

OXIMO RTS

OXIMO RTS

Applicazioni

Somfy ha sviluppato l'Oximo RTS per poter essere compatibile con tutti i tipi di tapparelle presenti sul mercato. Le regolazioni ed il funzionamento dipenderà principalmente dagli accessori utilizzati sulla tapparella.

Analisi continua della coppia :

La migliore garanzia... per aumentare la vita della tapparella

L'analisi continua della coppia utilizzata verifica la variazione della coppia meccanica fornita dal motore Oximo RTS. Questa funzione è integrata nel Somfy Drive Control™.

Questo dispositivo consente di :

- fermare la tapparella
 - quando il sistema regola automaticamente l'finecorsa.
 - in caso di ostacolo in discesa.
 - in caso di blocco per ghiaccio o blocco dell'ultima stecca (catenaccioli), in salita.
- Accettare l'invecchiamento della tapparella che comporta maggiori attriti nello scorrimento.



Operatore universale

Cassonetti prefabbricati



Rinnovamento



Combinati finestra cassonetto



Il motore Oximo è equipaggiato con il Somfy Drive Control™, che consente :

- La protezione del telo in salita, in caso di ghiaccio o blocco dell'ultima stecca .
- Scarico della pressione sul telo in caso di blocco per ostacolo (cintini rigidi o blocchi antieffrazione).



Somfy Drive Control™



Protezione della tapparella

Oximo RTS utilizza il ricevitore RTS che consente di :

- Effettuare tutte le regolazioni da telecomando.
- Azionare il motore da telecomando.
- Ottenere la compatibilità del motore con il sensore Soliris RTS.

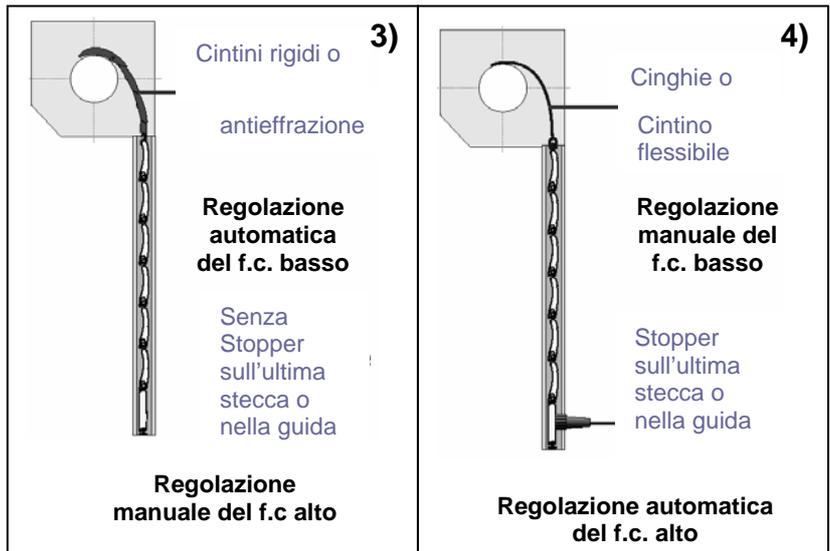
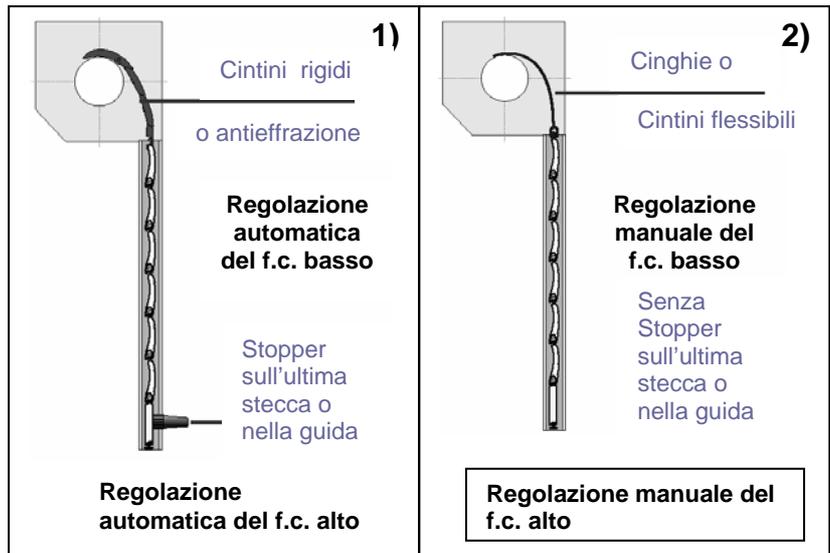


Radio Technology Somfy™

Regolazioni

Le regolazioni dipendono dagli accessori utilizzati sulla tapparella:

- Fissaggio del telo con cinghie o cintini flessibili : regolazione manuale del finecorsa basso.
- Fissaggio del telo con cintino f.c.rigido o antieffrazione : regolazione automatica del finecorsa basso.
- Stopper sull'ultima stecca non presente : regolazione manuale del finecorsa alto tramite telecomando.
- Stopper sull'ultima stecca : regolazione automatica del finecorsa alto.



La regolazione dei finecorsa viene effettuata con i telecomandi a 3 pulsanti (consultare il paragrafo "Installazione e Regolazioni").

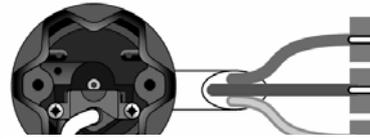


Installazione e Regolazioni dell'Oximo RTS

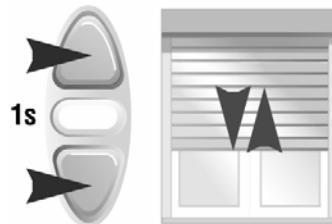
Dalla fabbrica, il motore Oximo RTS non risponde a nessun telecomando, quindi è necessario iniziare con una pre-regolazione utilizzando un telecomando a 3 pulsanti .

Pre-registrazione di un telecomando RTS

Dopo il collegamento dell'Oximo RTS all'alimentazione, premere simultaneamente i pulsanti Salita (▲) e Discesa (▼) del telecomando, fino a che il motore conferma la ricezione del comando con un breve movimento su e giù..



Alimentare un solo operatore alla volta



Breve movimento



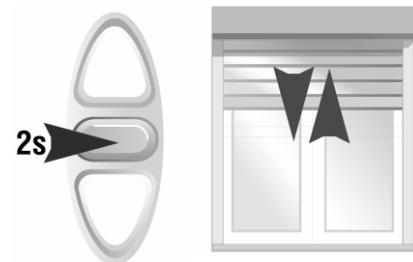
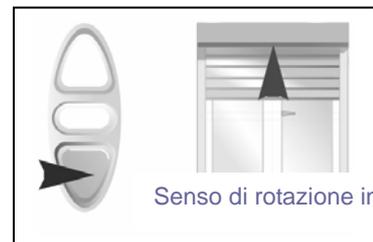
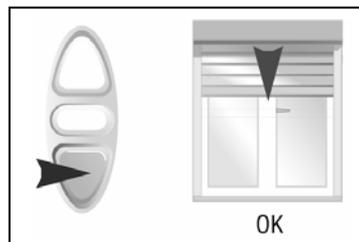
Durante la pre-registrazione del telecomando, collegare all'alimentazione un solo operatore alla volta.

Controllo del senso di rotazione

Controllare il senso di rotazione del motore... se gira in senso opposto rispetto al comando dato :

Premere lo Stop (■) fino ad ottenere un breve movimento su e giù di conferma (circa 2 secondi).

Il senso di rotazione del motore è stato modificato.



Breve movimento

Regolazione di una tapparella fornita di :

Cintini rigidi

(o antieffrazione) e **Stopper**
(sull'ultima stecca o nelle guide)

La tapparella si fermerà automaticamente al f.c. alto, rilevando lo sforzo degli stopper sul bordo inferiore del cassonetto e tramite i cintini rigidi o i blocchi antieffrazione fermerà il motore al fine corsa basso ottimale.

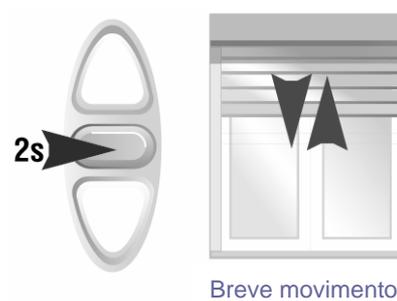
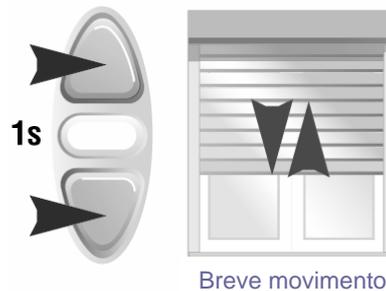
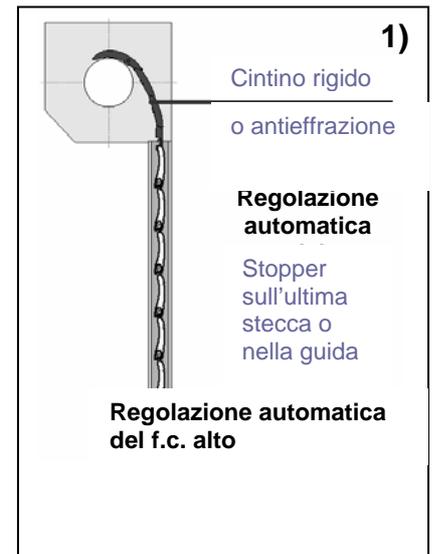
Per poter programmare l'Oximo RTS in modo che funzioni in automatico, eseguire la seguente operazione:

Premere simultaneamente I pulsanti di Salita (▲) e di Discesa (▼) fino ad ottenere il breve movimento della tapparella .

Premere lo Stop (■) del telecomando fino ad ottenere il breve movimento di conferma (circa 2 secondi).

Caratteristica di funzionamento :

- Riaggiustamento automatico dei f.c. alto e basso ogni 56 cicli o dopo un taglio di alimentazione



Regolazione di una tapparella fornita di :

Cinghie (o cintini flessibili) e **Senza Stopper** (sull'ultima stecca o nella guida).

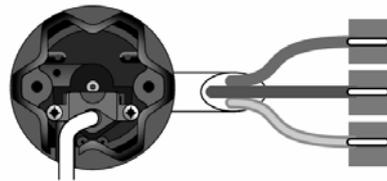
i Non è importante da quale f.c. iniziare la regolazione .

Regolazione del f.c. basso
Portare il telo fino al punto desiderato.

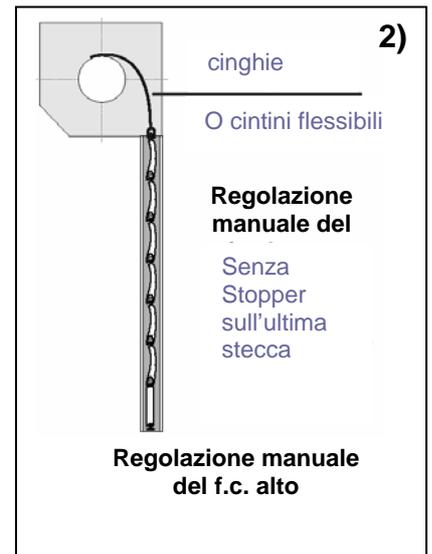
Regolare meglio, se necessario, tramite I pulsanti del telecomando di Salita (▲) e Discesa (▼) .

Premere simultaneamente il pulsante di Stop (■) e Salita (▲) del telecomando fino a quando la tapparella si muove in salita, quindi rilasciare i pulsanti.

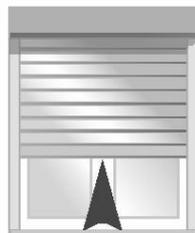
Premere lo Stop (■) prima che il telo raggiunga il punto massimo della sua corsa.



Alimentare un solo operatore per volta



Regolare se necessario



Regolazione del finecorsa alto

Portare il telo alla posizione di finecorsa alto.

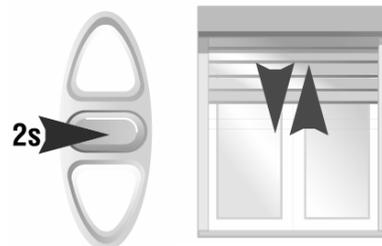
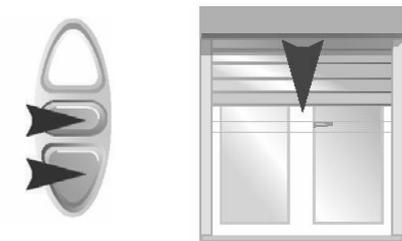
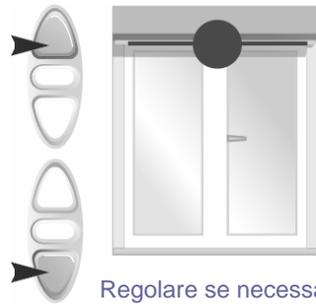
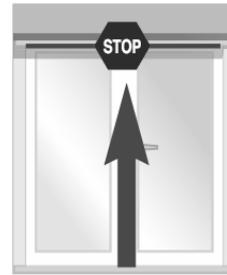
Regolare meglio, se necessario, il punto desiderato tramite i pulsanti del telecomando Salita (▲) e Discesa (▼).

Premere simultaneamente i pulsanti di Stop (■) e Discesa (▼) del telecomando fino a quando la tapparella si muove in discesa, quindi rilasciare i pulsanti.

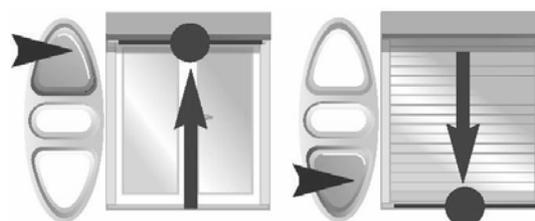
Premere il pulsante di Stop (■) durante il movimento del motore.

Premere il pulsante di Stop (■) fino a vedere il breve movimento di conferma (dopo circa 2 secondi).

Controllare la corretta regolazione dei finecorsa prima di memorizzare il telecomando.



Breve movimento



Regolazione di una
tapparella fornita di :

Cintino rigido
(o antieffrazione) e
Senza Stopper

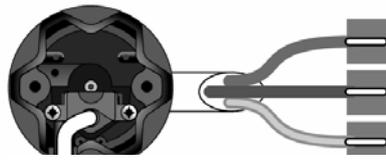
**Regolazione della posizione di
f.c. alto**

Per ottenere questa regolazione, la
tapparella deve essere in questa
posizione.

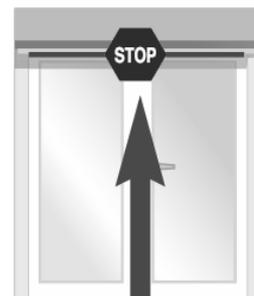
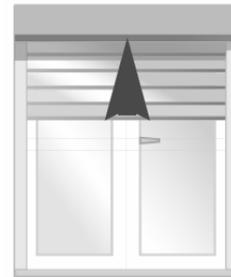
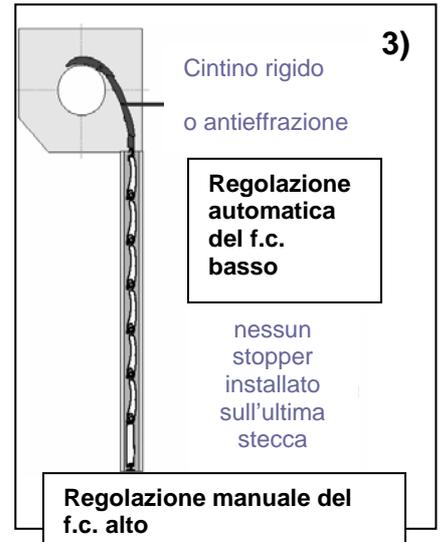
Premere il pulsante Salita (▲) fino a
che la tapparella arrivi al punto alto
desiderato.

Rilasciare il pulsante (▲) per fermarla

Regolare, se necessario, tramite i
pulsanti (▲) e (▼) per arrivare alla
posizione voluta



Alimentare un solo operatore
per volta



Regolare se necessario

Regolazione del f.c. basso

In effetti la tapparella si fermerà automaticamente al f.c. basso, appena il motore rileverà la forza applicata tramite i cintini rigidi o gli antieffrazione.

Per poter far funzionare l'Oximo RTS in questo modo semi-automatico operare come segue:

Premere simultaneamente il pulsante Stop (■) e Discesa (▼) del telecomando fino a che la tapparella parte in discesa, quindi rilasciare il pulsante.

Premere il pulsante Stop (■) durante il movimento di discesa.

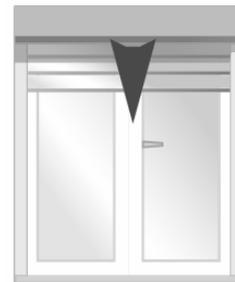
i Con i cintini rigidi o i blocchi antieffrazione è possibile lasciare che il sistema si blocchi automaticamente alla posizione di f.c. basso.

Premere lo Stop (■) del telecomando fino al movimento di conferma della tapparella (dopo circa 2 secondi).

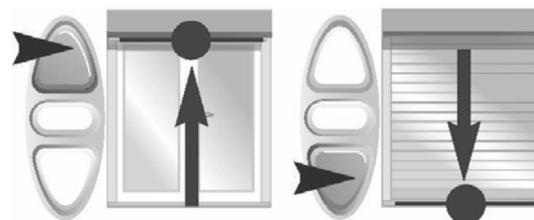
Controllare la regolazione dei f.c. prima di memorizzare il telecomando.

Caratteristiche di funzionamento :

- Riaggiustamento automatico del f.c. basso ogni 56 cicli o dopo un taglio di alimentazione.



Breve movimento



Regolazione di una tapparella fornita di :

Cinghie (o cintini metallici) e **Stopper**.

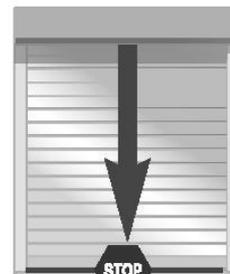
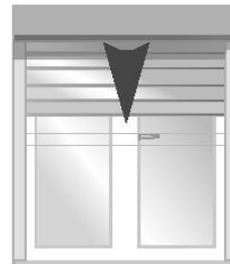
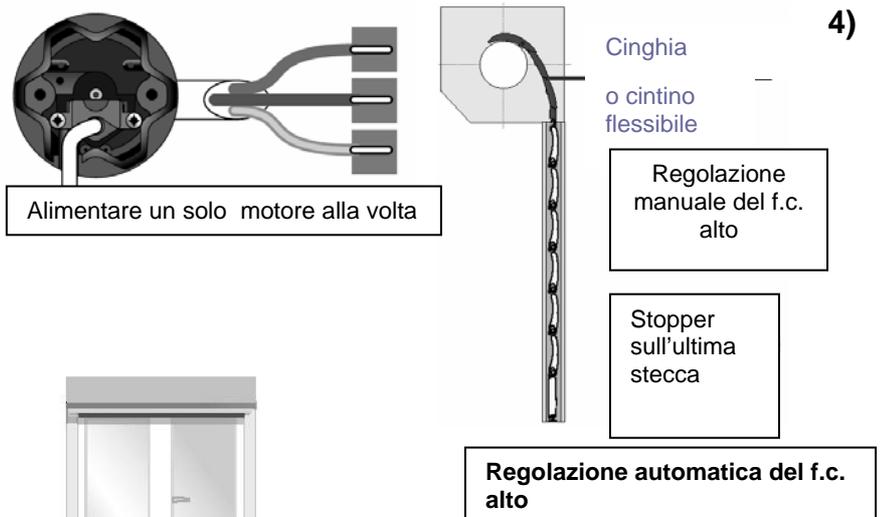
Regolazione della posizione di f.c. basso

Per ottenere questa regolazione, la tapparella deve essere posizionata come da figura.

Premere il pulsante Discesa (▼) fino a che il telo arriva alla posizione di f.c. basso voluta.

Rilasciare il pulsante (▼) quando il telo arriva alla posizione bassa voluta.

Regolare, se necessario, con i pulsanti Salita (▲) e Discesa (▼).



Regolare se necessario

Regolazione del f.c. alto

La tapparella si fermerà automaticamente al punto di f.c. alto, rilevando la forza applicata dagli stopper sulla parte inferiore del cassonetto.

Devono essere effettuate le seguenti operazioni per preparare il funzionamento dell' Oximo RTS al funzionamento semi-automatico:

Premere simultaneamente Stop (■) e Salita (▲) fino a che la tapparella parta in salita, quindi rilasciare entrambi i pulsanti.

Premere il pulsante di Stop (■) durante il movimento.

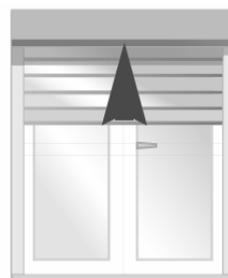
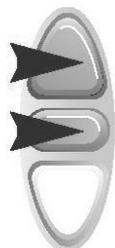
i Si può anche lasciare fermare il telo automaticamente tramite gli stopper

Premere lo Stop (■) del telecomando fino ad ottenere il movimento breve (circa 2 secondi).

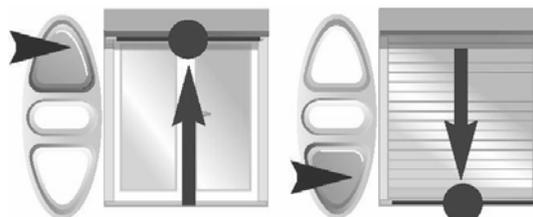
Controllare la registrazione dei f.c. prima di memorizzare il telecomando.

Caratteristiche di funzionamento :

- Riaggiustamento automatico del f.c. alto ogni 56 cicli o dopo un taglio di alimentazione.



Breve movimento



Memorizzazione di un telecomando

La memorizzazione di un telecomando su un Oximo RTS è possibile solo dopo aver regolato i finecorsa.

Memorizzazione del telecomando pre-registrato

Premere il tasto di programmazione del telecomando, fino al breve movimento del telo.

Il telecomando pre-registrato è ora memorizzato.

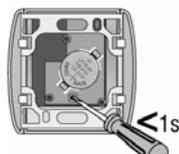
Registrazione di un altro telecomando RTS, diverso da quello pre-registrato

Staccare la tensione all'operatore, quindi premere il pulsante **Prog** del nuovo trasmettitore. La tapparella effettuerà un breve movimento. Il nuovo telecomando è stato memorizzato.

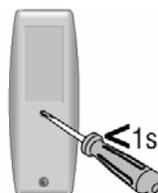


E' indispensabile memorizzare per primo il telecomando utilizzato per la regolazione dei f.c.

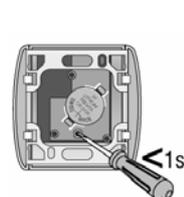
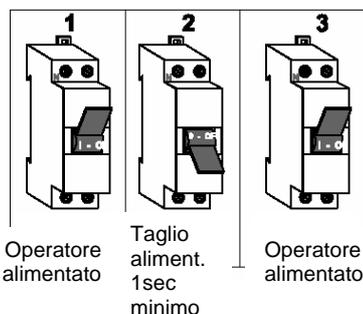
Telecomando pre-registrato



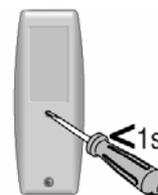
Vista posteriore del Centralis



Vista posteriore del Telis



Vista posteriore del Centralis



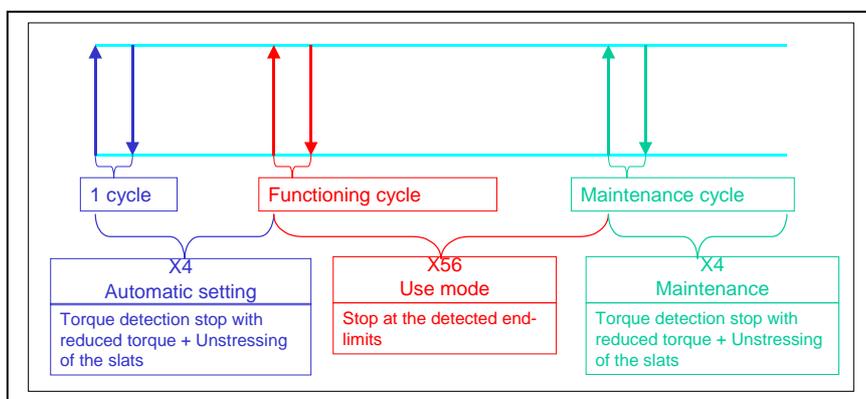
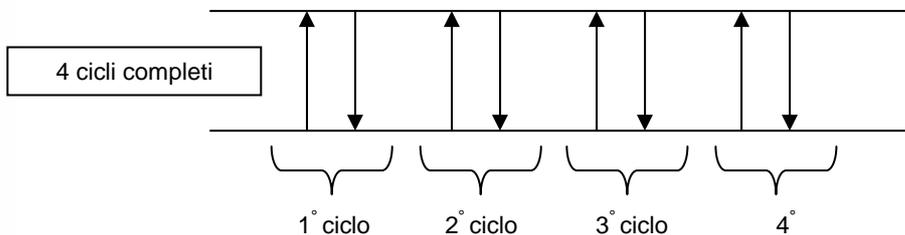
Vista posteriore del Telis



Cicli di controllo della regolazione automatica

Per le tapparelle che operano con le regolazioni automatiche o semi-automatiche, I primi 4 cicli consentono di controllare la precisione di regolazione dei f.c. regolati automaticamente.

L'operatore Oximo RTS riaggiusterà i f.c. automatici ogni 56 cicli, oppure dopo un taglio di alimentazione.



Ottimizzazione dei f.c. manuali

Qualche volta è necessario ottimizzare le regolazioni già effettuate dei f.c., specialmente quando sono state realizzate in fabbrica.

Modifica del f.c. basso

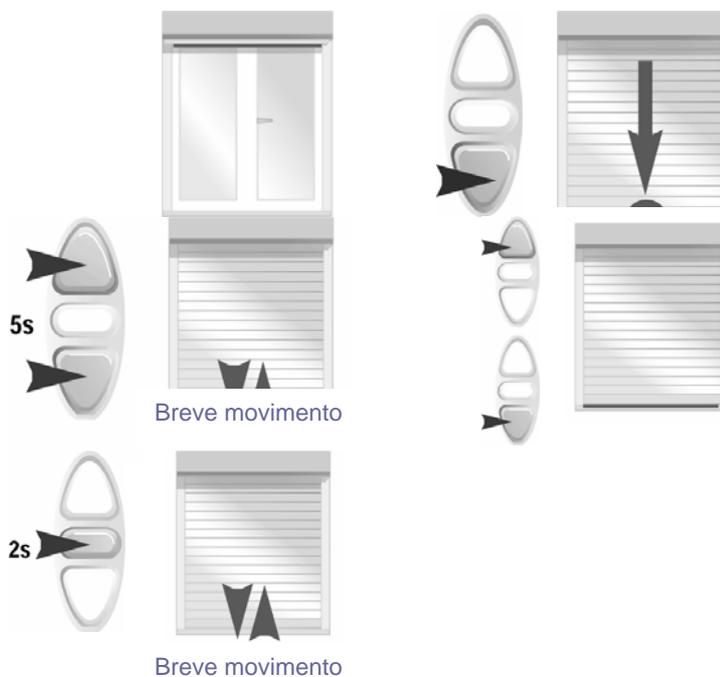
La tapparella deve essere posizionata in alto.

Premere il pulsante Discesa (▼), lasciare che la tapparella vada al f.c. basso.

Premere simultaneamente Salita (▲) e Discesa (▼), fino al breve movimento del telo.

Regolare la nuova posizione di f.c. basso, con i pulsanti Salita (▲) e Discesa (▼).

Memorizzare questo nuovo f.c. premendo il pulsante di Stop (■) (circa 2 secondi), fino a vedere il breve movimento.



Modifica del f.c. alto

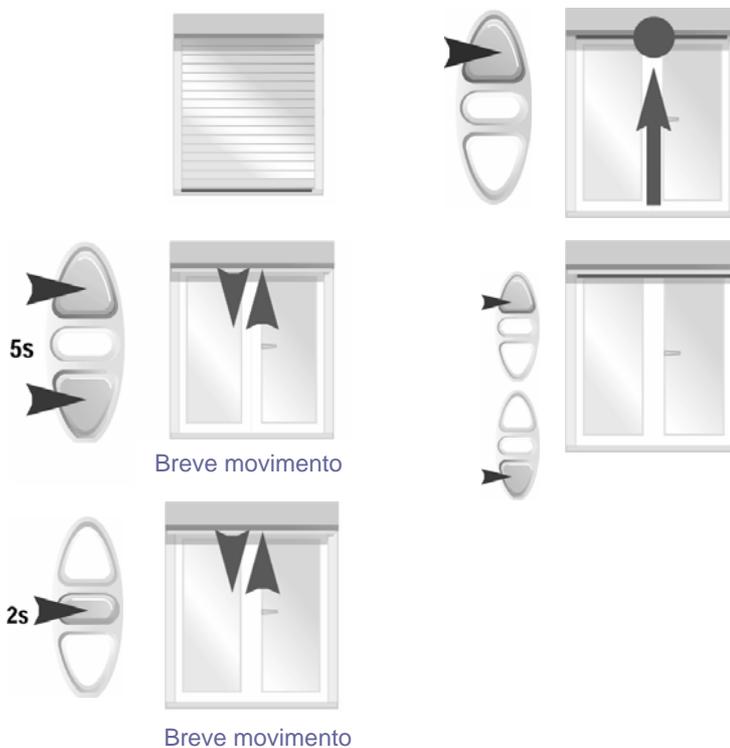
Al tapparella deve essere posizionata in basso.

Premere il pulsante Salita (▲), lasciare che la tapparella vada al f.c. alto.

Premere simultaneamente Salita (▲) e Discesa (▼) fino al breve movimento del telo.

Regolare la nuova posizione di f.c. alto, con i pulsanti Salita (▲) e Discesa (▼).

Memorizzare questo nuovo f.c. premendo il pulsante di Stop (■) (circa 2 secondi), fino a vedere il breve movimento.



Posizione favorita

La posizione intermedia consente di programmare la posizione favorita scelta dall'utente.

Regolazione o modifica della posizione favorita

La tapparella deve essere posizionata in alto.

Premere il pulsante Discesa (▼) del telecomando.

Premere il pulsante Stop (■) del telecomando quando il telo raggiunge la posizione favorita.

Memorizzare questa posizione premendo il pulsante di Stop (■) fino al movimento breve di conferma (dopo 5 secondi).

Utilizzo della posizione favorita

La posizione favorita può essere raggiunta da qualsiasi posizione del telo.

Quando la tapparella è ferma, premere il pulsante di Stop (■).

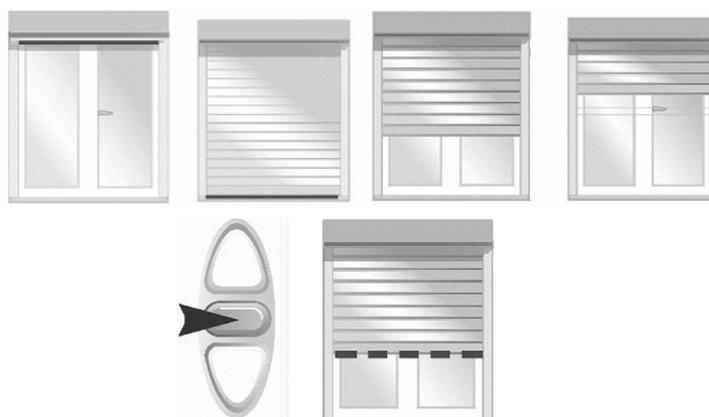
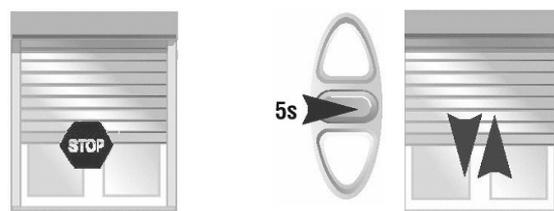
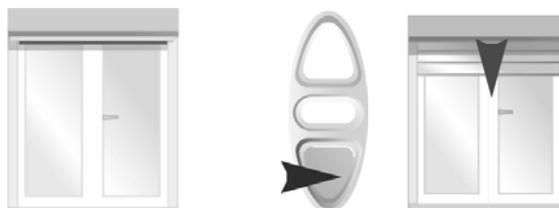
Cancellazione della posizione favorita

La posizione favorita può essere completamente cancellata.

A tapparella ferma, premere il pulsante Stop (■), in modo che la tapparella raggiunga la posizione favorita impostata.

Cancellare la posizione premendo il pulsante di Stop (■) per 5 secondi, fino al breve movimento di conferma.

 La posizione favorita impostata in fabbrica apre le stecche della tapparella per consentire ventilazione e luce.



Protezione della tapparella

La protezione della tapparella ha funzionalità differenti in funzione della posizione dell'ultima stecca: vicina al f.c basso, alla posizione centrale o al f.c. alto.

L'operatore Oximo RTS definisce 3 differenti zone, in funzione dei finecorsa impostati.

Z1: è la zona bassa tra il f.c. basso e 2 secondi prima di esso.

Z2: è la distanza tra le zone Z3 e Z1.

Z3: è la zona alta che corrisponde al movimento dell'ultima stecca per un giro a partire dal f.c. alto.

Se l'ostacolo si trova nelle zone Z1 o Z3 durante il movimento di discesa:

- Stop del telo ed allentamento della pressione sulle stecche.
- E' impossibile dare un'ulteriore ordine di discesa senza prima averne dato uno di salita.

Se l'ostacolo si trova nelle zone Z1 o Z3 durante il movimento di salita:

- Stop del telo ed allentamento della pressione sulle stecche.
- E' impossibile dare un'ulteriore ordine di salita senza prima averne dato uno di discesa.

Se l'ostacolo si trova nella zona Z2 durante il movimento in discesa:

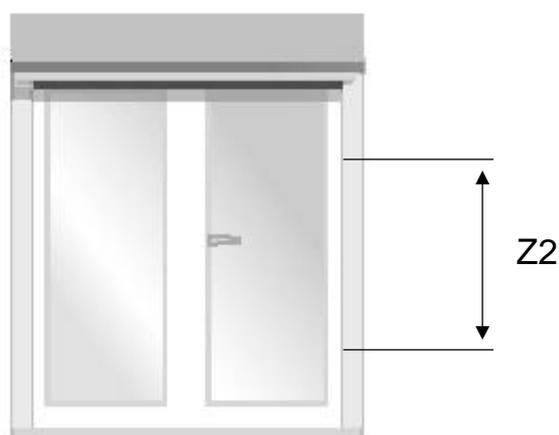
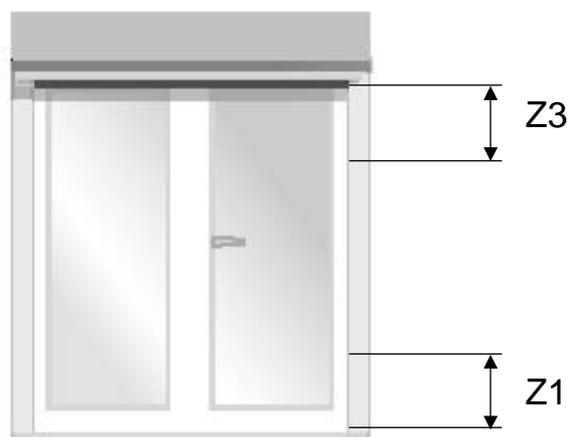
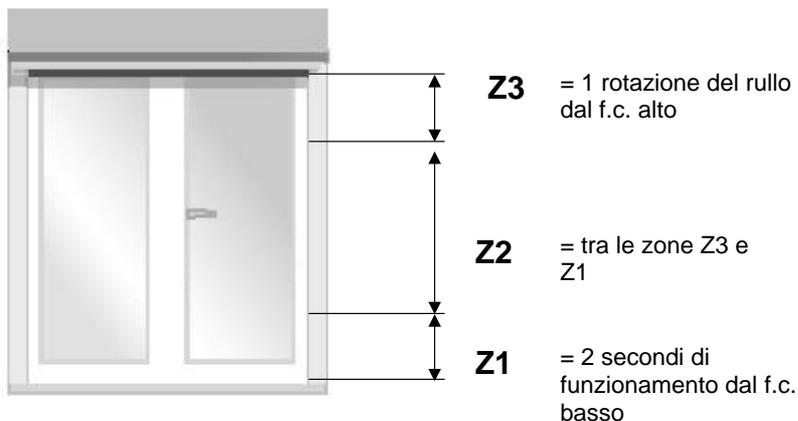
- Stop del telo.
- Risalita del telo fino a 1 giro dal f.c. alto.

Se l'ostacolo si trova nella zona Z2 durante il movimento in salita:

- Stop del telo ed allentamento della pressione sulle stecche.
- E' impossibile dare un'ulteriore ordine di salita senza prima averne dato uno di discesa.



Per far in modo che la funzione sia operativa durante la discesa, è necessario che la tapparella sia dotata di antieffrazione o cintini rigidi.



Utilizzo di un sensore Soliris RTS

E' possibile registrare un sensore Soliris RTS su uno o più Oximo RTS.

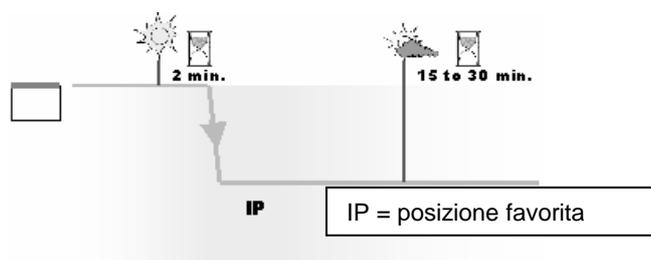
Il sensore RTS utilizza soltanto la funzione Sole. Consente alla tapparella di andare automaticamente alla posizione favorita quando viene rilevata la presenza del sole.

La reazione della tapparella agli ordini del sensore del sole dipende dalla sua posizione iniziale.

La tapparella è al f.c. alto

La tapparella scende alla posizione favorita dopo 2 minuti dalla comparsa del sole.

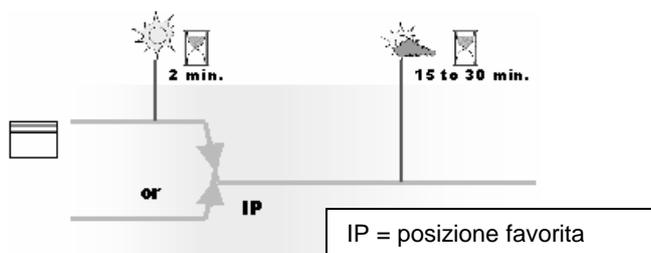
La tapparella rimane alla posizione favorita quando il sole scompare.



La tapparella è tra i finecorsa

La tapparella va alla posizione favorita dopo 2 minuti dalla comparsa del sole.

La tapparella rimane alla posizione favorita quando il sole scompare.



La tapparella è al finecorsa basso

La tapparella rimane nella posizione di f.c. basso.



Gli ordini del sensore Soliris RTS hanno la priorità

Se l'operatore Oximo riceve un comando manuale che "disturba" quello del sensore Soliris RTS, la tapparella seguirà il comando dato ma poi si riporterà alla posizione favorita.

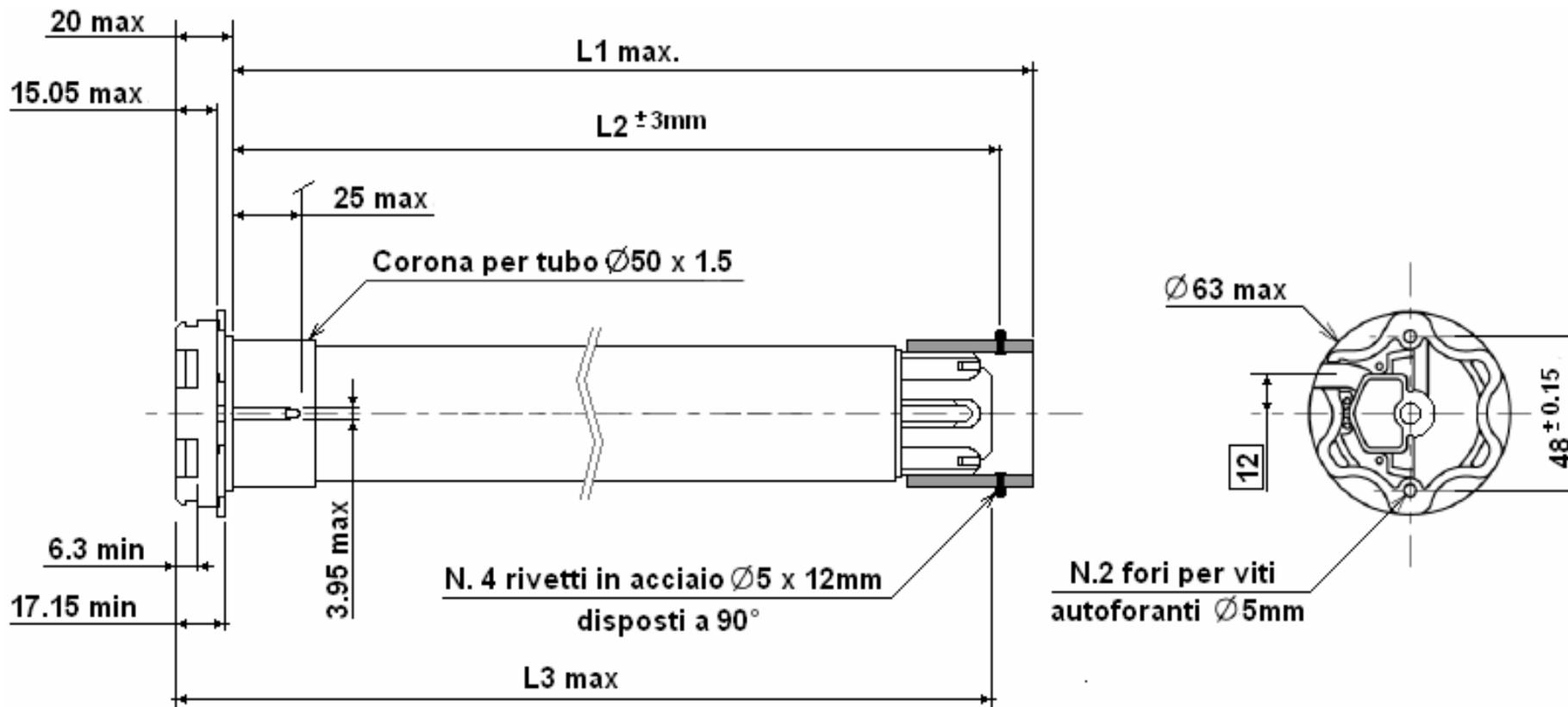


Tipo di testa	Testa a stella
Tensione nominale	230 Vac
Tensione min e max	205 – 255 Vac
Frequenza	50 Hz
Tempo di intervento della termica	4 minuti
Numero di cavi del motore	3
Sezione dei cavi	0.75 mm ²
Fine corsa	Elettronico
Regolazione dei fincorsa	Automatica – Semi automatica – Manuale del trasmettitore RTS
Capacità della gabbia fincorsa	200 giri*
Precisione della gabbia fincorsa	< ± 3°*
Indice di protezione	IP 44
Compatibilità degli accessori	Disegno n° 206810: Viti di fissaggio LT50 Disegno n° 206821: Interfaccia Ruota LT50 Disegno n° 206822: Interfaccia Corona LT50 Disegno n° 206823: Testa a stella LT50 PA/PS
Radio frequenza	433.42 MHz
Sicurezza	Rolling code con 16 milioni di combinazioni differenti
Capacità di memorizzazione	12 codici identificativi di altrettanti trasmettitori RTS più 3 sensori-trasmettitori SUNIS RTS
Antenna	Integrata
Range	200 metri in spazio libero e 20 metri in casa oltrepassando anche due muri maestri
Protezione della tapparella	In salita e in discesa
Compatibilità elettromagnetica	CEI 1000-4-2 8 Kv minimo CEI 1000-4-3 livello III CEI 1000-4-4 livello III
Standard	IETS 300-220*
Diametro minimo del tubo	50 x 1.5 mm
Temperatura	Uso normale : da -10°C a +40°C Uso eccezionale (20% della durata media del motore ed in modo non continuativo) : da -20°C a + 70°C
Livello di rumorosità	Misurazioni SOMFY (solo per informazione). Massimo valore registrabile: in avvolgimento per 10 secondi.

OPERATORE	Coppia Nominale (Nm)	Velocità Nominale (rpm)	L1 (mm)	L2 (±3 mm) (mm)	L3 (mm)	Tubo (mm)	Potenza Assorbita (W)	Corrente Assorbita (A)	Termica (°C)	Freno	Peso (kg)	Rumore (dBA)
OXIMO RTS 6/17	6	17	605	590	613	540	90	0.45	140	sliding	1.72	47
OXIMO RTS 10/17	10	17	655	640	663	590	120	0.5	140	sliding	1.85	47
OXIMO RTS 15/17	15	17	655	640	663	590	140	0.65	150	sliding	1.95	50
OXIMO RTS 20/17	20	17	655	640	663	590	160	0.75	150	sliding	2.15	53
OXIMO RTS 30/17	30	17	675	660	683	610	240	1.1	150	sliding	2.55	55
OXIMO RTS 40/17	40	17	745	730	753	680	270	1.2	140	coil brake	2.8	57

CABLAGGIO	Neutro	Blu
	Fase	Marrone
	Terra	Giallo/Verde

	<u>durante la programmazione</u>	<u>a programmazione chiusa</u>
Assegnazione del telecomando:	Premere contemporaneamente i tasti SALITA e DISCESA del trasmettitore per 2" dopo aver alimentato il motore	---
Inversione del senso di rotazione:	Premere il tasto STOP del trasmettitore per 2"	Portare il telo in una posizione che NON sia quella di finecorsa, premere e mantenere premuto SALITA e DISCESA contemporaneamente fino a che la serranda si muove su e giù. Entro 5 sec. tenere premuto il tasto di STOP fino a che il telo si muove su e giù. La rotazione risulta invertita.(oct.08)
Regolazione dei finecorsa manuale:	Portare la tapparella fino al punto di finecorsa alto mantenendo premuto il tasto SALITA. Premere contemporaneamente i tasti STOP e DISCESA per più di 2". La tapparella scende e quando raggiunge il punto di finecorsa basso voluto, premere STOP. Premere contemporaneamente STOP e SALITA per più di 2". La tapparella sale e raggiunge il finecorsa alto. Per memorizzare i finecorsa, premere il tasto STOP per più di 2" fino a che la tapparella si muove brevemente in salita e discesa e poi il pulsante PROG del trasmettitore per più di 1".	---
Cancellazione completa della memoria:	Doppio taglio dell'alimentazione (motore alimentato – tagliare alimentazione per circa 2" – ridare tensione per un tempo compreso tra 5" e 15" – tagliare alimentazione per circa 2" – ridare tensione). Se a finecorsa, la tapparella compie un movimento "su e giù", in una qualsiasi altra posizione il movimento è di 5" in salita oppure in discesa. Premere per più di 7" il tasto PROG del trasmettitore. La tapparella si muove per 2 volte in salita e discesa. La memoria dell'operatore è stata completamente cancellata.	

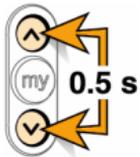


Motore con ricevitore radio integrato e finecorsa elettronici

Scegliere la procedura di programmazione più adatta alle vostre esigenze.

1) Programmazione semplificata per operatore NUOVO (memoria completamente vuota)

1.1) Pre-registrare il trasmettitore



Alimentare il motore.

Premere contemporaneamente **SALITA e DISCESA** fino a che la tapparella si muove su e giù.



1.2) Invertire il senso di rotazione



Verificare la rotazione. Se non è corretta, premere **STOP(my)** fino a che la tapparella si muove su e giù.



1.3) Regolare i finecorsa



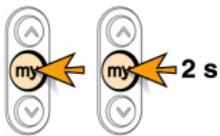
Finecorsa basso

Raggiungere il finecorsa basso desiderato, quindi premere **SALITA e STOP(my)** fino a che la tapparella si muove in salita.



Finecorsa alto

Raggiunto il finecorsa alto desiderato premere **STOP**, quindi premere **DISCESA e STOP(my)** fino a che la tapparella si muove in discesa.

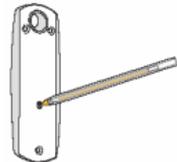


Memorizzazione dei finecorsa

Fermare la tapparella premendo **STOP(my)**, quindi premere **STOP(my)** fino a che la tapparella si muove su e giù.



1.4) Memorizzare il trasmettitore (termine della programmazione)

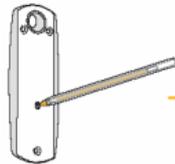
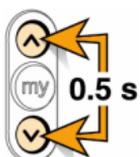


Premere il tasto **PROG**, fino a che la tapparella si muove su e giù. La programmazione è chiusa.



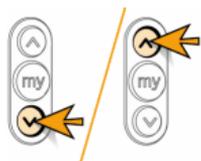
2) Programmazione semplificata per operatore già programmato in fabbrica (trasmettitore non assegnato)

Se alimentando il motore, questo compie un movimento di salita e discesa occorre seguire SOLO i punti 1.1 e 1.4.

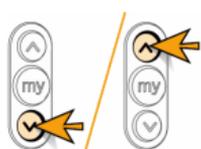


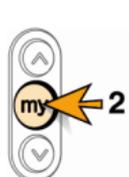
3) Programmazione semplificata per ottimizzazione dei finecorsa

Quando il motore è stato memorizzato in modo definitivo è comunque possibile modificare i finecorsa tramite la seguente procedura:

 **Raggiungere il finecorsa**
Premere **SALITA** o **DISCESA** e raggiungere il finecorsa che si vuole modificare

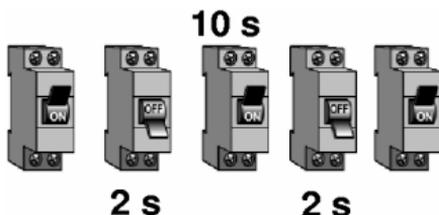
 **Aprire la programmazione**
Mantenere premuto **SALITA** e **DISCESA** (circa 5 sec.) fino a che la tapparella si muove su e giù.

 **Modificare il finecorsa**
Premere **SALITA** o **DISCESA** fino a raggiungere la nuova posizione desiderata.

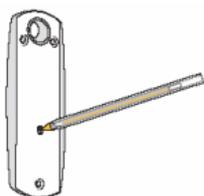
 **Confermare il nuovo finecorsa**
Mantenere premuto **STOP(my)** per circa 2 sec. fino a che la tapparella si muove su e giù. La nuova posizione è stata memorizzata.

Procedura di cancellazione della memoria dell'operatore

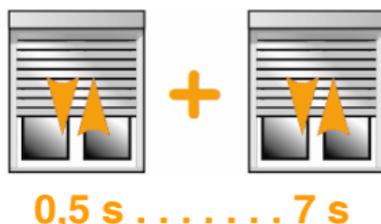
- Motore alimentato.
- Togliere tensione per 2 sec.
- Ridare tensione per 10 sec.
- Togliere tensione per 2 sec.
- Ridare tensione.



Se il telo si trova in posizione di finecorsa(alto o basso) il motore si muoverà "su e giù"; in una qualsiasi altra posizione il telo si muoverà per 5 sec.(in salita oppure in discesa).



Premere e mantenere premuto il tasto **PROG** per circa 7 sec., fino a che la tapparella si muove per 2 volte su e giù.



La memoria dell'operatore è **completamente vuota**.



Somfy dichiara che il dispositivo è conforme ai requisiti fondamentali ed alle altre disposizioni previste dalla direttiva 1999/5/EC. La dichiarazione di conformità è disponibile a richiesta. Utilizzabile in EU. 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.



Operatore OXIMO RTS

Operatori con ricevitore radio integrato e finecorsa elettronici



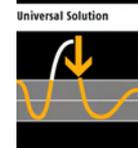
1. DESCRIZIONE

OXIMO RTS è un operatore con ricevitore radio integrato e finecorsa elettronici, per la movimentazione di tapparelle. Tutti gli operatori **OXIMO RTS** sono marcati CE e sono conformi alle normative di costruzione prodotto **EN 13 659, EN 13 561 e EN 13120**.



L'operatore **OXIMO RTS** può essere integrato in qualsiasi tipo di cassonetto, a tunnel o monoblocco o utilizzato nelle ristrutturazioni.

OXIMO RTS è equipaggiato con **Somfy Drive Control™** il quale analizza in modo permanente il livello di coppia del motore per una protezione costante del telo.



Le caratteristiche di funzionamento e di regolazione dell' operatore **OXIMO RTS** possono variare in funzione del tipo di accessori utilizzati sulla tapparella e sono:

- Regolazione dei finecorsa elettronici direttamente dal telecomando in modalità manuale, automatica o semiautomatica (**vedi par. 5**)
- Controllo automatico mensile (ogni 56 cicli di funzionamento o dopo un taglio di corrente) dello stato dei finecorsa (**solo con regolazione automatica o semiautomatica**), adattando il ciclo di funzionamento all'invecchiamento del telo
- Protezione del telo in salita in caso di gelo o catenaccioli inseriti
- Protezione del telo in discesa in presenza di ostacolo (**solo con ruota ABS montata**)
- Ottimizzazione dei finecorsa a programmazione ultimata (**vedi par. 6**)
- Posizione preferita **my** (**vedi par. 8**).
- Funzione "SUN" (**solo in abbinamento con sensore SUNIS RTS**) (**vedi par. 9**)



L'operatore **OXIMO RTS** è compatibile con:

- tutti gli accessori meccanici della gamma LT 50 HiPro, tutti i cintini morbidi o rigidi, blocchi antieffrazione e stoppers
- tutti i trasmettitori e gli automatismi della gamma **RTS** e il sensore **SUNIS RTS**

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

Nella memoria dell' operatore **OXIMO RTS** possono essere memorizzati fino a **12** diversi codici identificativi di altrettanti trasmettitori RTS più **3** Sensori **SUNIS RTS**.

Il controllo delle diverse fasi di programmazione avviene tramite un **breve** movimento di salita e discesa del telo(feedback).

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 INIS RTS ha una portata ridotta a 6m e non è possibile effettuare la regolazione dei finecorsa e della posizione preferita(my)

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 RTS) tra **16.777.216** di combinazioni diverse, assicura la massima protezione da ogni rischio di decodifica da parte di qualche malintenzionato. Tutti gli operatori **OXIMO 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 3.5mm.
- 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

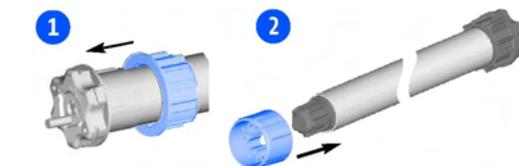
3.1 Preparazione dell'asse

- Tagliare il tubo alla lunghezza desiderata
- Rimuovere le bave e assicurarsi che l'interno del tubo sia libero da residui metallici
- Per i tubi lisci 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°



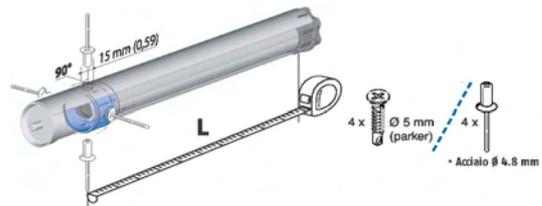
3.2 Preparazione dell'operatore tubolare

- 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'asse motorizzato

- Misurare la distanza di rivettaggio della ruota in funzione della lunghezza di ogni singolo operatore (vedere *paragrafo 11_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 d' acciaio da 5mm o 4 viti parker disposte a 90°

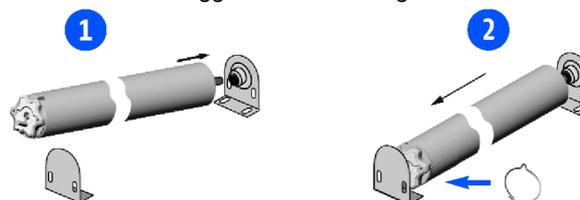


3.4 Fissaggio del tubo ai supporti

- Fissaggio con calotta fissa



- Fissaggio con calotta regolabile

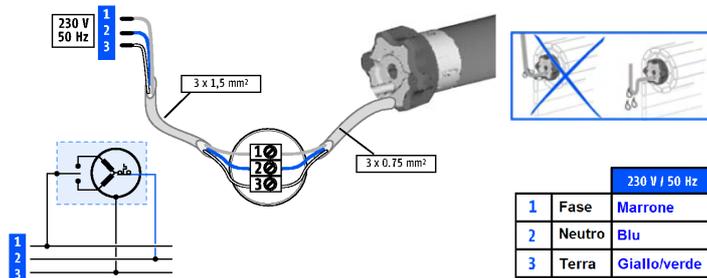


4. COLLEGAMENTO ELETTRICO

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 la 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.



5. PROCEDURA DI PROGRAMMAZIONE PER L'INSTALLATORE

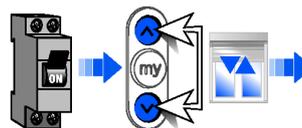
ATTENZIONE: se l'installazione prevede la presenza di più operatori **OXIMO RTS** è necessario **alimentare un solo operatore alla volta** al fine di evitare interferenze tra i ricevitori.

- **SE** alimentando il motore questo non effettua nessun movimento, procedere nella programmazione dal **paragrafo 5.1** e terminare con il **paragrafo 5.4**
- **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', quindi procedere nella programmazione dal **paragrafo 5.4**

5.1 Pre-registrazione del trasmettitore

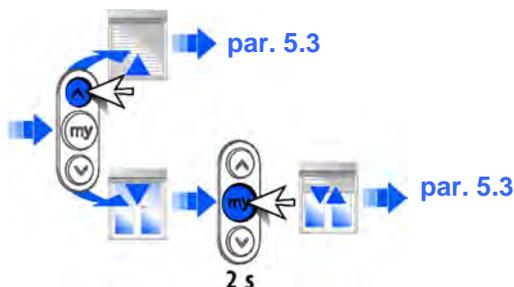
- Premere contemporaneamente **SALITA** e **DISCESA** (circa 0,5") del trasmettitore fino a che il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'operatore è in modalità di apprendimento

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

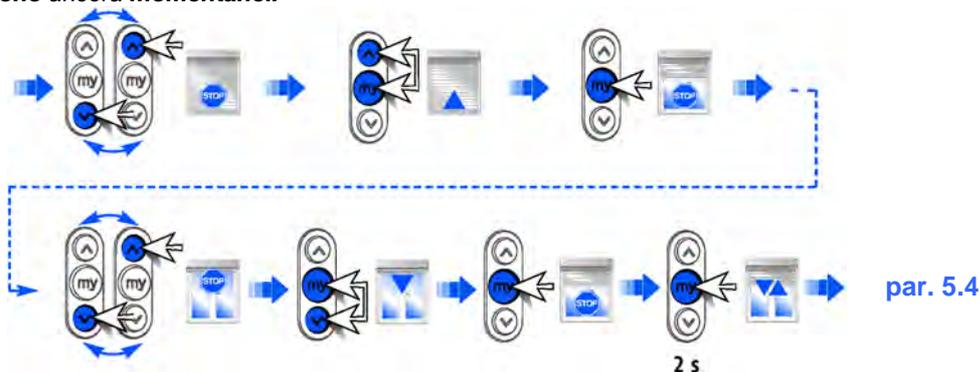
E' possibile effettuare la regolazione dei finecorsa tramite 4 diverse modalità, che dipendono dagli accessori utilizzati sulla tapparella:

5.3.1 Regolazione MANUALE		5.3.2 Regolazione AUTOMATICA		Regolazione SEMI – AUTOMATICA	
	Cintino morbido		Cintino rigido o antieffrazione		Cintino rigido o antieffrazione
	Senza stopper		Con stopper		Senza stopper
					Cintino morbido
					Con stopper

5.3.1 Regolazione MANUALE

- Posizionare il telo nel punto basso desiderato
- **FINECORSO BASSO**: premere **contemporaneamente** i tasti **STOP(my)** e **SALITA** (circa 0,5"") fino a che il telo si muove in salita, quindi rilasciare i tasti
- Quando il telo raggiunge il punto di finecorsa alto desiderato premere **STOP(my)** (circa 0,5""); è possibile ottimizzare la posizione agendo sui pulsanti di **SALITA** o **DISCESA** del trasmettitore.
- **FINECORSO ALTO**: premere **contemporaneamente** i tasti **STOP(my)** e **DISCESA** (circa 0,5"") fino a che il telo si muove in discesa, quindi rilasciare i tasti
- Premere **STOP(my)** per fermare il movimento del telo
- Premere nuovamente il tasto **STOP(my)** (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**.

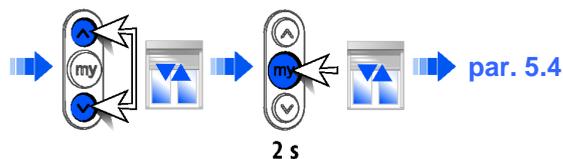


5.3.2 Regolazione AUTOMATICA

- 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 rileverà in automatico le posizioni di finecorsa **ALTO** e **BASSO**
- Per **confermare** la programmazione automatica dei finecorsa premere il tasto **STOP(my)** (circa 2"") fino a che il telo si muove brevemente SU e GIU'

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

N.B. La rilevazione della posizione di finecorsa BASSO avviene durante i primi 4 cicli completi di funzionamento

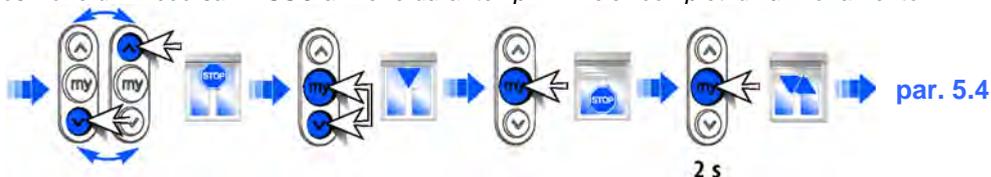


5.3.3 Regolazione SEMI – AUTOMATICA: finecorsa BASSO automatico

- Posizionare il telo nel punto alto desiderato
- **FINECORSO ALTO**: premere **contemporaneamente** i tasti **STOP(my)** e **DISCESA** (circa 0,5"") fino a che il telo si muove in discesa, quindi rilasciare i tasti
- Premere **STOP**(circa 0,5"")
- Per **memorizzare i finecorsa** premere nuovamente il tasto **STOP(my)** (circa 2"") fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU'

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

N.B. La rilevazione della posizione di finecorsa BASSO avviene durante i primi 4 cicli completi di funzionamento

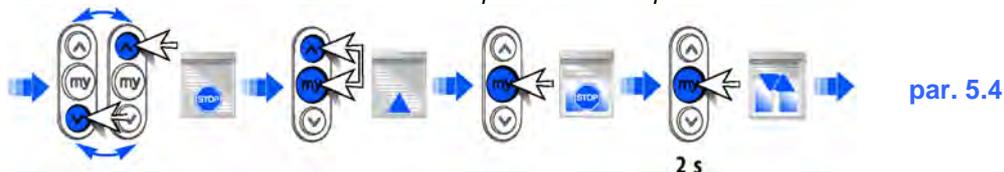


5.3.4 Regolazione SEMI – AUTOMATICA: finecorsa ALTO automatico

- Posizionare il telo nel punto basso desiderato
- **FINECORSO BASSO**: premere **contemporaneamente** i tasti **STOP(my)** e **SALITA** (circa 0,5"") fino a che il telo si muove in salita, quindi rilasciare i tasti
- Premere **STOP**(circa 0,5"")
- Per **memorizzare i finecorsa** premere nuovamente il tasto **STOP(my)** (circa 2"") fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU'

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

N.B. La rilevazione della posizione di finecorsa ALTO avviene durante i primi 4 cicli completi di funzionamento



5.4 Memorizzazione del trasmettitore

- Premere il tasto **PROG** (circa 0,5") 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.



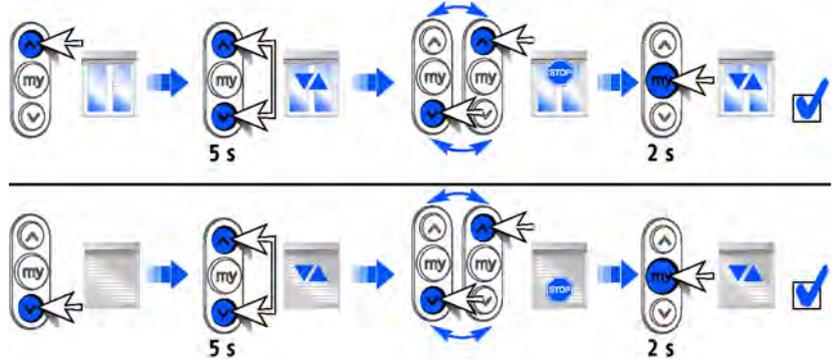
I comandi non sono più momentanei.

6. INVERSIONE DELLA ROTAZIONE ED OTTIMIZZAZIONE DEI FINECORSI

Una volta conclusa la programmazione (paragrafo 5.4) è comunque possibile :

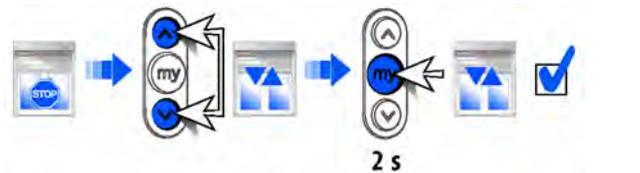
6.1 Modificare i finecorsa (solo se raggiungibili)

- 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



6.2 Il senso di rotazione dell'operatore

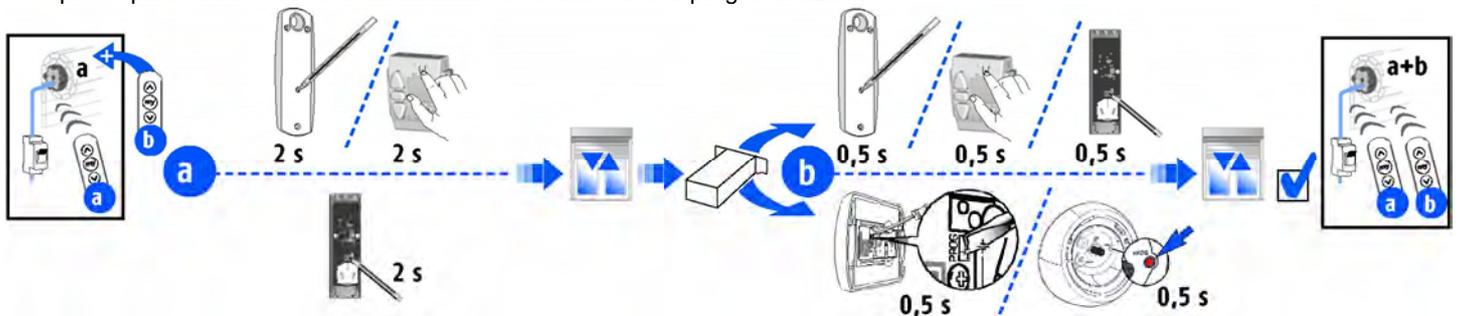
- Spostare il telo in una qualsiasi posizione **che non sia di finecorsa**
- Premere contemporaneamente SALITA e DISCESA (5 sec) fino a quando il motore si muove brevemente SU e GIU'
- Entro 5 sec. premere **my** fino a quando il motore si muove SU e GIU'
- La rotazione è stata invertita e il motore è tornato in modalità "utente"



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

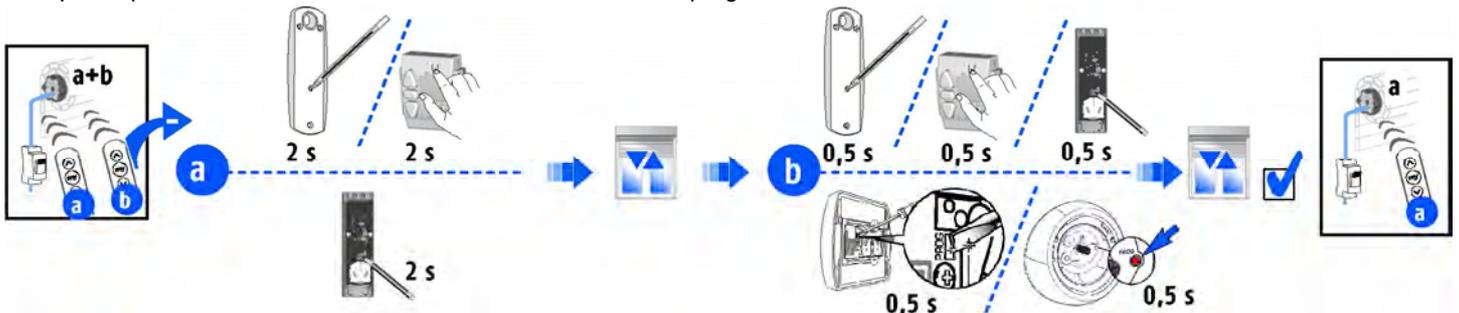
7.1 Aggiungere un comando/sensore

- 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



7.2 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



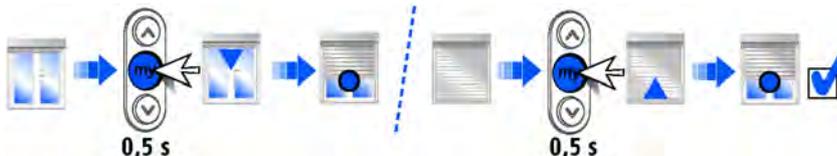
ATTENZIONE: se si utilizzano trasmettitori multicanali (Telis 4 RTS, Telis Compositio RTS o Impresario Chronis RTS) fare riferimento alle istruzioni allegate al trasmettitore per la creazione di comandi di gruppo

8. IMPOSTAZIONE DELLA POSIZIONE PREFERITA(my)

Nell'operatore OXIMO RTS è già presente una posizione preferita(**my**) impostata in fabbrica che consente l'apertura delle stecche per permettere ventilazione e luce; tale posizione può variare in funzione delle dimensioni della tapparella e può essere eliminata o modificata utilizzando esclusivamente i tasti di **SALITA**, **DISCESA** e **STOP(my)** del trasmettitore RTS

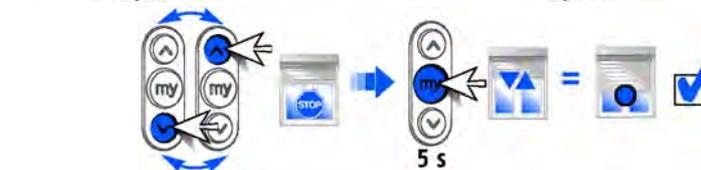
8.1 Raggiungimento della posizione preferita

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



8.2 Programmazione della posizione preferita

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



8.3 Cancellazione della posizione preferita

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



9. FUNZIONE "SUN"

L'operatore OXIMO RTS è compatibile con il sensore **SUNIS RTS**.

La funzione **SOLE** **deve essere abilitata** esclusivamente tramite un trasmettitore RTS con funzione **Soliris**.

Quando l'intensità luminosa supera la soglia preregolata sul sensore, dopo un tempo di attesa di 2 minuti, la tapparella si muoverà fino alla posizione preferita **my**.

Quando invece l'intensità luminosa scende al di sotto della soglia preregolata sul sensore, dopo un tempo di attesa variabile tra 15 e 30 minuti, la tapparella si muoverà fino alla posizione di **finecorsa ALTO**.

Posizione di partenza	Comparsa SOLE	Scomparsa SOLE
Finecorsa ALTO	Dopo 2 minuti → My	Nessun movimento
Posizione preferita My	Nessun movimento	da 15 a 30 minuti → Fc. ALTO
Altre posizioni	Dopo 2 minuti → My	da 15 a 30 minuti → Fc. ALTO
Finecorsa BASSO	Nessun movimento	Nessun movimento

ATTENZIONE: La funzione SOLE si **disabilita** automaticamente se:

- la tapparella si trova in posizione di **finecorsa BASSO**
- non è impostata la posizione preferita "**my**"

In questo caso il motore non compirà nessun movimento né alla comparsa né alla scomparsa del sole

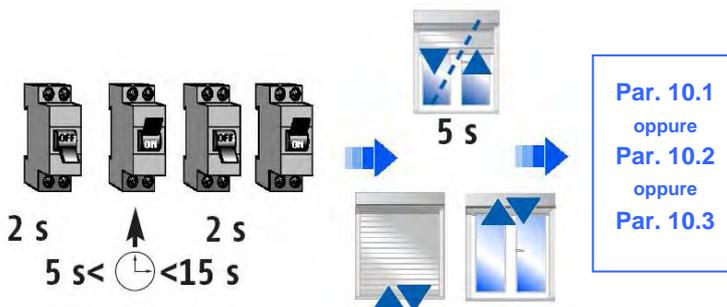
10. PROCEDURE DI RESET E/O SOSTITUZIONE DEL TELECOMANDO

Procedura per rimuovere un trasmettitore guasto (assegnandone uno nuovo) senza modificare i finecorsa oppure per 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 il telo si trova nella posizione di finecorsa ALTO o BASSO il telo effettua un breve movimento di salita e discesa
- se il telo si trova in una qualsiasi altra posizione e l'ultimo comando dato era un ordine di salita, il telo scende per circa 5", mentre se l'ultimo comando dato era un ordine di discesa, il telo sale per circa 5"

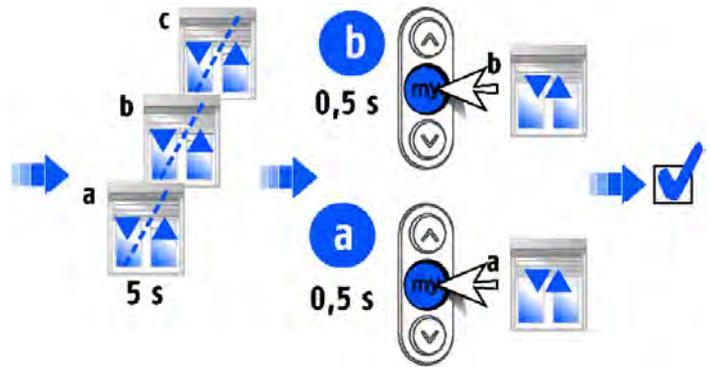


In tutti e due i casi l'operatore è entrato in modalità di apprendimento per **2 minuti**. Trascorsi i 2 minuti, in assenza di comandi, il telo si riporta nella posizione iniziale.

Durante questo periodo è possibile:

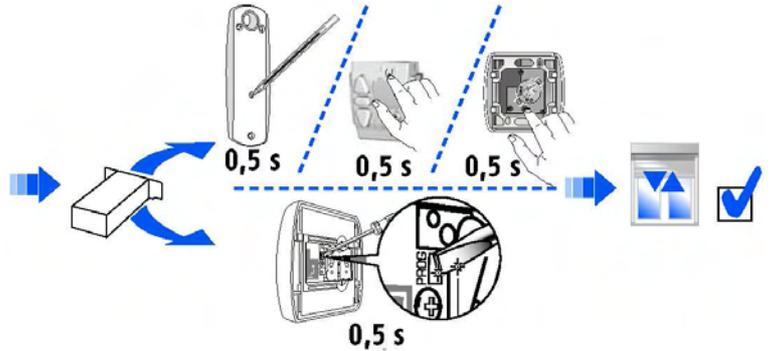
10.1 Tornare alla modalità operativa precedente al taglio di corrente

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(per quel motore non è avvenuto nessun cambiamento).



10.2 Assegnare un nuovo trasmettitore

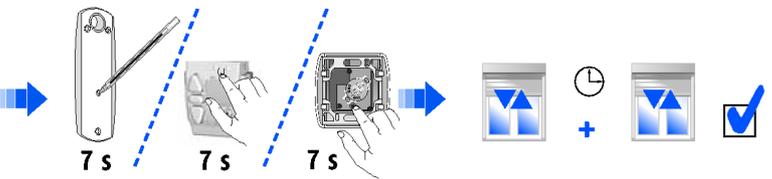
Premere il tasto **PROG** (circa 0,5") del nuovo trasmettitore che si vuole configurare. Il telo si muove brevemente, in salita e in discesa, indicando che ha cancellato gli indirizzi dei trasmettitori già configurati(eccetto quello dei Sensori RTS), ha memorizzato il codice del nuovo trasmettitore ed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



(INIS RTS: con un cacciavite eseguire un contatto tra la "banda **PROG**"(circa 0,5") posta sul retro del trasmettitore ed il supporto in metallo in cui è inserita la batteria fino a che il motore si muove brevemente SU e GIU', indicando che il motore ha memorizzato il codice del nuovo trasmettitore)

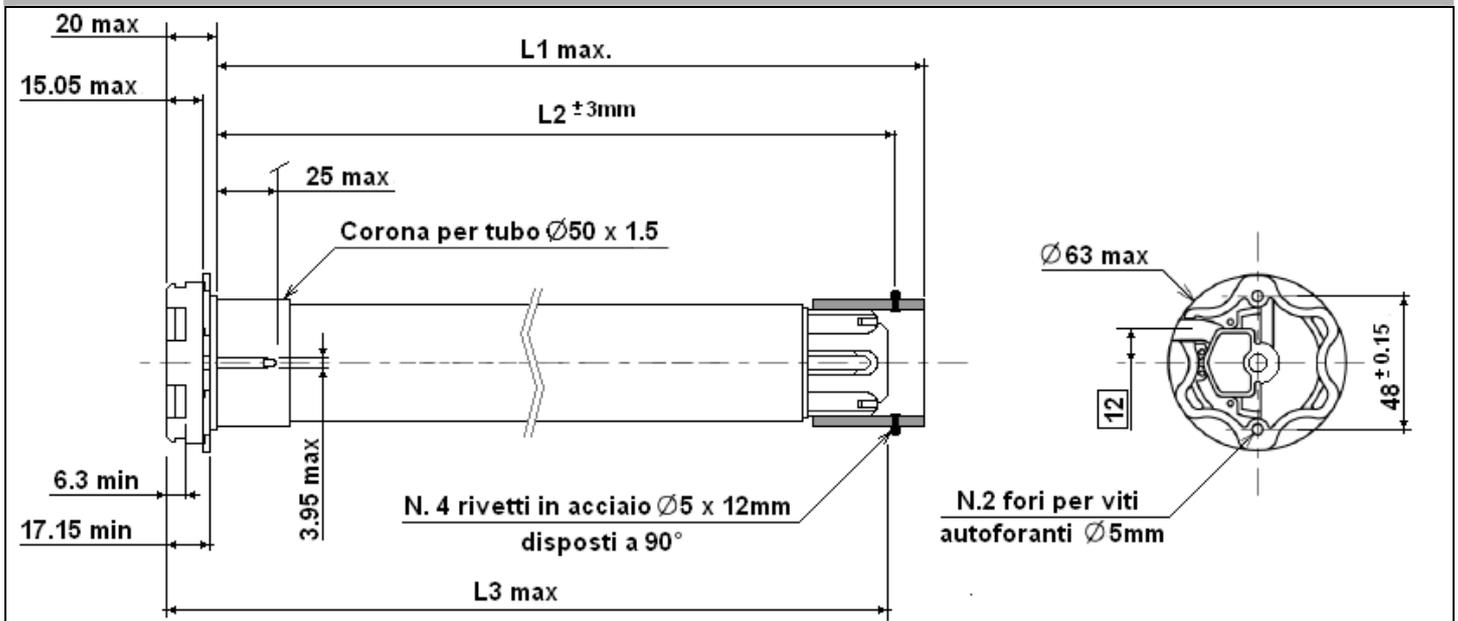
10.3 Cancellare completamente la memoria dell'operatore

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)

11. DATI TECNICI



Operatore	Coppia Nominale(Nm)	Velocità Nominale(rpm)	L1 max (mm)	L2 ^{±3mm} (dist. di rivettaggio)	L3 max (mm)	Potenza assorbita (W)	Peso (kg)
OXIMO RTS 6/17	6	17	605	590	613	90	1.72
OXIMO RTS 10/17	10	17	655	640	663	120	1.85
OXIMO RTS 15/17	15	17	655	640	663	140	1.95
OXIMO RTS 20/17	20	17	655	640	663	160	2.15
OXIMO RTS 30/17	30	17	675	660	683	240	2.55
OXIMO RTS 40/17	40	17	745	730	753	270	2.8

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.