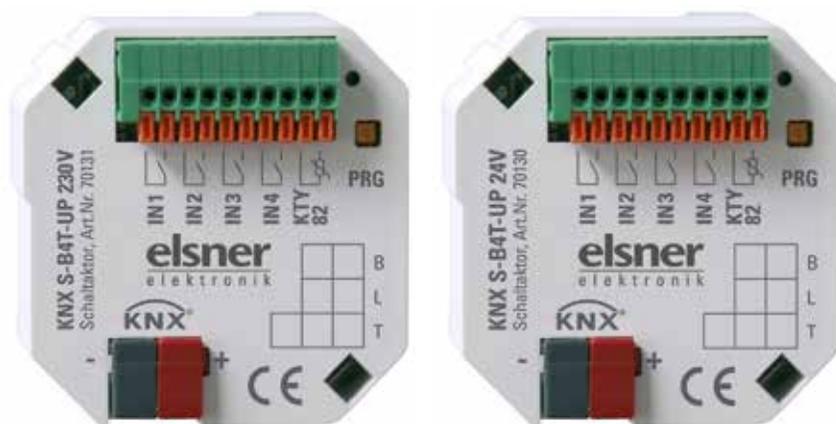


KNX S-B4T-UP

Actionneur pour 230 V ou 24 V

Numéros d'article 70130, 70131



1. Description	3
1.1. Données techniques	3
1.2. Conception	4
1.2.1. Conception modèle 230 V AC	4
1.2.2. Conception modèle 24 V DC	5
2. Installation et mise en service	5
2.1. Informations sur l'installation	5
2.2. Raccordement	6
2.3. Conseils de montage et de mise en service	6
3. Protocole de transmission	7
3.1. Liste de tous les objets de communication	7
4. Réglage des paramètres	13
4.1. Réglages généraux	13
4.2. Moteur	13
4.3. Commande	15
4.3.1. Automatisation pour systèmes d'ombrage	20
4.4. Scènes	30
4.5. Touche de l'actionneur	30
4.6. Touche de bus	31
4.6.1. Modes de commande pour le moteur	34
4.7. Capteur de température	36
4.7.1. Valeur limite 1 / 2	36
4.8. Possibilités de connexion pour les capteurs de position de référence	39



L'installation, le contrôle, la mise en service et le dépannage de l'appareil sont strictement réservés aux électriciens qualifiés.

Le présent manuel est régulièrement modifié et adapté aux versions les plus récentes du logiciel. La version des modifications (version du logiciel et date) est indiquée en pied de page de la table des matières.

Si vous employez un appareil dont la version du logiciel est plus récente, consultez le site **www.elsner-elektronik.de** sous la rubrique « Service » et vérifiez si une nouvelle version du manuel est disponible.

Explication des symboles contenus dans le présent manuel



Consignes de sécurité.



Consignes de sécurité pour les travaux sur les raccords électriques, composants, etc.

DANGER !

... signale la présence d'une situation dangereuse imminente pouvant entraîner la mort ou de graves blessures si elle n'est pas évitée.

AVERTISSEMENT ! ... signale la présence d'une situation potentiellement dangereuse pouvant entraîner la mort ou de graves blessures si elle n'est pas évitée.

ATTENTION ! ... signale la présence d'une situation potentiellement dangereuse pouvant entraîner des blessures légères ou mineures si elle n'est pas évitée.



ATTENTION ! ... signale une situation pouvant entraîner des dommages matériels.

ETS

Les préréglages des paramètres sont soulignés dans les tableaux ETS.

1. Description

L'**Actionneur KNX S-B4T-UP** commande des systèmes d'ombrage (jalousies, stores) ou des fenêtres. L'automatisme peut y être programmé de façon externe ou interne. On y dispose en interne de nombreuses possibilités de blocage, verrouillages (ex. Master-Slave) et de fixations de priorités (ex. manuel-automatique). On peut y enregistrer des scènes et les appeler par le bus.

On peut y utiliser quatre entrées binaires, soit pour l'entraînement direct (ex. touche manuelle), soit comme entrées par bus. On dispose d'une entrée supplémentaire pour un capteur de température.

Fonctions :

- Pour le moteur de **systèmes d'ombrage** ou de **fenêtres**
KNX S-B4T-UP 230 V: pour un moteur 230 V
KNX S-B4T-UP 24 V: pour un moteur à inverseur de polarité 24 V
- **4 entrées binaires**
- **1 entrée de capteur de température**
- **Commande de scènes à 8 canaux** pour la position de déplacement (et la position des lamelles pour les jalousies)
- **Orientation manuelle des lamelles** en fonction de la position du soleil pour les jalousies
- **Mémorisation de position** (position de déplacement) par objet 1 bit (enregistrement et appel
ex. par touche)
- **Feed-back positionnel** (position de déplacement, y compris position des lamelles pour les jalousies)
- Contrôle par **automatisme interne ou externe**
- Fixation de la priorité de la commande manuelle ou automatique fonction du temps ou par objet de communication
- Le **verrouillage** réciproque des deux moteurs à l'aide de capteurs de position de référence prévient les collisions, ex. du système d'ombrage et de la fenêtre (Master-Slave)
- Les objets de blocage et les messages d'alarme ont des priorités différentes, pour que les fonctions de sécurité aient toujours la priorité (ex. coupe-vents)

La configuration se réalise par le logiciel KNX ETS. Le **fichier de produit** est disponible au téléchargement sur la page d'accueil de Elsner Elektronik www.elsner-elektronik.de dans le menu « service ».

1.1. Données techniques

Boîtier	Plastique
Couleur	Blanc
Montage	Encastré (prise R 60 mm, profondeur 60 mm)
Type de protection	IP 20
Dimensions :	env. 50 x 51 x 41 (L x H x P, mm)

Poids	modèle 230 V : env. 90 g modèle 24 V : env. 70 g
Température ambiante	en fonctionnement : -20...+70°C, en stockage -30...+85°C
Humidité ambiante	5...80%, sans condensation
Tension de service	disponible pour 230 V AC ou 24 V DC
Intensité électrique	au niveau du bus : 10 mA à 24 V DC : 40 mA à 230 V AC : 2 mA AC
Sortie	1 moteur modèle 230 V : max. 500 W, sécurisé par son propre fusible T6,3 A modèle 24 V : max. 50 W
Entrées	4 entrées binaires (pour contacts hors tension) 1 entrée de capteur de température (pour T-KTY82)
Longueur max. de câblage	Entrées binaires: 50 m Capteur de température: 10 m
Sortie de données	Prise bus KNX +/-
Type BCU	microcontrôleur propre
Type PEI	0
Adresses de groupe	max. 200
Ordres	max. 200
Objets de communication	125

Le produit est en conformité avec les normes des directives U.E.

1.2. Conception

1.2.1. Conception modèle 230 V AC

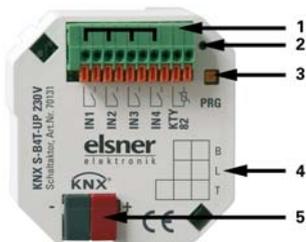


Fig. 1: Face avant

1 Borne de raccordement d'entrées binaires et capteur de température.
Emplacements 1, 3, 5 + 7 (à partir de la gauche) pontés en interne

2 LED du programmeur
3 Touche du programmeur (PRG)

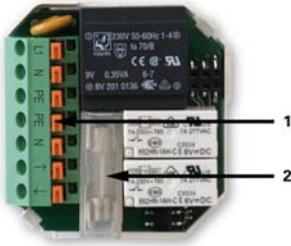


Fig. 2: Face arrière

- 1 Fiche de connexion pour alimentation électrique et moteur
- 2 Fusible T6,3 A

1.2.2. Conception modèle 24 V DC

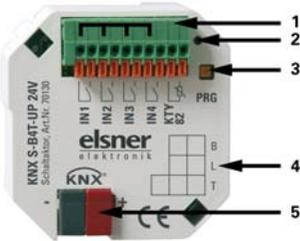


Fig. 3: Face avant

- 1 Borne de raccordement d'entrées binaires et capteur de température.
Emplacements 1, 3, 5 + 7 (à partir de la gauche) pontés en interne
- 2 LED du programmeur
- 3 Touche du programmeur (PRG)



Fig. 4: Face arrière

- 1 Fiche de connexion pour alimentation électrique et moteur

2. Installation et mise en service

2.1. Informations sur l'installation



L'installation, le contrôle, la mise en service et le dépannage de l'appareil sont strictement réservés aux électriciens qualifiés.



DANGER !

Danger de mort par électrocution (tension secteur) !

L'appareil contient des composants sous tension sans protection.

- Respecter les dispositions VDE et nationales.

- Mettre toutes les lignes à monter hors tension puis prendre les mesures de sécurité qui s'imposent afin d'éviter une mise en marche accidentelle.
- Si l'appareil est endommagé, il est interdit de le mettre en service.
- Mettre l'appareil ou l'installation hors service puis le sécuriser afin d'éviter toute mise en marche accidentelle lorsqu'il n'est plus possible de garantir un fonctionnement sans danger.

L'appareil a exclusivement été conçu pour une utilisation conforme. Pour toute modification non conforme ou non-respect du manuel d'utilisation, tout droit à la garantie ou garantie légale cesse.

Après avoir déballé l'appareil, immédiatement l'examiner afin de déterminer tout dommage mécanique. En cas d'avaries de transport, veuillez en informer immédiatement le fournisseur.

L'appareil ne peut être utilisé que comme une installation fixe, c'est-à-dire uniquement s'il est monté dans une installation, après l'achèvement de tous les travaux d'installation et de mise en service, et uniquement dans un environnement prévu à cet effet.

La société Elsner Elektronik décline toute responsabilité pour d'éventuelles modifications des normes et standards appliqués après la date de parution du présent manuel.

2.2. Raccordement

Les actionneurs de commutation sont installés dans une prise encastrée. Le raccordement se fait par une prise KNX au bus de données KNX. De plus, une alimentation électrique (230 V AC ou 24 V DC selon le modèle) est nécessaire. L'attribution de l'adresse physique est faite par le logiciel KNX. Pour ce faire, on trouvera une touche avec une LED de contrôle sur l'actionneur.

2.3. Conseils de montage et de mise en service

N'exposez jamais les actionneurs à l'eau (pluie) ni à la poussière. Cela peut endommager l'électronique. L'humidité de l'air ne doit pas dépasser 80%. Éviter la condensation.

Après l'application de la tension auxiliaire, l'appareil se trouve pendant quelques secondes dans la phase d'initialisation. Dans cette période ne peut être reçue ou envoyée aucune information par le bus.

Pour les appareils KNX avec fonctions de sécurité (ex. coupe-vent ou barrière anti-pluie), une surveillance cyclique des objets de sécurité doit être installée. Idéalement, on choisira un rapport 1:3 (ex. Si la station météo envoie une valeur toutes les 5 minutes, on prévoira une période de surveillance de 15 minutes pour l'actionneur).

3. Protocole de transmission

3.1. Liste de tous les objets de communication

Abréviations des marquages :

C Communication

L Lire

E Écrire

T Transmettre

Nr.	Nom	Fonction	Marquages	Type DP
0	Long terme manuel	Entrée	CLE	1.008
1	Court terme manuel	Entrée	CLE	1.007
2	Position de déplacement manuelle	Entrée	CLE	5.001
3	Position de lamelle manuelle	Entrée	CLE	5.001
4	Long terme d'automatisme	Entrée	CLE	1.008
5	Court terme d'automatisme	Entrée	CLE	1.007
6	Position de déplacement d'automatisme	Entrée	CLE	5.001
7	Position de lamelle d'automatisme	Entrée	CLE	5.001
8	Statut automatique ou manuel	Sortie UINT1	CL T	1.002
9	Position de déplacement actuelle	Sortie UINT8	CL T	5.001
10	Position actuelle de lamelle	Sortie UINT8	CL T	5.001
11	Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	CLE	18.001
12	Objet d'alarme	Entrée	CLE	1.003
13	Objet de blocage 1	Entrée	CLE	1.003
14	Objet coupe-vent	Entrée	CLE	1.003
15	Valeur de mesure d'objet coupe-vent	Entrée	CLE	9.005
16	Statut d'objet coupe-vent	Entrée	CL T	1.002
17	Objet de blocage 2	Entrée	CLE	1.003
18	Objet de blocage de pluie	Entrée	CLE	1.003
19	Changement de manuel à automatique	Entrée	CLE	1.002
20	Objet de blocage d'automatisme	Entrée	CLE	1.003
21	Objet de blocage de température externe	Entrée UINT1	CLE	1.003

Nr.	Nom	Fonction	Marques	Type DP
22	Valeur de mesure Blocage de température externe	Entrée UINT16	CL E	9.001
23	Statut Blocage de température externe	Sortie UINT1	CL T	1.002
24	Objet Crépuscule	Entrée UINT1	CL E	1.003
25	Valeur de mesure Crépuscule	Entrée UINT16	CL E	9.004
26	Statut Crépuscule	Sortie UINT1	CL T	1.002
27	Commande temporisée	Entrée UINT1	CL E	1.002
28	Objet Déblocage de température interne	Entrée UINT1	CL E	1.003
29	Déblocage de température interne Valeur de mesure	Entrée UINT16	CL E	9.001
30	Valeur de consigne Déblocage de température interne	Entrée UINT16	CL E	9.001
31	Statut Déblocage de température interne	Sortie UINT1	CL T	1.002
32	Objet d'ombrage	Entrée UINT1	CL E	1.003
33	Valeur de mesure Ombrage Luminosité 1	Entrée UINT16	CL E	9.004
34	Valeur de mesure Ombrage Luminosité 2	Entrée UINT16	CL E	9.004
35	Valeur de mesure Ombrage Luminosité 3	Entrée UINT16	CL E	9.004
36	Valeur limite d'ombrage	UINT16 Entrée / Sortie	CL ET	9.004
37	Valeur limite d'ombrage 1 = Haut / 0 = Bas	Entrée UINT1	CL E	1.007
38	Valeur limite d'ombrage Haut	Entrée UINT1	CL E	1.017
39	Valeur limite d'ombrage Bas	Entrée UINT1	CL E	1.017
40	Statut d'ombrage	Sortie UINT1	CL T	1.002
41	Module d'apprentissage de position d'ombrage	Entrée UINT1	CL E	1.017
42	Azimut	Entrée UINT16	CL E	9.*
43	Élévation	Entrée UINT16	CL E	9.*
44	Objet de blocage d'acheminement d'air froid	Entrée UINT1	CL E	1.003
45	Température externe d'acheminement d'air froid Valeur de mesure	Entrée UINT16	CL E	9.001
46	Statut de blocage d'acheminement d'air froid	Sortie UINT1	CL T	1.002
47	Ventilation forcée	Entrée UINT1	CL E	1.002

Nr.	Nom	Fonction	Marques	Type DP
48	Objet de blocage d'acheminement d'air chaud	Entrée UINT1	CL E	1.003
49	Température interne d'acheminement d'air chaud Valeur de mesure	Entrée UINT16	CL E	9.001
50	Valeur de mesure de température externe d'acheminement d'air chaud	Entrée UINT16	CL E	9.001
51	Valeur de consigne de blocage d'acheminement d'air chaud	Entrée UINT16	CL E	9.001
52	Statut de blocage d'acheminement d'air chaud	Sortie UINT1	CL T	1.002
53	Objet d'ouverture de température interne	Entrée UINT1	CL E	1.003
54	Valeur de mesure d'ouverture de température interne	Entrée UINT16	CL E	9.001
55	Valeur de consigne d'ouverture de température interne	Entrée UINT16	CL ET	9.001
56	Ouverture de température interne Valeur limite	UINT16 Entrée / Sortie	CL E	9.001
57	Ouverture de température interne Valeur limite 1=Haut / 0=Bas	Entrée UINT1	CL E	1.007
58	Ouverture de température interne Valeur limite Haut	Entrée UINT1	CL E	1.017
59	Ouverture de température interne Valeur limite Bas	Entrée UINT1	CL E	1.017
60	Statut d'ouverture de température interne	Sortie UINT1	CL T	1.002
61	Objet d'ouverture d'humidité interne	Entrée UINT1	CL E	1.003
62	Valeur de mesure d'ouverture d'humidité interne	Entrée UINT16	CL E	9.007
63	Statut d'ouverture d'humidité interne	Sortie UINT1	CL T	1.002
64	Position de référence atteinte	Entrée UINT1	CL E	1.002
65	Objet de perturbation capteur de position de référence	Sortie UINT1	CL T	1.002
66	Statut de position de référence Master	Sortie UINT1	CL T	1.002
67	Commande de position de référence Master	Sortie UINT1	CL T	1.002

Nr.	Nom	Fonction	Marques	Type DP
68	Statut de position de référence Slave	Entrée UINT1	CL E	1.002
69	Statut de position de référence Master	Entrée UINT1	CL E	1.002
70	Commande de position de référence Master	Entrée UINT1	CL E	1.002
71	Statut de position de référence Slave	Sortie UINT1	CL T	1.002
72	Touche 1 Long terme	Sortie UINT1	CL T	1.008
73	Touche 1 Court terme	Sortie UINT1	CL T	1.007
74	Touche 1 Commutation	UINT1 Entrée / Sortie	CL ET	1.001
75	Touche 1 - Variateur relatif	UINT4 Entrée / Sortie	CL ET	3.007
76	Touche 1 - Affichage de valeur 8 bit	Sortie UINT8	CL T	5.010
77	Touche 1 Affichage de valeur de température	Sortie UINT16	CL T	9.001
78	Touche 1 - Affichage de valeur de luminosité	Sortie UINT16	CL T	9.004
79	Touche 1 Scène	Sortie UINT8	CL T	18.001
80	Touche 2 Long terme	Sortie UINT1	CL T	1.008
81	Touche 2 Court terme	Sortie UINT1	CL T	1.007
82	Touche 2 Commutation	UINT1 Entrée / Sortie	CL ET	1.001
83	Touche 2 - Variateur relatif	UINT4 Entrée / Sortie	CL ET	3.007
84	Touche 2 - Affichage de valeur 8 bit	Sortie UINT8	CL T	5.010
85	Touche 2 Affichage de valeur de température	Sortie UINT16	CL T	9.001
86	Touche 2 - Affichage de valeur de luminosité	Sortie UINT16	CL T	9.004
87	Touche 2 Scène	Sortie UINT8	CL T	18.001
88	Touche 3 Long terme	Sortie UINT1	CL T	1.008
89	Touche 3 Court terme	Sortie UINT1	CL T	1.007
90	Touche 3 Commutation	UINT1 Entrée / Sortie	CL ET	1.001
91	Touche 3 - Variateur relatif	UINT4 Entrée / Sortie	CL ET	3.007
92	Touche 3 - Affichage de valeur 8 bit	Sortie UINT8	CL T	5.010

Nr.	Nom	Fonction	Marques	Type DP
93	Touche 3 Affichage de valeur de température	Sortie UINT16	CL T	9.001
94	Touche 3 - Affichage de valeur de luminosité	Sortie UINT16	CL T	9.004
95	Touche 3 Scène	Sortie UINT8	CL T	18.001
96	Touche 4 Long terme	Sortie UINT1	CL T	1.008
97	Touche 4 Court terme	Sortie UINT1	CL T	1.007
98	Touche 4 Commutation	UINT1 Entrée / Sortie	CLET	1.001
99	Touche 4 - Variateur relatif	UINT4 Entrée / Sortie	CLET	3.007
100	Touche 4 - Affichage de valeur 8 bit	Sortie UINT8	CL T	5.010
101	Touche 4 Affichage de valeur de température	Sortie UINT16	CL T	9.001
102	Touche 4 - Affichage de valeur de luminosité	Sortie UINT16	CL T	9.004
103	Touche 4 Scène	Sortie UINT8	CL T	18.001
104	Capteur de température perturbé	Sortie UINT1	CL T	1.002
105	Valeur de mesure externe	Entrée UINT16	CLE	9.001
106	Valeur de mesure interne	Sortie UINT16	CL T	9.001
107	Valeur de mesure totale	Sortie UINT16	CL T	9.001
108	Exigence de température min/max	Entrée UINT1	CLE	1.017
109	Plus basse valeur de mesure de température	Sortie UINT16	CL T	9.001
110	Plus haute valeur de mesure de température	Sortie UINT16	CL T	9.001
111	Réinitialisation température min/max	Entrée UINT1	CLE	1.017
112	Valeur limite température 1	UINT16 Entrée / Sortie	CLET	9.001
113	Valeur limite température 1 1 = Haut / 0 = Bas	Entrée UINT1	CLE	1.007
114	Valeur limite 1 température Haut	Entrée UINT1	CLE	1.017
115	Valeur limite température 1 Bas	Entrée UINT1	CLE	1.017
116	Valeur limite température 1 Objet de blocage	Entrée UINT1	CLE	1.003
117	Valeur limite température 1 Sortie de commutation	Sortie UINT1	CL T	1.002
118	Valeur limite température 2	UINT16 Entrée / Sortie	CLET	9.001

Nr.	Nom	Fonction	Marques	Type DP
119	Valeur limite température 2 1 = Haut / 0 = Bas	Entrée UINT1	CLE	1.007
120	Valeur limite température 2 Haut	Entrée UINT1	CLE	1.017
121	Valeur limite température 2 Bas	Entrée UINT1	CLE	1.017
122	Valeur limite température 2 Objet de blocage	Entrée UINT1	CLE	1.003
123	Valeur limite température 2 Sortie de commutation	Sortie UINT1	CL T	1.002
124	Software_Version	Extractible	CL	5.010

4. Réglage des paramètres

Les réglages des paramètres sont caractérisés par un soulignement.

4.1. Réglages généraux

L'actionneur commande	<u>Jalousie</u> • Stores • Fenêtre
Utiliser des scènes (cf. chapitre <i>Scènes</i> , page 30)	<u>non</u> • oui
Utiliser l'entrée 1 / 2 / 3	non • comme touche de bus • <u>comme</u> <u>touche d'actionneur</u>
Utiliser l'entrée 4	non • comme touche de bus • <u>comme</u> <u>touche de d'actionneur</u> • comme capteur de position de référence
Envoyer un message d'erreur en cas de capteur de position de référence défectueux (<i>uniquement si l'entrée 4 est utilisée</i> <i>comme capteur de position de référence</i>)	<u>non</u> • oui
Délai d'envoi des valeurs limites après remise sous tension	<u>5 s</u> ... 2 h
Délai d'envoi des sorties de commutation et de statut après remise sous tension	<u>5 s</u> ... 2 h
Utiliser le blocage de température (cf. chapitre <i>Capteur de température</i> , page 36)	<u>non</u> • oui

4.2. Moteur

Commencez par régler les indications générales concernant le moteur.

Direction de déplacement :

Il est possible de commuter entre Haut/Bas, Entrée/Sortie et Ouvert/Fermé.

HAUT/BAS pour (<i>jalousie, stores</i>) ENTRÉE/SORTIE pour (<i>stores</i>) FERMÉ/OUVERT pour (<i>fenêtres</i>)	<u>non</u> • oui
--	------------------

Durée de fonctionnement :

La durée de fonctionnement entre les positions de fin de course est la base du déplacement depuis les positions intermédiaires (ex. aux limites des domaines de déplacement et aux scènes).

Durée BAS en s pour (<i>jalousie, stores</i>) Durée SORTIE en s (<i>stores</i>) Durée OUVERT en s (<i>fenêtre</i>)	1 ... 320; <u>60</u>
Durée HAUT en s pour (<i>jalousie, stores</i>) Durée ENTRÉE en s (<i>stores</i>) Durée FERMÉ en s (<i>fenêtre</i>)	1 ... 320; <u>65</u>

Durée de fonctionnement en position de référence et réglage des pas des lamelles :

(pour les stores uniquement)

Grâce à la durée de fonctionnement pendant laquelle le moteur se place en position de référence (après avoir atteint la position de fin de course supérieure), on peut égaliser différentes longueurs de tablier ou positions de montage de l'interrupteur de fin de course. Par l'adaptation des temps de fonctionnement en position de référence, les dispositifs d'ombrage d'une façade sont tous complètement rétractés, ce qui donne un meilleur aspect général.

Le produit de la durée des pas x le nombre de pas donne la durée d'orientation des lamelles.

Durée de fonctionnement Position de référence par 0,1 s	<u>0</u> ... 255
Durée de pas par 10 ms	10 ... 100; <u>20</u>
Compteur pas à pas lamelles	1 ... 255; <u>5</u>

Durée de pause :

Il faut régler les temps de pause nécessaires pendant le changement d'orientation du moteur selon les prescriptions de son fabricant.

Durée de pause pour changement d'orientation par 0,1 s	5 ... 100; <u>10</u>
--	----------------------

Déplacement de référence :

On réajuste la durée de fonctionnement et la position de référence en déplaçant régulièrement les deux positions de fin de course. On règle de cette façon après combien de déplacements avant un positionnement il faut effectuer un déplacement de référence. Le déplacement de référence se fait toujours dans la direction de la position sûre (rétractation pour les systèmes d'ombrage, fermeture pour les fenêtres).

Effectuer un déplacement de référence	<u>non</u> • oui
---------------------------------------	------------------

Effectuer un déplacement de référence	oui
pour plus de déplacements avant un déplacement de positionnement automatique	1 ... 255; <u>10</u>

Orientation des lamelles :*(pour les stores uniquement)*

L'orientation des lamelles doit être réglée suivant les prescriptions du fabricant du moteur.

Orienter les lamelles	<ul style="list-style-type: none"> • <u>jamais</u> • seulement après déplacement • après chaque déplacement
-----------------------	--

Position du moteur :

Il est possible d'envoyer la position actuelle sur le bus. Le délai réglable veille à ce qu'en cas de déplacement relativement long, il n'y ait pas trop de paquets de données qui viennent bloquer le bus.

Envoyer la position du moteur après modification	<u>non</u> • oui
--	------------------

Envoyer la position du moteur après modification	oui
Délai d'envoi de la position par 0,1 s	0...50; <u>10</u>

4.3. Commande

Réglez le comportement du moteur.

Limite du domaine de déplacement :

On utilise la limite de domaine de déplacement pour éviter que deux dispositifs entrent en collision (ex. un store et une fenêtre qui s'ouvre).

Des deux moteurs, l'un reçoit la priorité et est paramétré comme maître (Master), l'autre comme asservi (Slave). Par les capteurs de position de référence, les deux actionneurs connaissent leur propre statut instantané et celui de l'autre. Celui-ci est soit "en position sûre", soit "pas en position sûre". On arrive en position sûre si le moteur se trouve dans un domaine où aucune collision n'est possible (dans le cas d'un store, cela pourrait être, par exemple 0 à 30% sorti). Pour annoncer la position sûre du moteur, un capteur de position de référence peut être connecté aux entrées de l'actionneur (ex. interrupteur de fin de course ou barrière optique), ou l'actionneur reçoit le message de son capteur de position de référence via le bus (cf. Graphiques au chapitre *Possibilités de raccordement des capteurs de position de référence* dans la partie principale).

Avant que le moteur de l'actionneur maître soit actionné, l'actionneur asservi reçoit la commande de placer son moteur en position sûre. Le moteur asservi reste en position sûre ou s'y porte s'il n'y est pas.

Grâce à l'objet de communication "Statut de position de référence Slave", l'actionneur maître sait si le moteur raccordé à l'actionneur asservi se trouve déjà en position sûre (auquel cas, l'actionneur maître démarre immédiatement) ou pas (auquel cas il attend). Ce n'est que si l'actionneur maître reçoit le message que le moteur asservi se trouve en position sûre qu'il fait quitter à son moteur sa propre position sûre.

Exemple :

La ventilation par une fenêtre doit avoir la priorité sur l'ombrage par un store. C'est pourquoi la fenêtre sera paramétrée Master et le store Slave. Les deux disposent d'un capteur de position de référence qui indique si le moteur est en position sûre ou pas.

Maintenant, le store est sorti et il faut ouvrir la fenêtre. La fenêtre connaît le statut du store ("pas en position sûre") et transmet une commande au store pour qu'il se rétracte. Si le store a atteint sa position sûre, son capteur de position de référence envoie une réponse correspondante. C'est maintenant que la fenêtre s'ouvre.



Master et Slave échangent régulièrement leurs positions ("sûre" ou "pas sûre"). On règle par l'intervalle de temps de surveillance la fréquence où les informations sont demandées. On doit choisir une durée inférieure à celle dont a besoin le moteur surveillé pour quitter de la limite de la zone sûre (dernière position sûre annoncée) vers une position où il existe un risque de collision.

En cas de non-réception d'un statut Master/Slave ou d'un objet de position de référence, le moteur passe en position sûre, même en cas de panne d'alimentation électrique du bus ou en perturbation du capteur de position de référence (cela vaut pour le paramétrage Master et Slave).

Sans limitation de domaine de déplacement :

Utiliser la limitation de domaine de déplacement	non
Comportement en cas de panne d'alimentation électrique du bus	<ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • Commande de montée • Commande de descente

Avec limitation de domaine de déplacement :

La limitation de domaine de déplacement s'utilise automatiquement dès que l'entrée 4 est configurée comme capteur de position de référence.

Si le moteur ne reçoit ni commande Master/Slave ni objet de position de référence, et en cas de panne d'alimentation électrique du bus, il retourne en zone sûre.

Utiliser la limitation de domaine de déplacement	oui
L'actionneur est	<u>Master</u> • Slave

Actionneur maître :

L'actionneur est	Master
Répétition d'envoi pour commandes Master en s	1 ... 255; <u>10</u>
Durée de surveillance pour l'objet de position de référence et de statut Slave en s	1 ... 255; <u>10</u>

Actionneur asservi :

L'actionneur est	Slave
Répétition d'envoi pour commandes Slave en s	1 ... 255; <u>10</u>
Durée de surveillance pour l'objet de position de référence et de statut Master en s	1 ... 255; <u>10</u>
Position de déplacement pour Slave en % quand l'entrée "Commande Master de position de référence" = 1	<u>0</u> ... 100

Suivi des objets d'alarme et de blocage :

Utiliser le suivi des objets d'alarme et de blocage	<u>non</u> • oui
---	------------------

Utiliser le suivi des objets d'alarme et de blocage	Oui
Durée de suivi pour les objets d'alarme/de blocage	5s ... 2h; <u>5 min</u>
Comportement en cas de non-réception d'un objet d'alarme/de blocage	<u>Stop</u> • Commande de montée • Commande de descente (pour les <i>jalousies/stores</i>) <u>Stop</u> • Commande d'entrée • Commande de sortie (pour les <i>stores</i>) <u>Stop</u> • Commande de fermeture • Commande d'ouverture (pour les <i>fenêtres</i>)

Les priorités des objets de blocage correspondent à l'ordre produit (les objets d'alarme ont la plus haute priorité, les barrières anti-pluie ont la plus basse). Les objets d'alarme et de blocage bloquent à 1.

Objet d'alarme :

Pour l'objet d'alarme, on détermine ce qui se passe pour les valeurs d'objet 1 et 0. On peut ainsi configurer, par exemple, un scénario d'alarme incendie (création d'issues de secours par rétractation des systèmes d'ombrage, désenfumage par les fenêtres).

Utiliser l'objet d'alarme	Oui
Utiliser l'objet d'alarme	<u>non</u> • oui
Quand la valeur de l'objet de blocage = 1	<ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande de montée</u> • Commande de descente (<i>jalousies/stores</i>) • <u>Commande d'entrée</u> • Commande de sortie (<i>store</i>) • <u>Commande de fermeture</u> • Commande d'ouverture (<i>fenêtre</i>)
Quand la valeur de l'objet de blocage = 0	
En mode manuel avant et après alarme	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • arrivée à la dernière position
En mode automatique après alarme	suit l'Automatisme
Valeur de l'objet avant la 1 ^e communication et la remise sous tension du bus	0... <u>1</u>

Objet de blocage 1 / 2 :

Pour l'objet d'alarme, on détermine ce qui se passe pour les valeurs d'objet 1 et 0. On peut ainsi empêcher de se retrouver enfermé dehors sur la terrasse (le contact de fenêtre ouvert de la porte-fenêtre de la terre bloque la jalousie devant la porte).

Utiliser l'objet de blocage	Oui
Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
Quand la valeur de l'objet de blocage = 1	<ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande de montée</u> • Commande de descente (<i>jalousies/stores</i>) • <u>Commande d'entrée</u> • Commande de sortie (<i>store</i>) • <u>Commande de fermeture</u> • Commande d'ouverture (<i>fenêtre</i>)
Quand la valeur de l'objet de blocage = 0	
En mode manuel avant et après blocage	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • arrivée à la dernière position

En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme
Valeur de l'objet avant la 1 ^e communication et la remise sous tension du bus	0... <u>1</u>

Coupe-vent :

L'objet d'entrée "Coupe-vent" est connecté à l'objet de sortie d'un capteur de vent. L'objet d'entrée peut être aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure).

En cas de blocage, la jalousie monte / le store rentre / la fenêtre se ferme.

Utiliser un coupe-vent	Oui
Type d'objet d'entrée	1 Bit • 16 Bit
Blocage à partir d'une vitesse du vent de - m/s <i>(seulement avec un objet d'entrée 16 bits)</i>	2...30; <u>5</u>
Temps d'attente en position sûre en min après blocage par le vent	1...255; <u>5</u>
Comportement après durée d'attente	
En mode manuel avant et après blocage	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme
Envoyer le statut actuel de blocage <i>(seulement avec un objet d'entrée 16 bits)</i>	<u>non</u> • oui

Priorité barrière anti-pluie ou utilisation manuelle :

A la priorité	<u>Pluie avant Manuel</u> • Manuel avant Pluie
---------------	--

Barrière anti-pluie :

L'objet d'entrée "Barrière anti-pluie" est connecté à l'objet de sortie d'un détecteur de pluie.

En cas de blocage, la jalousie monte / le store rentre / la fenêtre se ferme.

Utiliser une barrière anti-pluie	Oui
Temps d'attente en position sûre en min après une barrière anti-pluie	1...20; <u>5</u>
Comportement après durée d'attente	
En mode manuel avant et après blocage	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme

Réinitialisation de l'automatisme :

Une utilisation manuelle désactive l'automatisme du moteur. On règle ici quand l'automatisme sera réactivé.

Passage de manuel à automatique selon	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Fin d'un délai d'attente</u> • Réception d'un objet • Fin d'un délai d'attente ou réception d'un objet
Durée d'attente en min (en cas de sélection de "Fin d'un délai d'attente")	1...255; <u>20</u>
Passage en automatique selon la valeur d'objet (en cas de sélection de "Réception d'un objet")	0 • <u>1</u> • 0 ou 1

Objet de blocage d'automatisme :

Avec l'objet de blocage d'automatisme, on peut brièvement désactiver l'automatisme (ex. quand il y a quelqu'un, ou pendant une conférence dans une salle de conférence). Ici, on indique aussi dans quel mode l'actionneur se trouvera à la remise sous tension, ex. après une panne de courant. Le mode (manuel ou automatique) sera envoyé au bus sous forme d'un objet de statut.

Utiliser un objet de blocage automatique	<u>non</u> • oui
Mode de fonctionnement à la remise sous tension	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Automatique</u> • Manuel
Objet de statut envoyé	<ul style="list-style-type: none"> • <u>1 pour Automatique 0 pour Manuel</u> • 0 pour Automatique 1 pour Manuel
Délai d'envoi de la sortie de statut Automatique ou Manuel, par 0,1 s	<u>0</u> ...50

Type d'automatisme :

On peut programmer l'automatisme du moteur raccordé en externe, mais tous les réglages peuvent aussi se configurer en interne. Si on choisit "Automatisme interne", il apparaît un menu séparé "Automatisme" (cf. § "Automatisme pour systèmes d'ombrage" ou "Automatisme pour fenêtres").

Type d'automatisme	<u>Automatisme externe</u> • Automatisme interne
--------------------	--

4.3.1. Automatisme pour systèmes d'ombrage

Le menu "Automatisme" n'apparaît que si l'automatisme interne est sélectionné dans "Commande". Les fonctions d'automatisme internes prennent en compte la luminosité/position du soleil, la température externe et la température interne, et permettent également un contrôle temporisé et un contrôle fonction du crépuscule. On peut prédéterminer ou configurer une position du système d'ombrage.

Afin de pouvoir exploiter pleinement l'automatisme interne d'ombrage, le système du bus doit comporter des informations sur la luminosité / le crépuscule, la température

interne et externe, l'heure et la position du soleil (ex. données des stations météorologiques Elsner Suntracer KNX ou Suntracer KNX-GPS).

Blocage de température externe :

L'objet d'entrée "Blocage de température externe" est connecté à l'objet de sortie d'un capteur de température. L'objet d'entrée peut être aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure).

Utiliser un objet de blocage automatique	<u>non</u> • oui
Utiliser un objet de blocage automatique	oui
Type d'objet d'entrée de température	<u>1 Bit</u> • 16 Bit

Objet d'entrée 1 bit :

Type d'objet d'entrée de température	1 bit
--------------------------------------	--------------

L'ombrage est permis par le bit 0 et bloqué par le bit 1.

Objet d'entrée 16 bit :

Type d'objet d'entrée de température	16 bit
Valeur limite par 0,1°C	-300 ... 800; <u>50</u>
Hystérésis par 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de blocage	<u>non</u> • oui

L'ombrage est permis si la valeur de mesure est supérieure à la valeur limite + hystérésis et bloqué si la valeur de mesure est inférieure à la valeur limite.

Commande de crépuscule/horaire :

La commande temporisée passe par un objet de communication. L'objet d'entrée "Commande de crépuscule" est connecté à l'objet de sortie d'un capteur de de luminosité. On peut utiliser aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure) pour la commande de crépuscule.

Utiliser la commande de crépuscule/horaire	<ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • Commande de crépuscule seulement • Commande temporisée seulement • les deux (OU connexion)
--	--

Utiliser la commande de crépuscule/horaire	Commande de crépuscule seulement / les deux
Type d'objet de crépuscule	<u>1 Bit</u> • 16 Bit

Objet d'entrée 16 bit :

Type d'objet de crépuscule	16 bit
Valeur limite de crépuscule en Lux	1 ... 1000; <u>10</u>
Délai de commutation	1 minute
Envoyer le statut actuel de crépuscule	<u>non</u> • oui

Débloccage de température interne :

L'objet d'entrée "Débloccage de température externe" est connecté à l'objet de sortie d'un capteur de température. L'objet d'entrée peut être aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure ou valeur de consigne et de mesure).

Utiliser le déblocage de température interne	<u>non</u> • oui
--	------------------

Type d'objet d'entrée	<u>1 Bit</u> • 16 Bit • 16 Bit température de consigne/de mesure
-----------------------	--

Objet d'entrée 16 bit :

Type d'objet d'entrée	16 bit
Valeur limite par 0,1°C	-300 ... 800; <u>200</u>
Hystérésis par 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de blocage	<u>non</u> • oui

L'ombrage est permis si la valeur de mesure est supérieure ou égale à la valeur limite et bloqué si la valeur de mesure est inférieure à la valeur limite - hystérésis.

Objet d'entrée 16 bits (température de consigne / de mesure) :

Cette fonction intègre et évalue la valeur de consigne et la valeur de mesure de l'objet 16 bits.

Type d'objet d'entrée	Température de consigne / de mesure 16 bits
Valeur de consigne (VC) - Valeur de mesure (VM) Différence par 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Hystérésis par 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de blocage	<u>non</u> • oui

L'ombrage est permis si la valeur de mesure est supérieure ou égale à la valeur de consigne + différence

et bloqué si la valeur de mesure est inférieure à la valeur de consigne + différence - hystérésis.

Système automatisé d'ombrage :

Le système automatisé d'ombrage évalue les objets d'entrée "Luminosité" et "Position du soleil" d'une station météo. Il détermine également la position de déplacement pour l'ombrage automatique.

Utiliser les stores automatiques	<u>non</u> • oui
----------------------------------	------------------

Luminosité :

 Pour la commande en fonction de la luminosité, on peut utiliser aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un, deux ou trois objets 16 bits (valeurs de mesure, ex. soleil à l'est, au sud ou à l'ouest).

Type d'entrée des stores	<u>1 x 1 bit</u> • 1 x 16 bits • 2 x 16 bits • 3 x 16 bits
--------------------------	--

Objet d'entrée 1 x 1 bit :

Entrez les délais d'ombrage (empêche que le store s'ouvre et se ferme continuellement quand les conditions de luminosité changent).

Type d'entrée des stores	1 x 1 bit
Délai d'ascension en min	0 ... 255; <u>12</u>
Délai d'accélération en min	0 ... 30; <u>1</u>

Objet d'entrée 1 x 16 bits, 2 x 16 bits ou 3 x 16 bits :

Il est possible de prédéterminer la valeur limite de luminosité par paramètre ou par objet de communication. Dans le cas de plusieurs valeurs de mesure de luminosité (2 x 16 bits ou 3 x 16 bits), seule la valeur maximale de luminosité est comparée à la valeur limite.

Type d'entrée des stores	1 x 16 bits • 2 x 16 bits • 3 x 16 bits
Directive de valeur limite d'ombrage par	<u>Paramètres</u> • Objet de communication

Valeur limite par paramètre :

Entrez la valeur limite et les délais d'ombrage (empêche que le store s'ouvre et se ferme continuellement quand les conditions de luminosité changent rapidement).

Directive de valeur limite d'ombrage par	Paramètre
Valeur limite d'ombrage en kLux	0 ... 100; <u>30</u>
Délai d'ascension en min	0 ... 255; <u>12</u>
Délai d'accélération en min	0 ... 30; <u>1</u>
Envoyer le statut actuel d'ombrage	<u>non</u> • oui

Valeur limite par Objet de communication :

La valeur limite est reçue par objet de communication et peut être modifiée (ex. touche "plus sensible" et "moins sensible"). Entrez les délais d'ombrage (empêche que le store s'ouvre et se ferme continuellement quand les conditions de luminosité changent rapidement).

Directive de valeur limite d'ombrage par	Objet de communication
La dernière valeur communiquée doit être conservée	<ul style="list-style-type: none"> • <u>pas</u> • après remise sous tension • après remise sous tension et programmation
Valeur limite de démarrage en kLux valable jusqu'à la 1e communication	0 ... 100; <u>30</u>

Type de modification de valeur limite	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Valeur absolue avec un objet de communication 16 bits</u> • Montée/Descente avec un objet de communication • Montée / Descente avec deux objets de communication
Progressivement en kLux <i>(seulement en cas de montée/descente avec un objet de communication)</i>	1 ... 5; <u>2</u>
Délai d'ascension en min	0 ... 255; <u>12</u>
Délai d'accélération en min	0 ... 30; <u>1</u>
Envoyer le statut actuel d'ombrage	<u>non</u> • oui

Position du soleil !

Évaluer la position du soleil	<u>non</u> • oui
Évaluer la position du soleil	oui
La position du soleil est définie par	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Valeurs discrètes d'azimut et d'élévation</u> • Points cardinaux (azimut/élévation)

Définition de la position du soleil par valeurs :

Entrez le domaine (direction et hauteur) où doit se trouver le soleil quand le système d'ombrage est actif.

La position du soleil est définie par	valeurs discrètes d'azimut et élévation
Azimut depuis	<u>0</u> ... 360
Azimut jusqu'à	<u>0</u> ... 360
Élévation depuis	<u>0</u> ... 90
Élévation jusqu'à	<u>0</u> ... 90

Définition de la position du soleil par points cardinaux :

Entrez le point cardinal où doit se trouver le soleil quand le système d'ombrage est actif.

La position du soleil est définie par	Points cardinaux (azimut/élévation)
Point cardinal	<ul style="list-style-type: none"> • Est (azimut : 0° ... 180°) • Sud-Est (azimut : 45° ... 225°) • Sud (Azimut : 90° ... 270°) • Sud-Ouest (azimut : 135° ... 315°) • Ouest (azimut : 180° ... 360°)

Position des lamelles et de déplacement (pour les jalousies) :

Dans le cas des jalousies, on peut régler l'angle des lamelles, sinon les lamelles peuvent suivre l'élévation automatiquement. On considère que: À 100%, les lamelles sont fermées. À 50%, elles sont horizontales.

Les lamelles doivent suivre l'élévation	<u>non</u> • oui
---	------------------

Les lamelles **ne doivent pas** suivre l'élévation (angle de retour fixe) :
Entrez la position désirée pour les lamelles et de la couverture.

Les lamelles doivent suivre l'élévation	non
Position des lamelles en %	0 ... 100; <u>75</u>
Position de jalousie en %	0 ... 100; <u>75</u>
Utiliser le module d'enseignement pour de nouvelles positions d'ombrage <i>(la position de la couverture et des lamelles sont conservées. Pour toute information, voir plus bas)</i>	<u>non</u> • oui

Les lamelles doivent suivre l'élévation :

On peut régler trois différents domaines d'élévation, pour lesquels on déterminera respectivement une position fixe pour la couverture et les lamelles.

Les lamelles doivent suivre l'élévation	oui
En cas d'élévation inférieure à (en degrés)	0 ... 90; <u>10</u>
Position des lamelles en %	0 ... 100; <u>95</u>
sinon	0 ... 100
Position des lamelles en %	0 ... 100
Position de jalousie en %	0 ... 100
Utiliser le module d'enseignement pour de nouvelles positions d'ombrage <i>(seule la position de la couverture est enregistrée. Pour toute information, voir plus bas)</i>	<u>non</u> • oui

Position de déplacement (pour les stores) :

Position de store en %	0 ... 100; <u>75</u>
Position des stores en %	
Utiliser le module d'enseignement pour de nouvelles positions d'ombrage	<u>non</u> • oui

Utiliser le module d'enseignement pour de nouvelles positions d'ombrage : On peut entrer numériquement la position de la couverture ou l'intégrer manuellement. Pour l'intégration des données, on règle sur "Utiliser le module d'enseignement : Oui" et "Module d'apprentissage de positionnement d'ombrage Canal X" pour enregistrer la position atteinte. L'enregistrement se fait avec valeur = 1 et peut, par exemple, être réalisé avec la touche connectée au module d'enseignement. Les données numériques déjà entrées sont écrasées par le module d'enseignement.

Automatisme pour fenêtres

Le menu "Automatisme" n'apparaît que si l'automatisme interne est sélectionné dans "Commande". Selon les réglages, les fonctions d'automatisme internes prennent en compte la température externe, la température interne et l'humidité de l'air ambiant et permettent la ventilation forcée via un objet de communication.

Afin de pouvoir pleinement exploiter l'automatisme de ventilation interne, le système du bus doit comporter des informations sur les températures interne et externe et l'humidité de l'air ambiant.

Blocage de l'acheminement d'air froid :

L'objet d'entrée "Blocage d'acheminement d'air froid" est connecté à l'objet de sortie d'un capteur de température. L'objet d'entrée peut être aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure).

Utiliser le blocage d'acheminement d'air froid	<u>non</u> • oui
Utiliser le blocage d'acheminement d'air froid	oui
Type d'objet d'entrée de température	<u>1 Bit</u> • 16 Bit

Objet d'entrée 1 bit :

Type d'objet d'entrée de température	1 bit
--------------------------------------	--------------

La ventilation est permise par le bit 0 et bloquée par le bit 1.

Objet d'entrée 16 bit :

Type d'objet d'entrée de température	16 bit
Valeur limite par 0,1°C	-300 ... 800; <u>50</u>
Hystérésis par 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de blocage	<u>non</u> • oui

La ventilation est permise si la valeur de mesure est supérieure à la valeur limite + hystérésis et bloquée si la valeur de mesure est inférieure ou égale à la valeur limite.

Ventilation forcée :

Utiliser la ventilation forcée	<u>non</u> • oui
--------------------------------	------------------

Si la ventilation forcée est active ("Utiliser la ventilation forcée : Oui"), on a une ventilation dès que l'objet de communication "Ventilation forcée" = 1.

Blocage d'acheminement d'air chaud :

L'objet d'entrée "Blocage d'acheminement d'air chaud" est connecté à l'objet de sortie d'un ou plusieurs capteurs de température. L'objet d'entrée peut être aussi bien un

objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure interne/externe ou valeur de consigne et de mesure).

Utiliser le blocage d'acheminement d'air chaud	<u>non</u> • oui
Utiliser le blocage d'acheminement d'air chaud	oui
Type d'objet d'entrée	<u>1 Bit</u> • 16 Bit • 16 Bit température de consigne/de mesure

Objet d'entrée 1 bit :

Type d'objet d'entrée	1 bit
-----------------------	--------------

La ventilation est permise par le bit 0 et bloquée par le bit 1.

Objet d'entrée 16 bit :

Type d'objet d'entrée	16 bit
Valeur limite par 0,1°C	-100 ... 200; <u>50</u>
Hystérésis par 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de blocage	<u>non</u> • oui

La ventilation est permise si la valeur de mesure externe est inférieure à la valeur de mesure interne + différence - hystérésis. et bloquée si la valeur de mesure externe est supérieure ou égale à la valeur de mesure interne + différence

Objet d'entrée 16 bits (température de consigne / de mesure) :

Cette fonction intègre et évalue la valeur de consigne et la valeur de mesure de l'objet 16 bits.

Type d'objet d'entrée	Température de consigne / de mesure 16 bits
Fermer si la température externe dépasse la valeur de consigne de (par 0,1°C)	0...255; <u>50</u>
Hystérésis par 0,1 °C	1...100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de blocage	<u>non</u> • oui

La ventilation est permise si la valeur de mesure externe est inférieure à la valeur de consigne + différence - hystérésis et bloquée si la valeur de mesure externe est supérieure ou égale à la valeur de consigne + différence.

Ouverture fonction de la température/humidité :

Fenêtre ouverte	<ul style="list-style-type: none"> • <u>jamais</u> • en cas de trop haute température • en cas de trop forte humidité ambiante • En cas de trop haute température ou de trop forte humidité ambiante
-----------------	--

Température interne :

Ces paramètres apparaissent en cas de ventilation à "trop haute température" / "trop haute température ou humidité ambiante". L'objet d'entrée peut être aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure ou valeur de consigne et de mesure).

Type d'objet d'entrée de température	<u>1 bit</u> • 16 bits • Température de consigne / de mesure 16 bits
--------------------------------------	--

Objet d'entrée 1 bit :

Type d'objet d'entrée de température	1 bit
--------------------------------------	--------------

La ventilation est activée par le bit 0 et bloquée par le bit 1.

Objet d'entrée 16 bit :

On peut entrer la directive de valeur limite par paramètre ou par objet de communication.

Type d'objet d'entrée de température	16 bit
Prescription de valeur limite de température interne par	<u>Paramètres</u> • Objet de communication

Valeur limite par paramètre :

Prescription de valeur limite de température interne par	Paramètre
Valeur limite de température interne par 0,1°C	-100 ... 500; <u>300</u>
Hystérésis par 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de température	<u>non</u> • oui

Valeur limite par Objet de communication :

La valeur limite est reçue par objet de communication et peut être modifiée (ex. touches pour température de consigne + et -)

Prescription de valeur limite de température interne par	Objet de communication
La dernière valeur communiquée doit être conservée	<ul style="list-style-type: none"> • <u>pas</u> • après remise sous tension • après remise sous tension et programmation
Valeur limite de démarrage par 0,1°C valable jusqu'à la 1e communication	100 ... 500; <u>300</u>
Type de modification de valeur limite	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Valeur absolue avec un objet de communication 16 bits</u> • Montée/Descente avec un objet de communication • Montée / Descente avec deux objets de communication

Progressivement <i>(seulement en cas de montée/descente avec un objet de communication)</i>	0,1°C ... 5°C; <u>1</u> °C
Hystérésis par 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de température	<u>non</u> • oui

Objet d'entrée 16 bits (température de consigne / de mesure) :

Cette fonction intègre et évalue la valeur de consigne et la valeur de mesure de l'objet 16 bits.

Type d'objet d'entrée de température	Température de consigne / mesure 16 bit
Ouverture si la valeur de mesure dépasse la valeur de consigne (in 0,1°C)	0...255; <u>20</u>
Hystérésis par 0,1°C	1...100; <u>20</u>
Envoyer le statut actuel de blocage	<u>non</u> • oui

Humidité ambiante :

 Ces paramètres apparaissent en cas de ventilation à "trop haute humidité ambiante" / "trop haute température ou humidité ambiante". L'objet d'entrée peut être aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure).

Type d'objet d'entrée d'humidité	<u>1 Bit</u> • 16 Bit
----------------------------------	-----------------------

Objet d'entrée 1 bit :

Type d'objet d'entrée d'humidité	1 bit
----------------------------------	--------------

La ventilation est activée par le bit 0 et bloquée par le bit 1.

Objet d'entrée 16 bit :

Type d'objet d'entrée d'humidité	16 bit
Valeur limite d'humidité interne en %	0 ... 100; <u>60</u>
Hystérésis par 0,1°C	1 ... 100; <u>5</u>
Envoyer le statut actuel d'humidité	<u>non</u> • oui

Ouverture de fenêtre :

 Si la ventilation est commandée en fonction de la température ou de l'humidité par un objet d'entrée 1 bit, vous entrez la position d'ouverture en %.

Ouverture de fenêtre en %	1... <u>100</u>
---------------------------	-----------------

Si la ventilation est commandée en fonction de la température ou de l'humidité par un objet d'entrée 16 bits, vous pouvez soit régler une position d'ouverture, soit ouvrir la

fenêtre par pas. En mode par pas, l'écart de température/humidité est vérifié en fonction d'une durée fixe et, le cas échéant, augmenté/diminué d'un pas.

Ouverture de fenêtre	<u>absolue en %</u> • pas par pas
Ouverture de fenêtre en % (seulement en mode "Ouverture de fenêtre absolue en %")	1... <u>100</u>
progressivement de (en %) (seulement en mode "Ouverture de fenêtre pas par pas")	1...100; <u>25</u>
toutes les (en minutes) (seulement en mode "Ouverture de fenêtre pas par pas")	1...60; <u>3</u>

4.4. Scènes

Le menu "Scènes" n'apparaît que si "Utiliser des scènes : Oui" est sélectionné dans les "Réglages généraux".

Vous pouvez enregistrer 8 différentes positions de déplacement et les appeler par bus. De plus, vous pouvez indiquer si, pendant la programmation de scènes, tous les réglages ou seulement les réglages modifiés doivent être transmis au bus.

Prise en charge à la programmation	<u>tous les paramètres</u> • les paramètres modifiés seulement
------------------------------------	--

Utiliser une scène	<u>non</u> • oui
--------------------	------------------

Vous pouvez attribuer à chaque scène activée son propre numéro de scène, indépendamment du numéro interne de l'actionneur.

Numéro de scène	<u>0...127</u>
Position de jalousie en % Position de store en % Position de store en % Position de fenêtre en %	0...100; <u>50</u>
Position des lamelles en % (pour les jalousies uniquement)	0...100; <u>70</u>

4.5. Touche de l'actionneur

Dans les "Réglages généraux" est sélectionné "Entrée en tant que touche de l'actionneur". L'entrée est utilisée pour contrôler le moteur de cet actionneur. Fixez la fonction de cette touche et le mode de commande.

Fonction de touche	<u>Haut</u> • Bas <u>Haut</u> • Bas • Haut/Bas <u>Entrée</u> • Sortie • Entrée/Sortie <u>Ouvert</u> • Fermé • Ouvert/Fermé	(jalousie) (Store) (store) (fenêtre)
Mode de commande*	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Standard</u> • Standard inversé • Mode confort • Dispositif de l'homme mort 	

*Vous trouverez une description complète des possibilités de réglage pour chaque mode de commande au chapitre *Modes de commande pour le moteur*, page 34.

Si vous utilisez des périodes de suivi ou des limites de domaine de déplacement, en cas de panne d'alimentation électrique du bus, vous ne pourrez pas utiliser le clavier.

4.6. Touche de bus

Dans les "Réglages généraux" est sélectionnée "Entrée en tant que touche de bus". Si une entrée est utilisée comme touche libre du bus, elle envoie à son activation une valeur pré-réglée sur le bus. Dans le fichier de programmation de l'actionneur **Actionneur KNX S-B4T-UP** sont intégrés différents paramètres pour les fonctions du bus les plus souvent utilisées. On peut ainsi configurer les entrées très facilement comme interrupteurs, commandes de moteur, variateurs, pour l'envoi de valeurs et l'appel de scènes.

Fonction bus	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Commutateur</u> • Commutateur • Jalousie • Store • Store • Fenêtre • Variateur • Affichage de valeur 8 bit • Affichage de valeur de température • Affichage de valeur de luminosité • Scènes
--------------	---

Entrée en tant qu'interrupteur :

Si une touche est affectée à l'entrée avec une fonction de commutation, vous choisissez la fonction de bus "Interrupteur" et vous fixez quelle valeur est envoyée quand vous appuyez/relâchez la touche et quand elle sera envoyée.

Fonction bus	Commutateur
Commande à l'appui de la touche	<ul style="list-style-type: none"> • Envoyer 0 • <u>Envoyer 1</u> • N'envoyer aucun message

Commande au relâchement de la touche	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Envoyer 0</u> • <u>Envoyer 1</u> • N'envoyer aucun message
envoyer la valeur	<ul style="list-style-type: none"> • <u>en cas de modification</u> • en cas de passage à 1 • en cas de passage à 0 • en cas de modification et périodique • en cas de passage à 1 et périodique • en cas de passage à 0 et périodique
envoyer toutes les valeurs (uniquement quand "périodique" est envoyé)	<u>5 s ... 2 h</u>

Entrée en tant qu'interrupteur :

Si une touche est affectée à l'entrée avec une fonction de commutation, vous choisissez la fonction de bus "Interrupteur" et vous fixez quelle valeur est envoyée quand vous relâchez la touche.

Fonction bus	Commutateur
Commande à l'appui de la touche	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Commutation</u> • N'envoyer aucun message
Commande au relâchement de la touche	<ul style="list-style-type: none"> • Commutation • <u>n'envoyer aucun message</u>

Entrée pour commande de jalousies, stores ou fenêtres :

Si l'entrée de commande d'un moteur est utilisée par le bus, vous choisissez la fonction de bus "Jalousie", "Store" ou "Fenêtre" et fixez la fonction de touche et le mode de commande.

Fonction bus	Jalousie / Stores / Fenêtre	
Fonction de touche	<ul style="list-style-type: none"> <u>Haut</u> • Bas <u>Haut</u> • Bas • <u>Haut/Bas</u> <u>Entrée</u> • <u>Sortie</u> • <u>Entrée/Sortie</u> <u>Ouvert</u> • <u>Fermé</u> • <u>Ouvert/Fermé</u> 	<ul style="list-style-type: none"> (jalousie) ((Store) (store) (fenêtre)
Mode de commande*	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Standard</u> • <u>Standard inversé</u> • <u>Mode confort</u> • <u>Dispositif de l'homme mort</u> 	

*Vous trouverez une description complète des possibilités de réglage pour chaque mode de commande au chapitre *Modes de commande pour le moteur*, page 34.

Entrée en tant que variateur :

Si vous utilisez l'entrée comme variateur, vous choisissez la fonction de bus "Variateur" et fixez la fonction de touche, l'intervalle de temps (commutateur/variateur) et, si vous le désirez, l'intervalle de répétition en cas d'appui prolongé de touche.

Fonction bus	Variateur
Fonction de touche	<u>plus clair</u> • plus sombre • plus clair/plus sombre
Durée entre commutation et variation en 0,1 s	1...50; <u>5</u>
Répétition de la commande du variateur	<u>non</u> • oui
Répétition de la commande du variateur en cas d'appui prolongé de la touche (<i>uniquement quand la commande de variation est répétée</i>)	toutes les 0,1 s • toutes les 2 s <u>toutes les 1 s</u>
Modification par variateur de (<i>uniquement quand la commande de variation est répétée</i>)	1,50% • 3% • <u>6 %</u> • 12,50% • 25% • 50%

Entrée comme affichage de valeur 8 bits :

Si l'entrée doit être utilisée comme affichage de valeur 8 bits, vous choisissez la fonction de bus "Affichage 8 bits" et vous fixez quelle valeur sera envoyée.

Fonction bus	Affichage de valeur 8 bit
Valeur	<u>0</u> ...255

Entrée en tant qu'affichage de valeur de température :

Si l'entrée doit être utilisée comme affichage de température, vous choisissez la fonction de bus "affichage de valeur de température" et vous fixez quelle valeur sera envoyée entre -30°C et +80°C.

En envoyant une valeur de température, on peut, par exemple, modifier la valeur de consigne d'une régulation de température (ex. Elsner KNX T-UP).

Fonction bus	Affichage de valeur de température
Température par 0,1°C	-300...800; <u>200</u>

Entrée en tant qu'affichage de valeur de luminosité :

Si l'entrée doit être utilisée comme affichage de valeur de luminosité (ex. sortie de commutation d'un capteur de position du soleil), vous choisissez "Affichage de valeur de luminosité" et vous fixez quelle valeur sera envoyée.

En envoyant une valeur de luminosité, on peut, par exemple, modifier la valeur limite d'un capteur de position du soleil (ex. Elsner KNX L).

Fonction bus	Affichage de valeur de luminosité
Luminosité en kLux	0...100; <u>20</u>

Entrée de commande de scène :

Si des scènes sont appelées et enregistrées avec cette entrée, vous choisissez la fonction de bus "Scènes" et fixez l'enregistrement, la différence de temps (appel/enregistrement) et le numéro de scène.

Fonction bus	Scènes
Appui de touche	<ul style="list-style-type: none"> • <u>sans commande</u> • avec enregistrement
Durée entre appel et enregistrement en 0,1 s (seulement si "avec enregistrement" est sélectionné)	1...50; <u>10</u>
Scène n°	<u>0</u> ...127

4.6.1. Modes de commande pour le moteur

Si vous utilisez des entrées comme touches pour l'utilisation de systèmes d'ombrage ou de fenêtres, vous pouvez régler différents modes de commande.

Mode de commande	<ul style="list-style-type: none"> • Standard • Standard inversé • Mode confort • Dispositif de l'homme mort
------------------	--

Standard :

Si on appuie brièvement, le moteur bouge et s'arrête pas à pas. Si on appuie longtemps, le moteur se déplace jusqu'à sa position en bout de course. La différence de temps entre "brièvement" et "longtemps" se règle individuellement.

Mode de commande	Standard
Comportement à l'appui de touche : court = stop/pas long = haut/bas	
Intervalle entre court et long en 0,1 s	1...50; <u>10</u>

Standard inversé :

Si vous appuyez brièvement, le moteur se déplace jusqu'en bout de course. Si on appuie longuement, le moteur se déplace pas à pas ou s'arrête. L'intervalle de temps entre "brièvement" et "longtemps" et l'intervalle de répétition se règlent individuellement.

Mode de commande	Standard inversé
Comportement à l'appui de touche : court = haut/bas long = stop/pas	

Intervalle entre court et long en 0,1 s	1...50; <u>10</u>
Répétition de la commande d'itération en cas d'appui prolongé de la touche	toutes les 0,1 s • toutes les 2 s <u>toutes les 0,5 s</u>

Mode confort :

En **mode confort**, appuyer brièvement, un peu plus longtemps et longtemps sur la touche provoque différentes réactions du moteur. Les intervalles de temps se règlent individuellement.

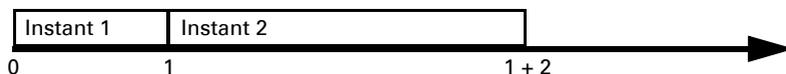
En appuyant brièvement sur la touche (moins longtemps que la durée réglable 1), le moteur est positionné (resp. arrêté) pas à pas.

Si il faut déplacer le moteur un peu plus loin, on appuie un peu plus longtemps (plus longtemps que la durée 1, mais moins que la durée 1+2). Le moteur s'arrête dès qu'on relâche la touche.

Si le moteur doit aller tout seul jusqu'en bout de course, on lâche la touche à l'issue du temps 1 + 2. On peut arrêter le parcours en appuyant brièvement.

B : Fig. 5

Schéma des intervalles de temps en mode confort



<i>Instant 0 :</i>	<i>Appui de la touche, début du temps 1</i>
<i>Relâcher avant l'écoulement du temps 1 :</i>	<i>Pas (ou arrêt pendant le déplacement du moteur)</i>
<i>Instant 1 :</i>	<i>Fin du temps 1, Début du temps 2, Commande de déplacement</i>
<i>Relâchement à l'issue du temps 1 mais avant l'issue du temps 2 :</i>	<i>Stop</i>
<i>Relâcher avant l'écoulement du temps 1+2 :</i>	<i>Déplacement en fin de course</i>

Mode de commande	Mode confort
Comportement à l'appui de touche : On appuie sur la touche et on relâche avant l'issue du temps 1 = stop/pas maintenu plus longtemps que 1 = haut ou bas relâché entre les temps 1 et 1+2 = arrêt relâché après le temps 1+2 = plus d'arrêt	
Instant 1	0,0 s ... • 2 s; <u>0,4 s</u>
Instant 2	0 s... • 3 s; <u>2 s</u>

Dispositif de l'homme mort :

Le moteur se déplace dès qu'on appuie sur la touche et s'arrête quand on relâche la touche.

Mode de commande	Dispositif de l'homme mort
Comportement à l'appui de touche :	
Appui sur la touche = Commande de montée ou de descente	
Relâchement de la touche = Commande d'arrêt	

4.7. Capteur de température

Le menu "Scènes" n'apparaît que si "Utiliser un capteur de température : Oui" est sélectionné dans les "Réglages généraux".

Pour le capteur de température, vous pouvez régler un décalage (d'adaptation à la valeur de mesure), une valeur de mélange et fixer des instructions d'envoi. Activez ici les valeurs limites.

Offset de température par 0,1°C	-50...50; <u>0</u>
Utiliser une valeur de mesure externe	<u>non</u> • oui
Proportion des valeurs de mesure externes dans le total des valeurs de mesure	5%...100%; <u>50%</u>
Valeur de mesure interne et totale (seulement quand on utilise une valeur de mesure externe)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>ne pas envoyer</u> • envoi cyclique • envoyer en cas de modification • envoyer en cas de modification et cyclique
Tous les réglages suivants se rapportent à la valeur de mesure totale	
à partir d'une modification de température de (seulement si "envoyer en cas de modification" est sélectionné)	<u>2°C</u> • 3 °C • 4°C • 5°C
Envoyer la valeur de mesure cycliquement toutes les (seulement si "envoi cyclique" est sélectionné)	<u>5 s</u> ...2 h
Utiliser les valeurs de température min. et max.	<u>non</u> • oui
À activation, les valeurs de température ne sont pas conservées après réinitialisation.	
Utiliser un objet de perturbation	<u>non</u> • oui
Utiliser la valeur limite 1 / 2	<u>non</u> • oui

4.7.1. Valeur limite 1 / 2

Le menu "Valeur limite" n'apparaît que si les valeurs limites de température sont activées. Il est également possible de bloquer la sortie de commutation.

Valeur limite :

Instructions de valeurs limites par	<u>Paramètres</u> • Objet de communication
-------------------------------------	--

Valeur limite par paramètre :

Réglez la valeur limite de température.

Instructions de valeurs limites par	Paramètre
Valeur limite par 0,1°C	-300...800; <u>200</u>
Hystérésis de la valeur limite, par 0,1°C	0...100; <u>20</u>

Valeur limite par Objet de communication :

La valeur limite est reçue par objet de communication et peut être modifiée (ex. touches +/-).

Directive de valeur limite d'ombrage par	Objet de communication
La dernière valeur communiquée doit être conservée	<ul style="list-style-type: none"> • pas • après remise sous tension • après remise sous tension et programmation
Valeur limite de démarrage par 0,1°C valable jusqu'à la 1e communication	-300 ... 800; <u>200</u>
Type de modification de valeur limite	<ul style="list-style-type: none"> • Valeur absolue avec un objet de communication 16 bits • Montée/Descente avec un objet de communication • Montée / Descente avec deux objets de communication
Progressivement <i>(seulement en cas de montée/descente avec un objet de communication)</i>	0,1°C • 0,2°C • 0,3°C • 0,4°C • 0,5°C • <u>1°C</u> • 2°C • 3°C • 4°C • 5°C
Hystérésis de la valeur limite, par 0,1 °C	0 ... 100; <u>20</u>

Sortie de commutation :

Par la sortie de commutation, on peut envoyer la différence positive ou négative par rapport à la valeur limite sur le bus.

La sortie est pour (VL = valeur limite)	<ul style="list-style-type: none"> • supérieur à VL = 1 inférieur à VL - hystérésis = 0 • supérieur à VL = 0 inférieur à VL - hystérésis = 1 • inférieur à VL = 1 supérieur à VL + hystérésis = 0 • inférieur à VL = 0 supérieur à VL + hystérésis = 1
Délai de commutation de 0 à 1	<u>aucun</u> • 1 s ... 2 h
Délai de commutation de 1 à 0	<u>aucun</u> • 1 s ... 2 h

La sortie de commutation envoie un message	<ul style="list-style-type: none"> • <u>en cas de modification</u> • en cas de passage à 1 • en cas de passage à 0 • en cas de modification et périodique • en cas de passage à 1 et périodique • en cas de passage à 0 et périodique
Envoyer la sortie de commutation cycliquement toutes les (seulement si "...et cyclique" est sélectionné)	<u>5</u> s ... 2 h

Blocage :

Utiliser un blocage de la sortie de commutation	<u>non</u> • oui
Utiliser un blocage de la sortie de commutation	Oui
Évaluation de l'objet de blocage	• <u>à valeur 1 : bloquer</u> <u>à valeur 0 : débloquent</u> • à valeur 0 : bloquer à valeur 1 : débloquent
Valeur de l'objet de blocage avant la 1e communication	<u>0</u> • 1
Comportement de la sortie de commutation au blocage	<ul style="list-style-type: none"> • <u>n'envoyer aucun message</u> • envoyer 0 • envoyer 1
Au déblocage (avec délai de déblocage de 2 s)	[en fonction du réglage de "Message de la sortie de commutation"]

Le comportement de la sortie de commutation au déblocage dépend de la valeur du paramètre "Message de la sortie de commutation" (cf. "Sortie de commutation")

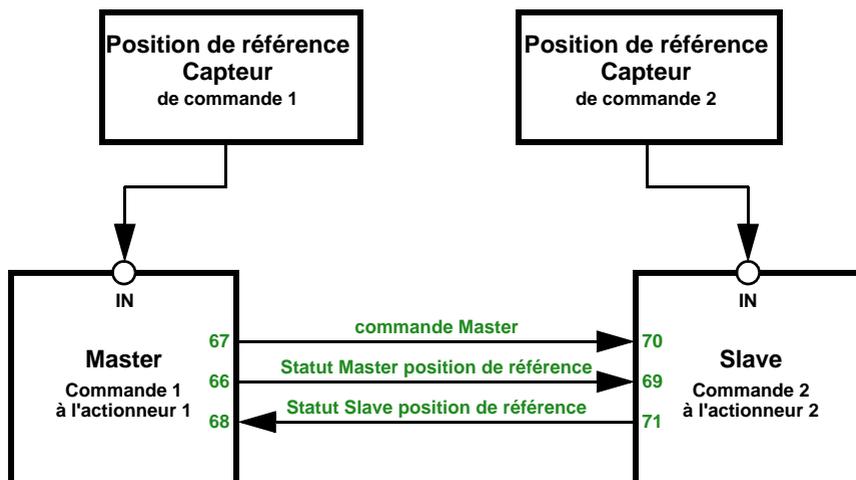
La sortie de commutation envoie un message en cas de modification	n'envoyer aucun message • Envoyer le statut de la sortie de commutation
La sortie de commutation envoie un message en cas de modification à 1	n'envoyer aucun message • si la sortie de commutation = 1 → envoie 1
La sortie de commutation envoie un message en cas de modification à 0	n'envoyer aucun message • si la sortie de commutation = 0 → envoie 0
La sortie de commutation envoie un message en cas de modification et cycliquement	envoi du statut de la sortie de commutation

La sortie de commutation envoie un message en cas de modification à 1 et cycliquement	si la sortie de commutation = 1 → envoie 1
La sortie de commutation envoie un message en cas de modification à 0 et cycliquement	si la sortie de commutation = 0 → envoie 0

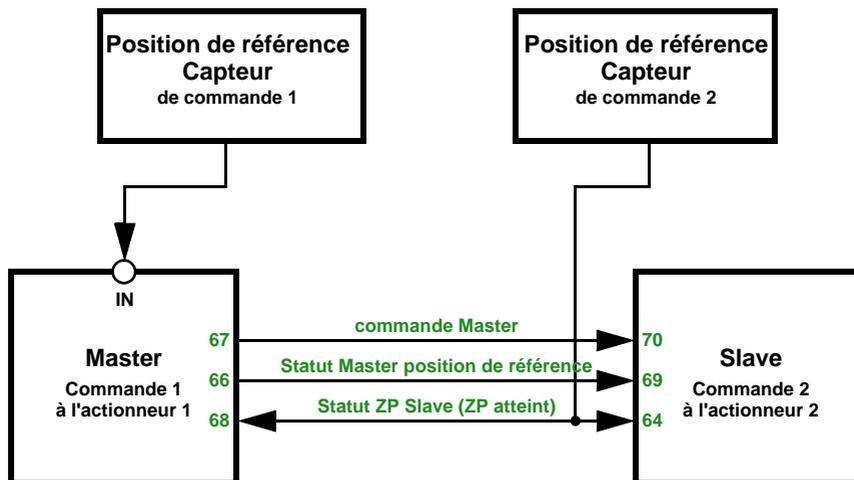
4.8. Possibilités de connexion pour les capteurs de position de référence

cf. *Limite de domaine de déplacement* au chapitre *Commande*, page 15. Les exemples et les numéros d'objet de communication se rapportent au verrouillage réciproque Master-Slave des moteurs à deux actionneurs KNX S-B4T-UP.

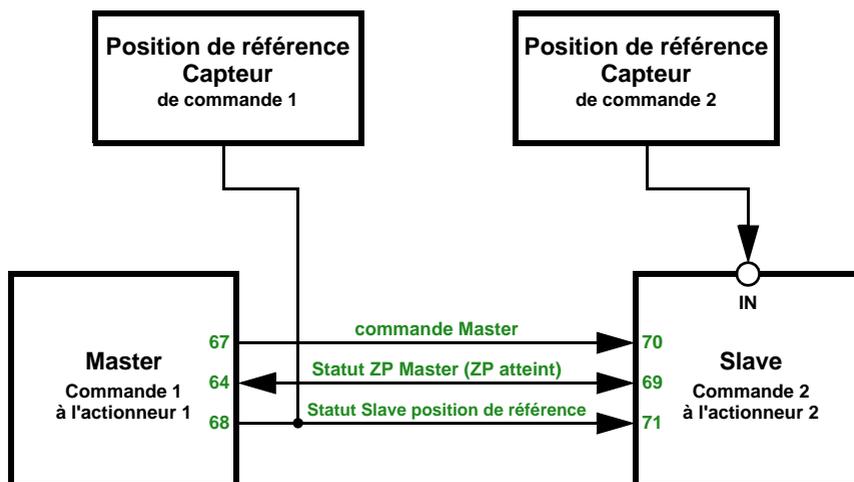
L'actionneur 1 est maître, capteur de position de référence au servomoteur 1
L'actionneur 2 est asservi, capteur de position de référence à l'actionneur 2 :



**L'actionneur 1 est maître, capteur de position de référence à l'actionneur 1
L'actionneur 2 est asservi, capteur de position de référence par bus :**



**L'actionneur 1 est maître, capteur de position de référence par bus
L'actionneur 2 est asservi, capteur de position de référence à l'actionneur 2 :**



L'actionneur 1 est maître, capteur de position de référence par bus
L'actionneur 2 est asservi, capteur de position de référence par bus :

