

## 1. DESCRIZIONE

Gli operatori **LT 50 CSI RTS**, con ricevitore radio integrato, manovra di soccorso e finecorsa a tasto, per protezioni solari e tapparelle, sono marcati CE e conformi alle normative di costruzione prodotto **EN 13 659, EN 13 561 e EN 13 120**.

Gli operatori **LT 50 CSI RTS**, sono compatibili con tutti i trasmettitori **RTS** e con i sensori **RTS**.

Non è possibile cablare un pulsante ausiliario esterno direttamente al motore, ma è 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 **LT 50 CSI 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 *Inis RTS* ha una portata ridotta a **6m**.

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 **LT 50 CSI RTS**, hanno ottenuto l'omologazione secondo la direttiva **1999/5/CE** per radiocomandi industriali (R & 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 a monte del circuito elettrico un dispositivo di taglio onnipolare con un apertura dei contatti di almeno 3mm.
- Per le tende a bracci è consigliabile mantenere una distanza di almeno 0,4mt 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.).
- **Prima di effettuare qualsiasi intervento di manutenzione, togliere l'alimentazione al motore e/o ai dispositivi di controllo.**
- I motori vengono forniti con cavo di alimentazione tipo H05-RRF a 3 conduttori con sezione dei fili da 0.75 mm<sup>2</sup> e guaina in gomma nera.
- **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](mailto:info@somfy.it) oppure al numero **02/4847184**.

## 3. PREPARAZIONE DELL'ASSE MOTORIZZATO

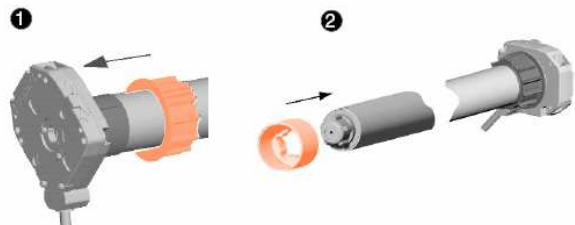
### 3.1 Preparazione dell'asse

- 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°



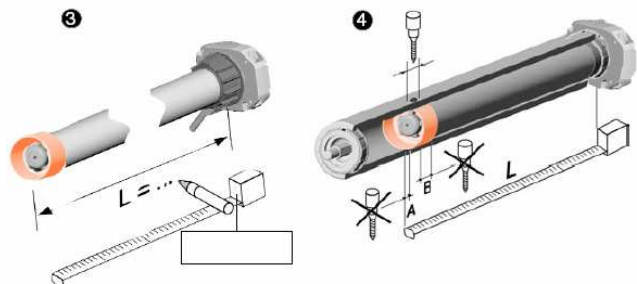
### 3.2 Preparazione dell'operatore tubolare

- 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



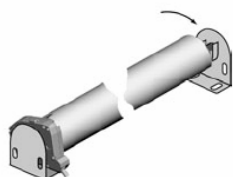
### 3.3 Assemblaggio dell'asse motorizzato

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

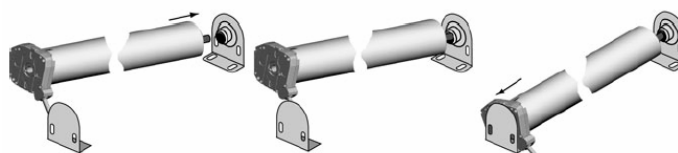


### 3.4 Fissaggio del tubo ai supporti

Fissaggio con calotta fissa



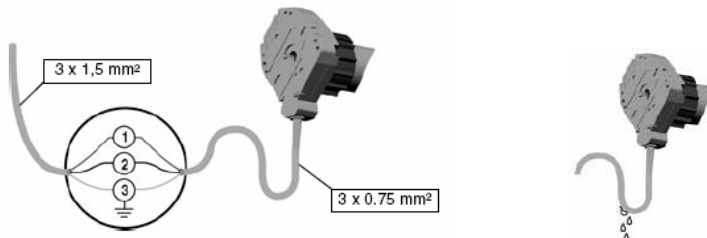
Fissaggio con calotta regolabile



## 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 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

Per evitare infiltrazioni d'acqua nella testa del motore dovute a possibili ristagni, si consiglia di posizionare il cavo come indicato.

## 5. PROCEDURE DI REGOLAZIONE DI FINECORSA

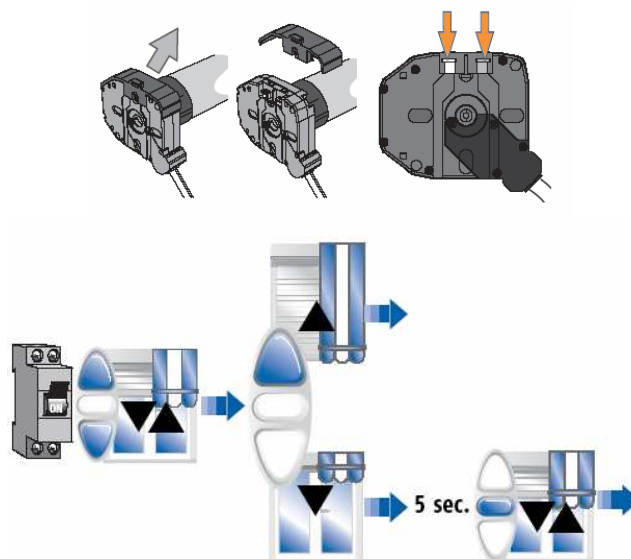
**IMPORTANTE:** se l'installazione prevede la presenza di più operatori **LT50 CSI RTS** è necessario **alimentare un solo operatore alla volta** per evitare interferenze tra i ricevitori RTS.

Pertanto si raccomanda di alimentare solo il primo operatore e di procedere alla programmazione del suo comando individuale e del comando di gruppo o generale, poi alimentare solo il secondo operatore e programmare il secondo comando individuale, assegnando anche a quest'ultimo, il relativo comando di gruppo o generale e procedere via via in questo modo, fino alla completa programmazione di tutti gli operatori.

### 5.1 Procedura di programmazione: prima installazione

- Collegare l'operatore LT50 CSI RTS all'alimentazione
- Rimuovere il coperchio di protezione dei pulsanti dei finecorsa
- Premere a fondo entrambi i tasti di regolazione di finecorsa
- 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.
- **Controllare il senso di rotazione del motore** agendo su **SALITA** o **DISCESA**...se gira in senso opposto rispetto al comando dato premere **STOP(my)** (circa 5") fino a che il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che il senso di rotazione dell'operatore è stato modificato.

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



### 5.2 Regolazione dei finecorsa alto

- Identificare il tasto corrispondente alla regolazione del punto alto.
- Premere il tasto **SALITA** del trasmettitore e posizionare la tapparella o la tenda nel punto di finecorsa ALTO desiderato.
- Memorizzare questa posizione premendo fino in fondo e poi rilasciando di scatto il pulsante corrispondente al senso di salita.



### 5.3 Regolazione del finecorsa basso

- Premere il tasto **DISCESA** del trasmettitore e posizionare la tapparella o la tenda nel punto di finecorsa BASSO desiderato.
- Memorizzare questa posizione premendo fino in fondo e poi rilasciando di scatto il pulsante corrispondente al senso di discesa.



**IMPORTANTE:** Verificare tramite il trasmettitore che la tenda o la tapparella si arresti effettivamente nei fine corsa alto e basso voluti. Qualora si ritenga necessario modificare la posizione memorizzata, e ripetere nuovamente la procedura come descritto.

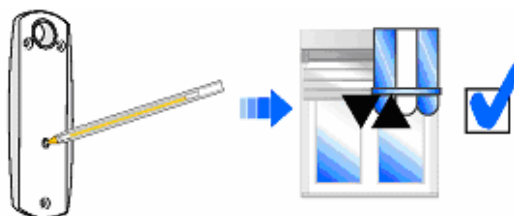
Una volta terminate le regolazioni, rimettere la protezione sui pulsanti.

Se la tapparella dispone di dispositivi meccanici anti-intrusione tipo catenaccioli o cricchetti, questi devono essere sempre sganciati prima di azionare l'operatore.

#### 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*

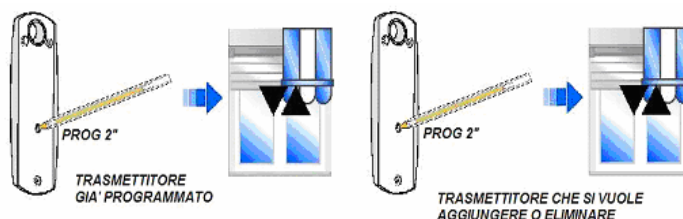


### 6. AGGIUNGERE O CANCELLARE UN COMANDO RTS (con l'aiuto di un trasmettitore già memorizzato)

*(fare riferimento alle istruzioni contenute nel comando RTS che si vuole aggiungere o cancellare)*

#### 6.1 Aggiungere un comando RTS

- Premere il tasto **PROG**(circa 2") del **trasmettitore già memorizzato** fino a che l'operatore 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 che si vuole aggiungere** fino a che l'operatore si muove brevemente SU e GIU', indicando che l'indirizzo del nuovo trasmettitore è stato memorizzato.



#### 6.2 Eliminare un comando RTS

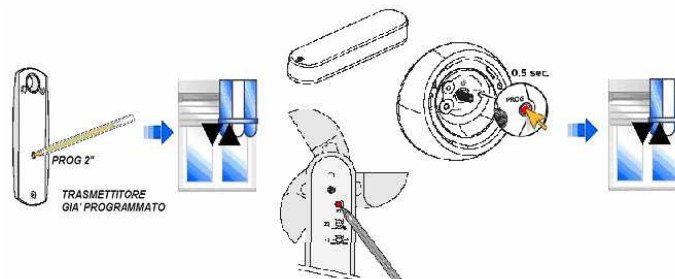
- Per cancellare un comando già memorizzato ripetere la procedura precedentemente descritta (vedi par. 6.1) iniziando con il trasmettitore che si vuole mantenere.

*E' possibile memorizzare fino a 12 diversi trasmettitori RTS per ogni ricevitore RTS ripetendo la procedura per ogni singolo trasmettitore. Se si vuole memorizzare il 13° trasmettitore l'informazione viene automaticamente ignorata.*

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

#### 7.1 Aggiungere un sensore RTS

- Premere il tasto **PROG**(circa 2") di un trasmettitore già memorizzato nell'operatore fino a quando l'operatore si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'operatore è entrato in modalità di programmazione.
- Premere il tasto **PROG**(circa 0,5") del **Sensore RTS** fino a quando l'operatore si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'indirizzo del sensore è stato memorizzato *(fare riferimento alle istruzioni del sensore)*.
- A questo punto il sistema esce automaticamente dalla fase di programmazione.



#### 7.2 Cancellare un sensore RTS

- Per cancellare un sensore già memorizzato ripetere la procedura precedentemente descritta (vedi par. 7.1).

*E' possibile memorizzare fino a 3 diversi sensori RTS per ogni ricevitore RTS ripetendo la procedura per ogni singolo sensore. Se si vuole memorizzare il 13° sensore l'informazione viene automaticamente ignorata.*

*Per le tempistiche di apertura e chiusura, far riferimento alle istruzioni dei singoli prodotti.*

### 8. PROGRAMMAZIONE DELLE POSIZIONI PREFERITE(my)

Tramite un trasmettitore RTS è possibile memorizzare due posizioni intermedie utilizzando esclusivamente i tasti **SALITA**, **DISCESA** e **STOP**.

#### 8.1 Impostazione della posizione preferita(my1) dal finecorsa alto

- Portare il telo nella posizione di finecorsa alto.
- Premere contemporaneamente **STOP(my)** e **DISCESA**(circa 3") del trasmettitore fino a che il telo comincia a muoversi.
- Raggiunta la posizione desiderata premere il tasto **STOP(my)** del trasmettitore. Se necessario regolare questa posizione con i tasti di **SALITA** o **DISCESA**.
- 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(my1).

#### 8.2 Impostazione della posizione preferita(my2) dal finecorsa basso

- Portare il telo nella posizione di finecorsa basso.
- Premere contemporaneamente **STOP(my)** e **SALITA**(circa 3") del trasmettitore fino a che il telo comincia a muoversi.
- Raggiunta la posizione desiderata premere il tasto **STOP(my)** del trasmettitore. Se necessario regolare questa posizione con i tasti di **SALITA** o **DISCESA**.
- 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(my2).

#### 8.3 Raggiungimento della posizione preferita dal finecorsa alto

- Portare il telo nella posizione di finecorsa alto.
- Premere due volte il tasto **STOP(my)** del trasmettitore, il telo si muove e raggiunge la posizione preferita(my1).

#### 8.4 Raggiungimento della posizione preferita dal finecorsa basso

- Portare il telo nella posizione di finecorsa basso.
- Premere due volte il tasto **STOP(my)** del trasmettitore, il telo si muove e raggiunge la posizione preferita(my2).

#### 8.5 Cancellazione della posizione preferita

- Raggiungere la posizione preferita (**my1** o **my2**).
- Premere e mantenere premuto 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(my).

## 9. PROCEDURE DI RESET E/O SOSTITUZIONE DEL TELECOMANDO

### 9.1 Inizializzazione della procedura di reset

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:

#### Assegnare un nuovo trasmettitore

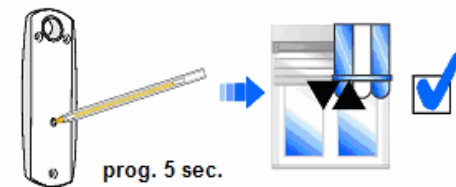
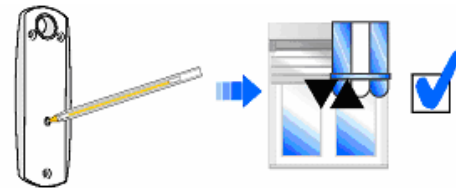
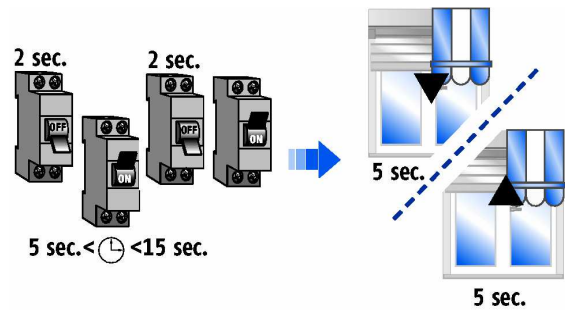
Premere il tasto **PROG** (2 sec.) del nuovo trasmettitore fino a quando il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che il motore ha cancellato i precedenti trasmettitori e memorizzato il nuovo trasmettitore.

**IMPORTANTE:** Poiché il doppio taglio di corrente interessa tutti gli operatori che sono collegati allo stesso circuito di alimentazione, effettuare tale operazione su un solo operatore. Inoltre la memoria dell'operatore non può essere resettata se esso è in fase di apprendimento.

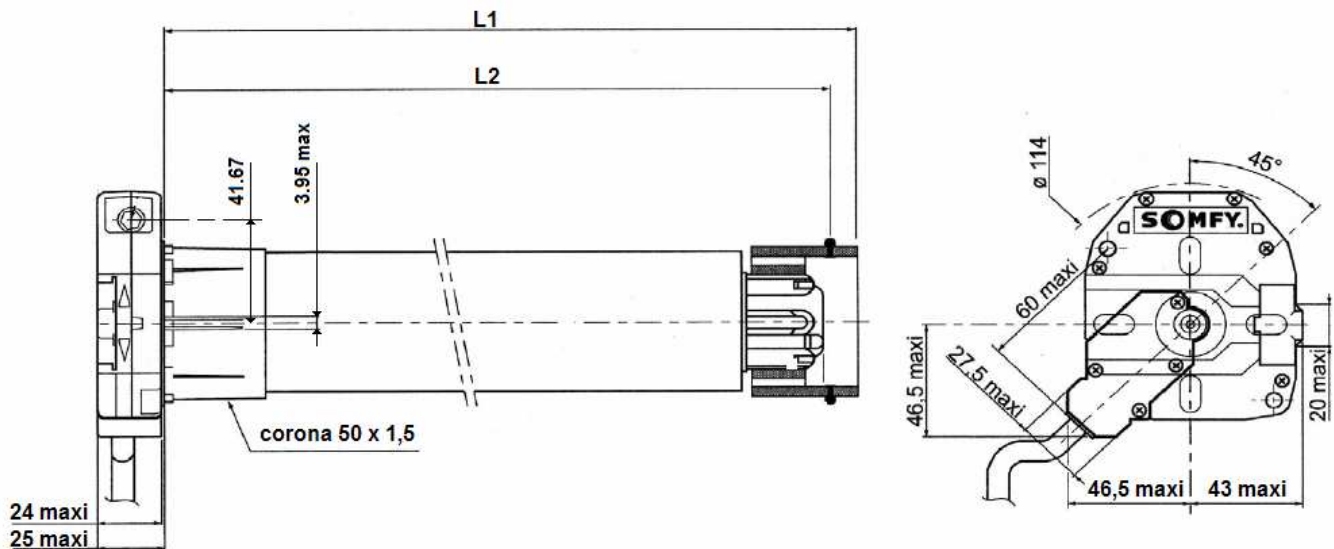
#### Cancellare completamente la memoria dell'operatore tramite un trasmettitore già memorizzato

- Premere il tasto **PROG** (5 sec.) di un trasmettitore già programmato fino a quando il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che la memoria è stata completamente cancellata.

L'operatore è pronto per essere completamente riconfigurato.



## 10. DATI TECNICI



Operatore	Coppia Nominale (Nm)	Velocità Nominale (rpm)	L1 max (mm)	L2 (dist. di rivettaggio) (±3mm)	Potenza assorbita (W)	Corrente Assorbita (A)	Peso (kg)
METEOR CSI RTS 20/17	20	17	774	759	160	0,75	1.985
HELIOS CSI RTS 30/17	30	17	774	759	240	1,1	2.22
MARINER CSI RTS 40/12	40	12	774	759	240	1,1	2.34
VECTRAN CSI RTS 50/12	50	12	774	759	240	1,1	2.50