



Operatore *OXIMO RTS*

Operatori con ricevitore radio integrato e finecorsa elettronici



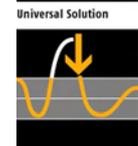
1. DESCRIZIONE

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

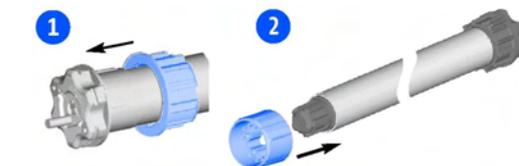
3.1 Preparazione dell'asse

- 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



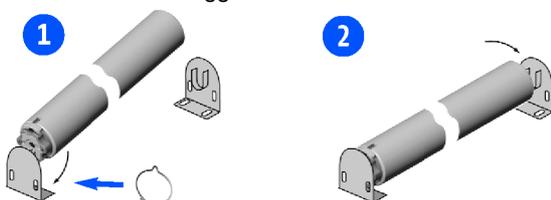
3.3 Assemblaggio dell'asse motorizzato

- 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°

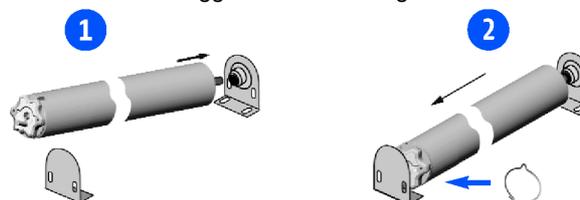


3.4 Fissaggio del tubo ai supporti

- Fissaggio con calotta fissa



- Fissaggio con calotta regolabile

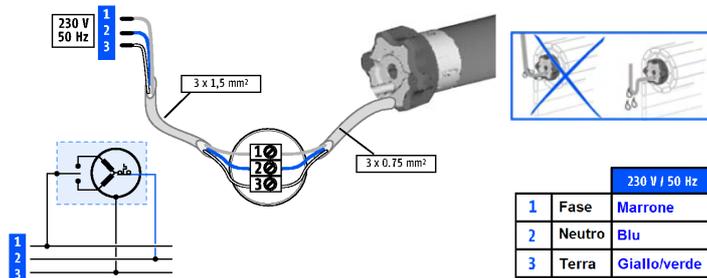


4. COLLEGAMENTO ELETTRICO

Il cablaggio elettrico deve rispettare le normative CEI in vigore. La realizzazione dell'impianto elettrico definitivo è riservata, 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

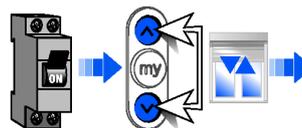
ATTENZIONE: se l'installazione prevede la presenza di più operatori **OXIMO RTS** è necessario **alimentare un solo operatore alla volta** al fine di evitare interferenze tra i ricevitori.

- **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

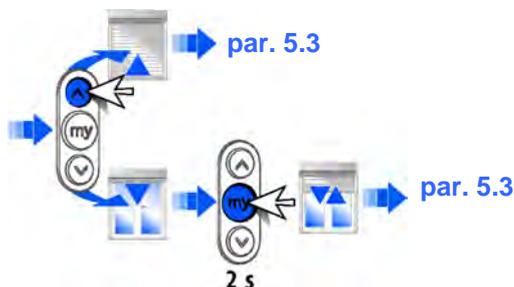
- Premere contemporaneamente **SALITA** e **DISCESA** (circa 0,5") del trasmettitore fino a che il telo si muove brevemente SU e GIU' indicando che l'operatore è in modalità di apprendimento

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

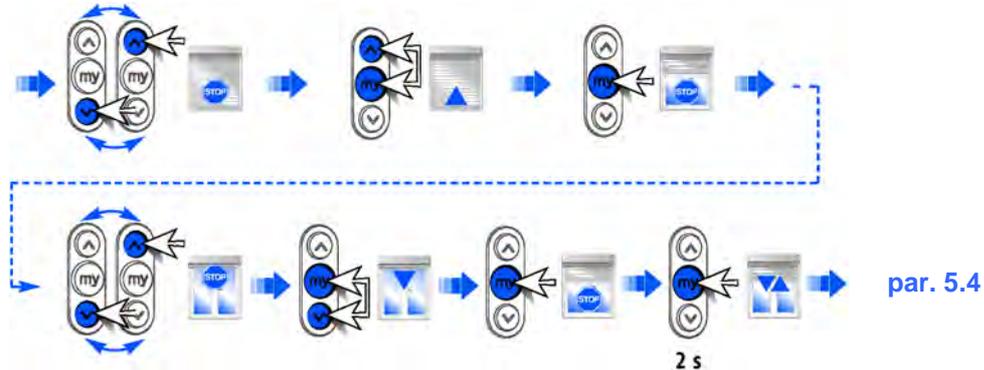
E' possibile effettuare la regolazione dei finecorsa tramite 4 diverse modalità, che dipendono dagli accessori utilizzati sulla tapparella:

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
- **FINECORSA 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.
- **FINECORSA 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.**

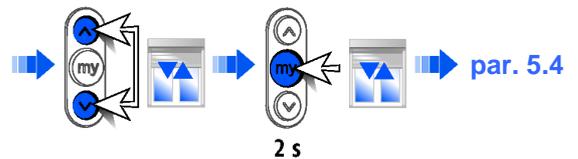


5.3.2 Regolazione AUTOMATICA

- 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

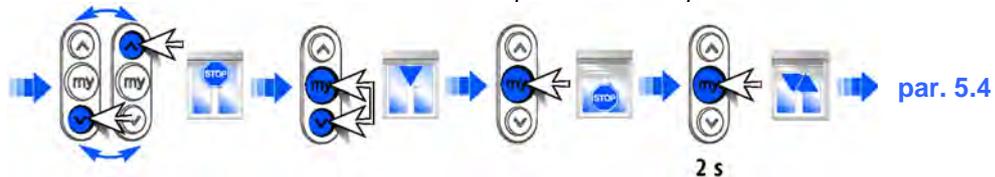


5.3.3 Regolazione SEMI – AUTOMATICA: finecorsa BASSO automatico

- Posizionare il telo nel punto alto desiderato
- **FINECORSALTO:** 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

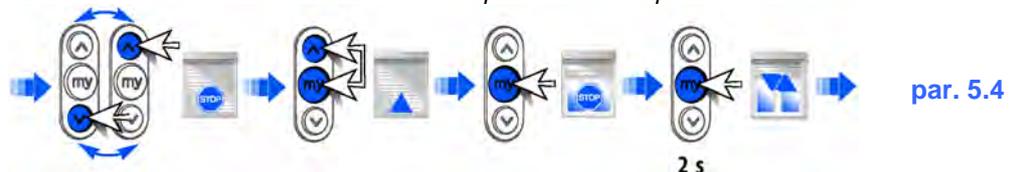


5.3.4 Regolazione SEMI – AUTOMATICA: finecorsa ALTO automatico

- Posizionare il telo nel punto basso desiderato
- **FINECORSABASSO:** 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.



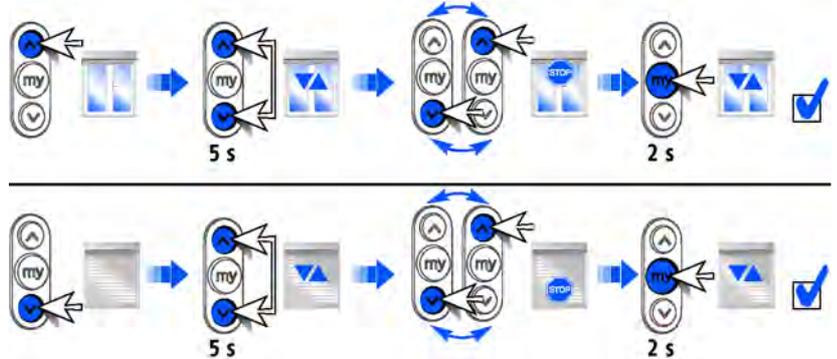
I comandi non sono più momentanei.

6. INVERSIONE DELLA ROTAZIONE ED OTTIMIZZAZIONE DEI FINECORSI

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

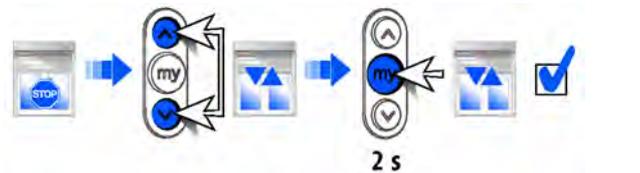
6.1 Modificare i finecorsa (solo se raggiungibili)

- 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

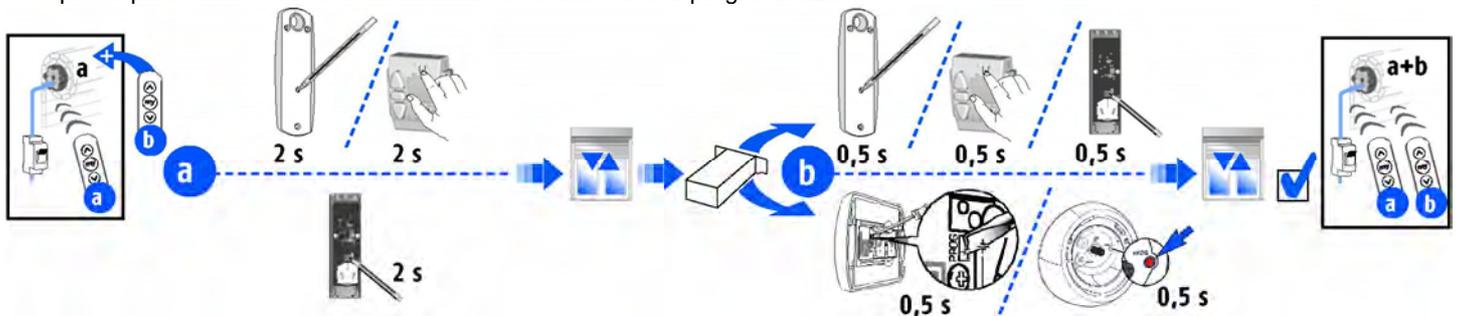
- Spostare il telo in una qualsiasi posizione **che non sia di finecorsa**
- Premere contemporaneamente SALITA e DISCESA (5 sec) fino a quando il motore si muove brevemente SU e GIU'
- Entro 5 sec. premere **my** fino a quando il motore si muove SU e GIU'
- La rotazione è stata invertita e il motore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



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

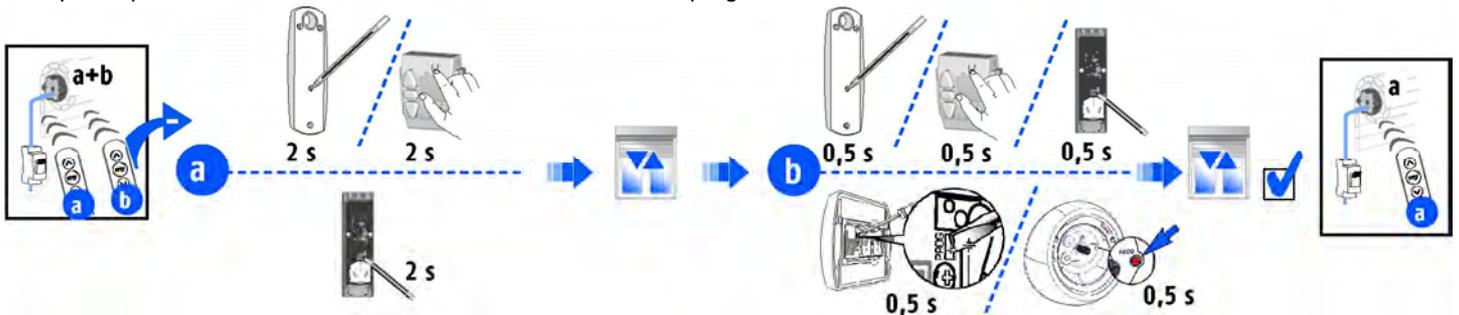
7.1 Aggiungere un comando/sensore

- 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



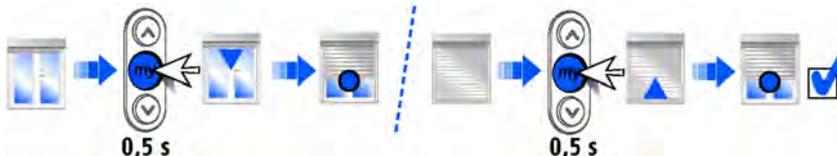
ATTENZIONE: se si utilizzano trasmettitori multicanali (Telis 4 RTS, Telis Compositio RTS o Impresario Chronis RTS) fare riferimento alle istruzioni allegate al trasmettitore per la creazione di comandi di gruppo

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

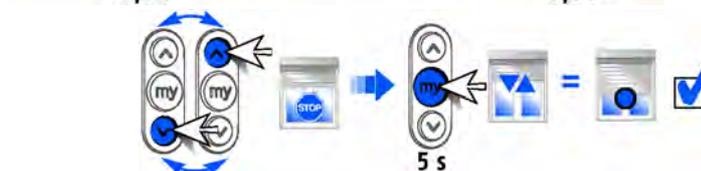
8.1 Raggiungimento della posizione preferita

- 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

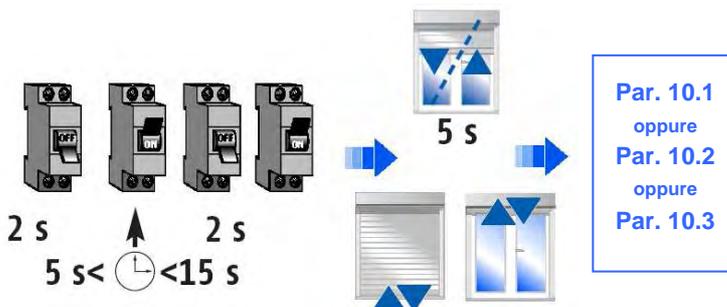
10. PROCEDURE DI RESET E/O SOSTITUZIONE DEL TELECOMANDO

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"

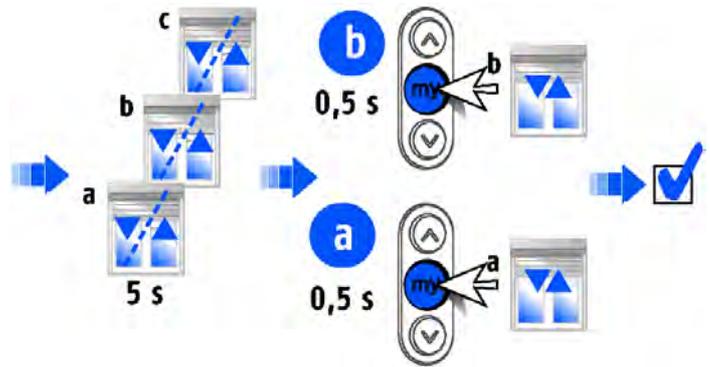


In tutti e due i casi l'operatore è entrato in modalità di apprendimento per **2 minuti**. Trascorsi i 2 minuti, in assenza di comandi, il telo si riporta nella posizione iniziale.

Durante questo periodo è possibile:

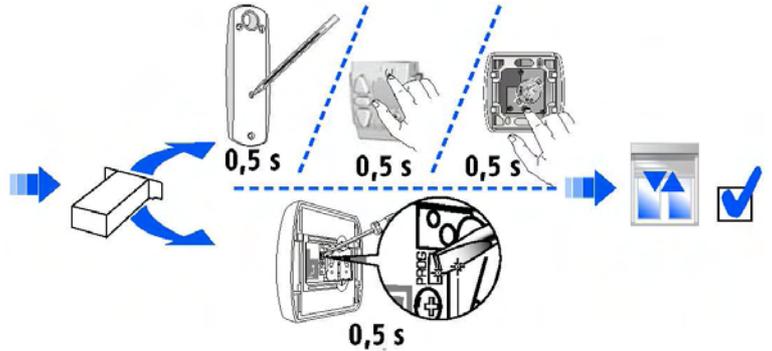
10.1 Tornare alla modalità operativa precedente al taglio di corrente

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

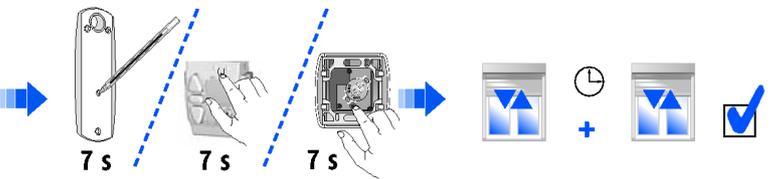
Premere il tasto **PROG** (circa 0,5") del nuovo trasmettitore che si vuole configurare. Il telo si muove brevemente, in salita e in discesa, indicando che ha cancellato gli indirizzi dei trasmettitori già configurati(eccetto quello dei Sensori RTS), ha memorizzato il codice del nuovo trasmettitore ed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

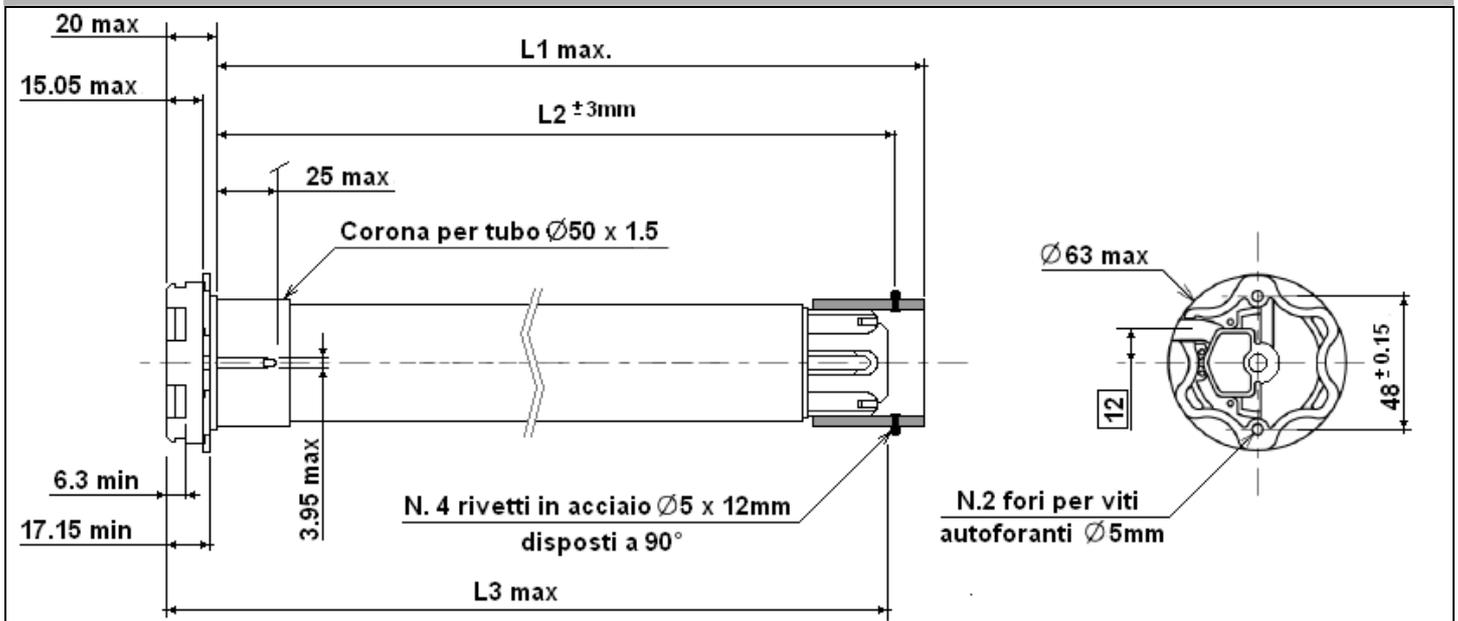
10.3 Cancellare completamente la memoria dell'operatore

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.