolati in precedenza in fabbrica. Procedere come segue: premere contemporaneamente **SALITA** e **DISCESA** del trasmettitore fino a che il motore conferma la ricezione del comando con un breve movimento SU e GIU', procedere nella programmazione dal **paragrafo 5.5**.

5.1 Pre-registrazione del trasmettitore

Premere contemporaneamente **SALITA** e **DISCESA** (circa 0,5") del trasmettitore fino a che il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'operatore è in modalità di apprendimento.

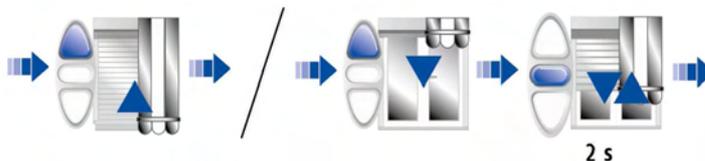
In questa fase i **comandi sono momentanei** e nessun altro trasmettitore, anche se molto vicino, può interferire con l'operatore.



5.2 Controllo del senso di rotazione

Controllare il senso di rotazione del motore agendo su **SALITA** o **DISCESA**...se gira in senso opposto rispetto al comando dato premere **STOP** (circa 2") fino a che il telo si muove brevemente SU e GIU'.

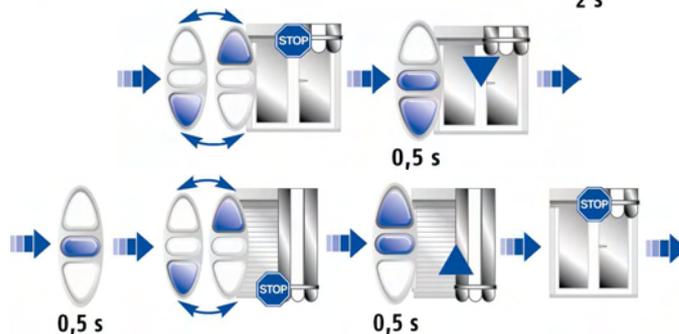
Il senso di rotazione dell'operatore è stato modificato.



5.3 Regolazione dei finecorsa

FINECORSO ALTO: portare il telo, mantenendo premuto il tasto di salita, fino al punto alto desiderato. Premere **contemporaneamente** i tasti **STOP** e **DISCESA** (circa 0,5") fino a che il telo si muove in discesa, quindi rilasciare i tasti.

FINECORSO BASSO: quando il telo raggiunge il punto di finecorsa basso voluto premere **STOP** (circa 0,5"), è possibile ottimizzare la posizione agendo sui pulsanti di **SALITA** o **DISCESA** del trasmettitore. Premere **contemporaneamente** i tasti **STOP** e **SALITA** (circa 0,5") fino a che il telo si muove in salita. Rilasciare i tasti e attendere che raggiunga il finecorsa alto.



5.4 Memorizzazione dei finecorsa

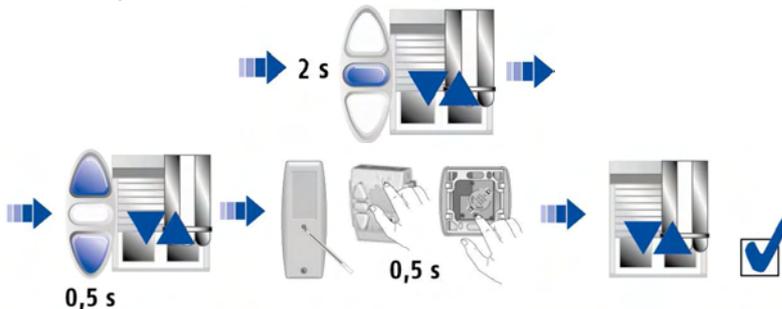
Per memorizzare le posizioni dei due finecorsa premere il tasto **STOP** (circa 2") fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU', indicando che l'operatore ha memorizzato i due finecorsa.

In questa fase i **comandi sono ancora momentanei**.

5.5 Memorizzazione del trasmettitore

Premere il tasto **PROG** fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU', indicando che l'operatore ha memorizzato definitivamente il trasmettitore ed è uscito dalla modalità di apprendimento.

I comandi non sono più momentanei.

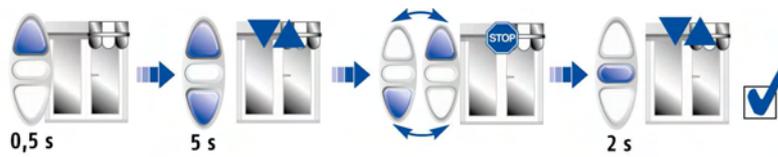


6. OTTIMIZZAZIONE DEI FINECORSA

Una volta conclusa la programmazione (**paragrafo 5.5**) è comunque possibile modificare i finecorsa (se raggiungibili) direttamente dal trasmettitore RTS seguendo una semplice procedura:

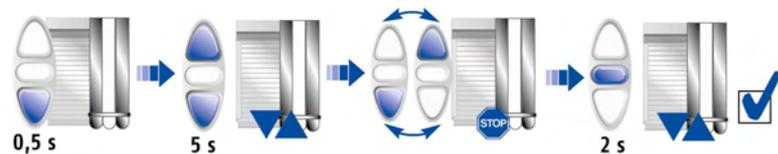
Portare il telo nella posizione di finecorsa alto o basso.

Premere contemporaneamente **SALITA** e **DISCESA** (circa 5") del trasmettitore fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU', indicando che il motore è entrato in modalità di apprendimento.



Regolare la nuova posizione agendo sui tasti di **SALITA** o **DISCESA**.

Raggiunta la posizione desiderata premere il tasto **STOP** (circa 2") fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU', indicando che l'operatore ha memorizzato la nuova posizione di finecorsa ed è uscito dalla modalità di apprendimento.



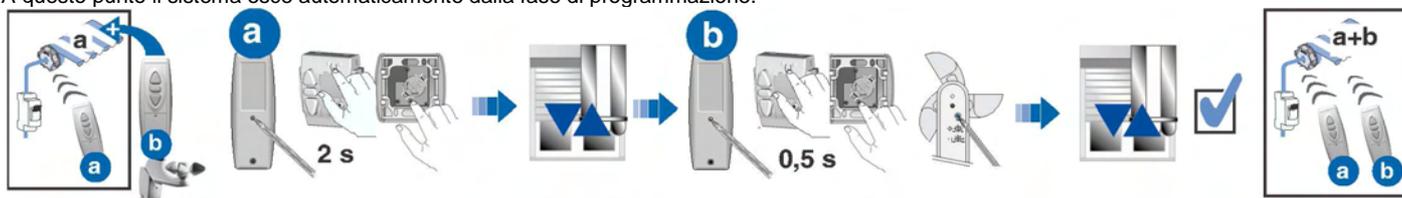
7. AGGIUNGERE O CANCELLARE UN COMANDO/SENSORE (con l'aiuto di un trasmettitore già memorizzato)

Aggiungere un comando/sensore

Premere il tasto **PROG** (circa 2") di un trasmettitore già memorizzato (**a**) fino a quando il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'operatore è entrato in modalità di programmazione.

Premere il tasto **PROG** (circa 0,5") del trasmettitore o sensore che si vuole aggiungere (**b**) fino a quando il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'operatore ha memorizzato l'indirizzo del nuovo trasmettitore o sensore.

A questo punto il sistema esce automaticamente dalla fase di programmazione.

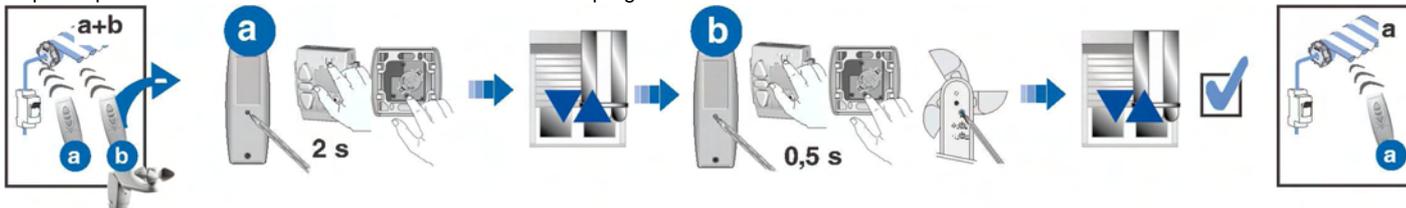


Cancellare un comando/sensore

Premere il tasto **PROG** (circa 2") del trasmettitore che si vuole mantenere (**a**) fino a quando il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'operatore è entrato in modalità di programmazione.

Premere il tasto **PROG** (circa 0,5") del trasmettitore o sensore che si vuole cancellare (**b**) fino a quando il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'operatore ha cancellato l'indirizzo del trasmettitore o sensore.

A questo punto il sistema esce automaticamente dalla fase di programmazione.



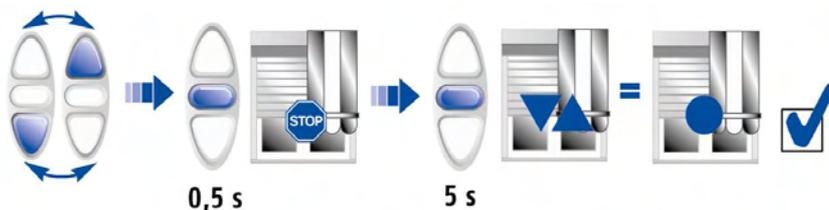
8. IMPOSTAZIONE DELLA POSIZIONE PREFERITA(my)

Tramite un trasmettitore RTS è possibile impostare una posizione preferita utilizzando esclusivamente i tasti **SALITA**, **DISCESA** e **STOP**.

8.1 Programmazione della posizione preferita

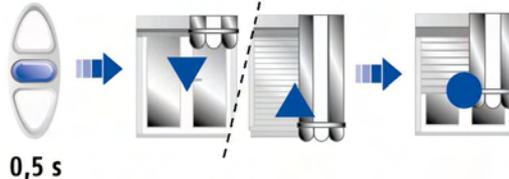
Portare il telo nella posizione preferita desiderata.

Premere il tasto **STOP** (circa 5") fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU', indicando che l'operatore ha memorizzato la posizione preferita.



8.2 Comando della posizione preferita

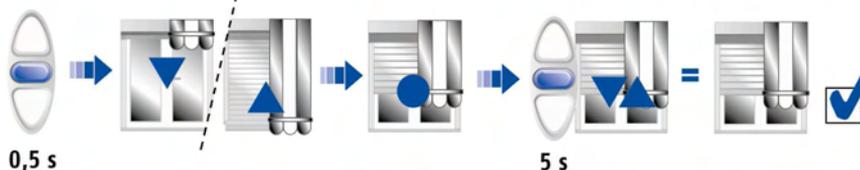
Per raggiungere la posizione preferita, durante il normale funzionamento del telo, è sufficiente premere **STOP** (circa 0,5"; per **due volte** se il telo è in movimento, **una sola volta** se il telo è fermo).



8.3 Cancellazione della posizione preferita

Portare il telo alla posizione intermedia.

Premere il tasto **STOP** (circa 5") fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU', indicando che l'operatore ha cancellato la posizione preferita.



9. PROCEDURE DI RESET E/O SOSTITUZIONE DEL TELECOMANDO

Procedura per rimuovere un trasmettitore guasto senza modificare i finecorsa o cancellare completamente la memoria dell'operatore.
Effettuare un doppio taglio dell'alimentazione come riportato nella seguente procedura:

- 1) Motore alimentato
- 2) Togliere corrente per circa 2"
- 3) Ridare corrente per un tempo compreso tra 5" e 15"
- 4) Togliere corrente per circa 2"
- 5) Ridare corrente

Se l'ultimo comando dato era un ordine di salita, il telo scende per circa 5". Se l'ultimo comando dato era un ordine di discesa, il telo sale per circa 5", indicando che l'operatore è entrato in modalità di apprendimento per **2 minuti**.

Durante questo periodo è possibile:

Tornare alla modalità operativa precedente al taglio di corrente.

Premere **STOP** (circa 0,5") di un trasmettitore già memorizzato fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU', indicando che l'operatore è uscito dalla modalità di apprendimento.

Assegnare un nuovo trasmettitore

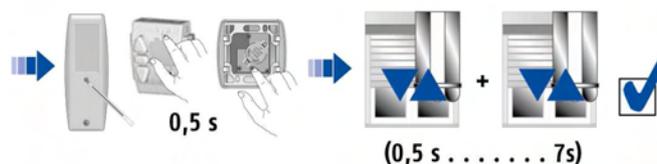
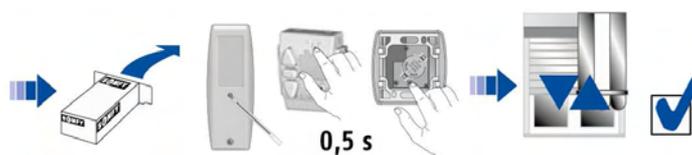
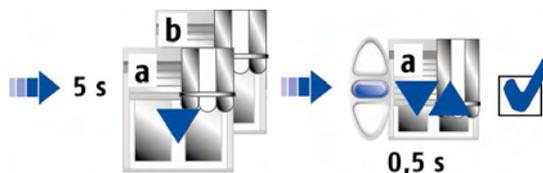
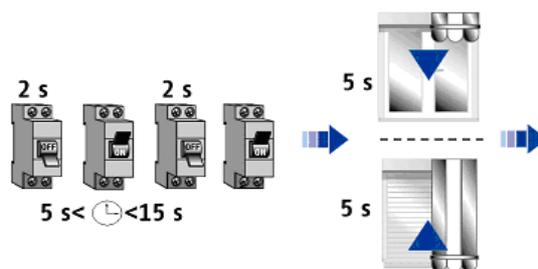
Premere il tasto **PROG** (circa 0,5") del nuovo trasmettitore che si vuole configurare. Il telo si muove brevemente, in salita e in discesa, indicando che ha cancellato gli indirizzi dei trasmettitori già configurati, eccetto quello dei *Sensori RTS*, ha memorizzato il codice del nuovo trasmettitore ed è uscito dalla modalità di apprendimento.

(INIS RT: rimuovere la batteria dal trasmettitore, premere brevemente il pulsante di comando del trasmettitore, inserire nuovamente la batteria, premere ancora il pulsante di comando del trasmettitore fino a che il telo si muove brevemente SU e GIU', indicando che il motore ha memorizzato il codice del nuovo trasmettitore).

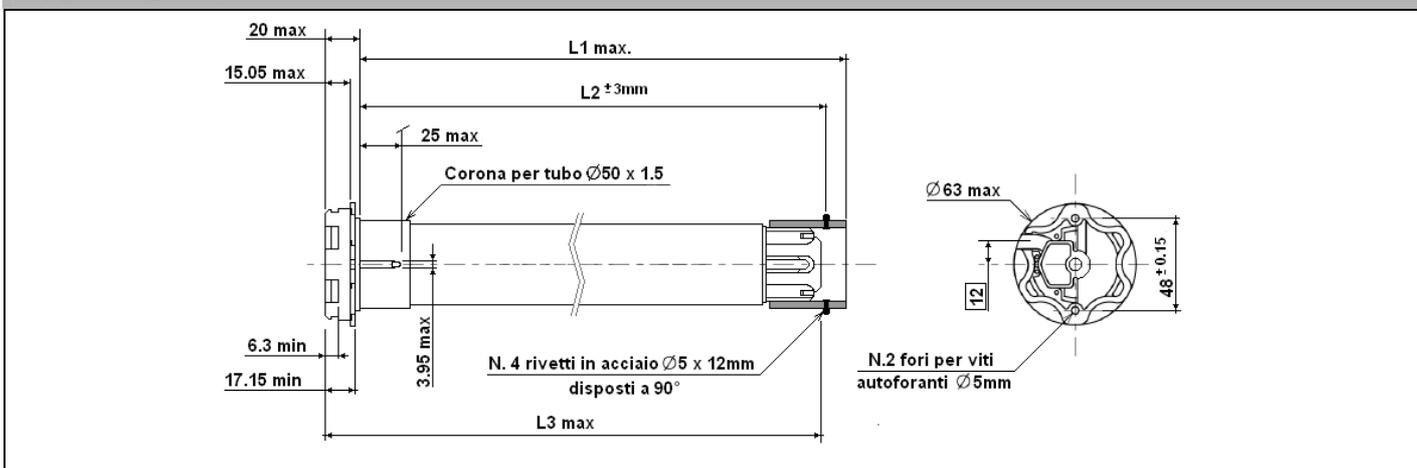
Cancellare completamente la memoria dell'operatore.

Premere il tasto **PROG** di un trasmettitore per circa 7", il telo si muove brevemente, in salita ed in discesa **per 2 volte**, indicando che tutti i codici dei trasmettitori e dei sensori RTS sono stati rimossi; anche le impostazioni dei finecorsa sono cancellate.

L'operatore è pronto per essere completamente riconfigurato (vedere dal paragrafo 5.1).



10. DATI TECNICI



Operatore	Coppia Nominale (Nm)	Velocità Nominale (rpm)	L1 max (mm)	L2 (dist. di rivettaggio) (±3mm)	L3 max (mm)	Potenza assorbita (W)	Peso (kg)
NEW ALTUS 50 RTS 6/17	6	17	605	590	613	90	1.85
NEW ALTUS 50 RTS 6/32	6	32	655	640	663	120	2.21
NEW ALTUS 50 RTS 6/54	6	54	655	640	663	160	2.38
NEW ALTUS 50 RTS 10/17	10	17	655	640	663	120	1.98
NEW ALTUS 50 RTS 10/32	10	32	655	640	663	160	2.21
NEW ALTUS 50 RTS 15/17	15	17	655	640	663	140	2.12
NEW ALTUS 50 RTS 20/17	20	17	655	640	663	160	2.22
NEW ALTUS 50 RTS 25/17	25	17	655	640	663	170	2.34
NEW ALTUS 50 RTS 30/17	30	17	675	660	683	240	2.50
NEW ALTUS 50 RTS 35/17	35	17	675	660	683	240	2.56
NEW ALTUS 50 RTS 40/17	40	17	745	730	753	270	2.85
NEW ALTUS 50 RTS 50/12	50	12	675	660	683	240	2.58

Somfy Italia s.r.l. si riserva il diritto di apportare, in ogni momento e senza obbligo di preavviso, modifiche alle caratteristiche tecniche dei prodotti, al fine di migliorarne ulteriormente le prestazioni.