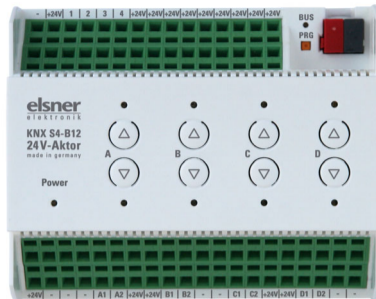


KNX S4-B12 24 V

Acteur pour entraînements 12/24 V DC

Données techniques et indications d'installation

Numéro d'article 70533



1. Description

L'**Actionneur KNX S4-B12 24 V** avec commande intégrée de façade possède 4 sorties pour moteur à courant continu (12...24 V DC, haut/bas), 4 paires de boutons-poussoirs et des LED de contrôle. Les sorties sont adaptées aux moteurs de stores à lamelles, bâches, volets roulants ou fenêtres. Les moteurs raccordés peuvent être utilisés directement sur le **KNX S4-B12 24 V** et avec le bouton-poussoir manuel.

L'automatisme peut être programmé de façon externe ou interne. En interne, il y a de nombreuses possibilités pour les blocages, verrouillages (par ex. maître-esclave) et paramètres de priorité (par ex. manuel-automatique). On peut enregistrer des scènes et les appeler par le bus (commande de scènes avec 16 scènes par moteur).

On peut utiliser douze entrées TOR, soit pour l'entraînement direct (par ex. bouton-poussoir manuel), soit comme bouton-poussoir bus (ou aussi, par exemple, pour des messages d'alarme). On fixe avec précision le comportement souhaité en choisissant les temps de réaction en mode standard, confort ou homme mort.

Fonctions :

- **4 sorties** avec inverseur de polarité pour **moteurs 12...24 V DC** (dispositif d'ombrage, fenêtre)
- Tension d'alimentation interne de 20...32 V DC pour entrées et sorties
- Clavier avec **4 paires de boutons-poussoirs** et LED d'état
- **12 entrées TOR** à utiliser comme bouton-poussoir manuel ou comme bouton-poussoir de bus avec tension variable (12...24 V DC)
- **Mesure automatique de la durée d'exécution** des moteurs pour le positionnement (y compris objet message d'erreur)
- **Retour de position** (position de déplacement, y compris position des lamelles pour les stores à lamelles)
- **Mémorisation de la position** (position de déplacement) par objet 1 bit (enregistrement et appel en actionnant un bouton-poussoir, par ex.)
- Commande par **automatisme interne ou externe**
- Commande d'ombrage **intégrée** pour chaque sortie moteur (avec **ajustement de lamelles** en fonction de la position du soleil pour les stores à lamelles)
- **Commande de scènes** pour position de déplacement avec 16 scènes par moteur (et position des lamelles dans le cas des stores à lamelles)
- Le verrouillage **réciroque** des deux moteurs à l'aide de capteurs de position de référence empêche les collisions, par ex. du dispositif d'ombrage et de la fenêtre (maître-esclave)
- Les **objets de blocage** et les messages d'alarme ont des **priorités** différentes, de sorte que les fonctions de sécurité ont toujours la priorité (par ex. coupe-vent)
- Réglage de la priorité de la **commande manuelle ou automatique** par le temps ou l'objet de communication
- **Restriction à court terme** (commande de déplacement verrouillée) et 2 **restrictions de déplacement**

La configuration se réalise par le logiciel KNX à partir de l'ETS 5. Le **fichier de produit** est disponible au téléchargement dans le catalogue en ligne ETS et sur la page d'accueil de Elsner Elektronik www.elsner-elektronik.de.

1.0.1. Contenu de la livraison

- Actionneur

1.1. Caractéristiques techniques

Boîtier	Plastique
Couleur	Blanc
Montage	dans des tableaux de distribution ou des petits boîtiers selon DIN VDE 0603 sur rails oméga de 35 mm selon DIN EN 60715
Indice de protection	IP20 selon DIN EN 60 529
Dimensions	env. 107 x 88 x 60 (L x H x P, mm) 6 unités modulaires
Poids	env. 300 g
Température ambiante	en fonctionnement : -5...+45 °C, en stockage -25...+70 °C
Humidité ambiante	Humidité relative max. de 95 %, éviter la condensation
Tension de fonctionnement	20...32 V DC. Un bloc d'alimentation secteur adapté est disponible auprès de Elsner Elektronik.

Consommation électrique	typ. 5 mA, max. env. 80 mA
Intensité électrique	au niveau du bus : 10 mA
Sorties	4 x sortie avec inverseur de polarité pour moteur 12 V DC/24 V DC (+/-), max. 3 A Alimentation en tension séparée par canal (tension interne ou externe)
Charge maximale	Chaque contact de borne doit avoir une charge maximale de 10 A.
Courant minimum pour la mesure de la durée d'exécution	DC 150 mA
Entrées	12 x entrées TOR, basse tension (12...24 V DC)
Longueur max. de câblage Entrées TOR	100 m
Sortie des données	Borne à fiche bus KNX +/-
Adresses de groupes	max. 1024
Affectations	max. 1024
Objets de communication	585

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

2. Installation et mise en service



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



ATTENTION !
Tension électrique !

- Inspectez l'appareil avant de l'installer pour vérifier qu'il n'est pas endommagé. Ne mettre en service que des appareils non endommagés.
- Respecter les directives, règlements et dispositions en vigueur au niveau local en matière d'installation électrique.
- Mettez immédiatement l'appareil ou le système hors service et sécurisez-le afin d'éviter toute utilisation accidentelle lorsqu'un fonctionnement sans danger n'est plus garanti.

Utilisez l'appareil exclusivement pour l'automatisation des bâtiments et respectez le mode d'emploi. Une utilisation incorrecte, des modifications apportées à l'appareil ou le non-respect du mode d'emploi invalident toute garantie ou droit à la garantie. N'utilisez l'appareil qu'en tant qu'installation fixe, c'est-à-dire uniquement en état monté et après l'achèvement de tous les travaux d'installation et de mise en service et uniquement dans l'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.

2.1. Consignes de sécurité relatives aux fonctions automatisées



AVERTISSEMENT !
Risque de blessure par des composants mobiles automatiques !

La commande automatique peut entraîner le démarrage des pièces de l'installation et la mise en danger de personnes.

- Il faut s'assurer qu'aucune personne ne se trouve sur la trajectoire de déplacement de composants à commande motorisée en mouvement.
- Respecter les normes sur la construction.
- Vérifier qu'en cas de séjour en-dehors du bâtiment, le retour/l'accès n'est pas bloqué (risque de blocage à l'extérieur)
- Mettre l'installation hors service de façon conforme pour les travaux de maintenance et les travaux de nettoyage.

En cas de panne de courant, l'installation n'est pas fonctionnelle. Par conséquent, les dispositifs d'ombrage doivent par exemple être placés dans une position sécurisée au bon moment en cas de risque d'intempéries, si cela n'a pas déjà été effectué par la fonction automatique (protection du produit).

En cas d'absence d'alimentation électrique, l'entraînement raccordé est désactivé. Une fois l'alimentation électrique rétablie, l'appareil reste désactivé jusqu'à ce qu'une nouvelle commande de déplacement soit reçue par l'actionneur.

2.2. Raccordement

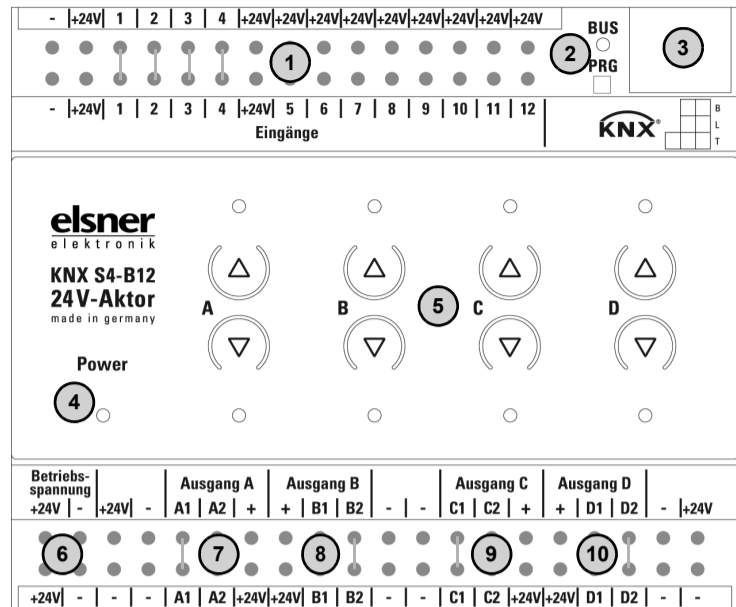


Pour l'installation et la pose de câbles au raccord KNX et aux entrées et sorties, respecter les normes et réglementations en vigueur pour les circuits SELV !

Une installation mixte de circuits électriques TBTS et non TBTS sur les entrées et sorties de l'appareil n'est pas autorisée.

2.2.1. Conception de l'appareil

L'appareil est conçu pour une installation modulaire sur rails DIN et occupe 6 unités modulaires.



- 1) Entrées TOR 1-12 (voir aussi exemple de raccordement)
- 2) LED de programmation et bouton-poussoir de programmation (PRG)
- 3) Emplacement de la prise pour bus (KNX +/-)
- 4) « Power » LED, indication de l'état de fonctionnement. Siehe "Indication de l'état de fonctionnement par le voyant d'alimentation" auf Seite 2.
- 5) Paire de touches Haut/Bas et LED de canal A-D
- 6) Entrée tension de fonctionnement 24 V DC
- 7) Sortie A « Haut » - « Bas », max. 3 A
- 8) Sortie B « Haut » - « Bas », max. 3 A
- 9) Sortie C « Haut » - « Bas », max. 3 A
- 10) Sortie D « Haut » - « Bas », max. 3 A

Tous les bornes de +24 V ou du bloc de jonction supérieure sont pontées en interne.

Tous les bornes de +24 V ou du bloc de jonction inférieure sont pontées

2.2.2. Indication de l'état de fonctionnement par le voyant d'alimentation

Comportement	Couleur	
Allumé	Vert	Fonctionnement normal. Liaison de bus/tension de bus présente.
Clignote	Vert	Fonctionnement normal. Pas de liaison de bus / tension de bus présente.
Allumé	Orange	L'appareil démarre ou est programmé par l'ETS. Aucune fonction automatique n'est effectuée.
Clignote	Vert (allumé), orange (clignote)	Mode de programmation activé.

2.2.3. Indication de l'état par les LED de canal

Comportement	LED	
Allumé	haut	Moteur en position finale supérieure.
Allumé	bas	Moteur en position finale inférieure.
Clignote lentement	haut	Le moteur se déplace vers le haut.
Clignote lentement	bas	Le moteur se déplace vers le bas.
Clignote rapidement	haut	Moteur en position finale supérieure, blocage actif.
Clignote rapidement	bas	Moteur en position finale inférieure, blocage actif.
Clignote rapidement	les deux simultanément	Moteur en position intermédiaire, blocage actif.
Éteint	les deux	Moteur en position intermédiaire.
Clignote	les deux alternativement	Erreur détermination automatique de la durée de fonctionnement. Si le moteur peut être déplacé, déplacez-vous manuellement en fin de course (rentrer/sortir ou ouvrir/fermer complètement) pour déclencher à nouveau la détermination de la durée de fonctionnement. Si le moteur ne peut être déplacé, vérifiez les raccordements.
« Lumière séquentielle » sur tous les LED	tous les canaux	Une version incorrecte de l'application a été chargée. Utilisez la version adaptée à l'appareil !

2.3. Informations sur le montage et la mise en service

Ne jamais exposer l'unité d'exploitation à l'eau (de pluie). Sinon l'électronique pourrait être endommagée. Une humidité relative de 95 % ne doit pas être dépassée. Éviter la condensation.

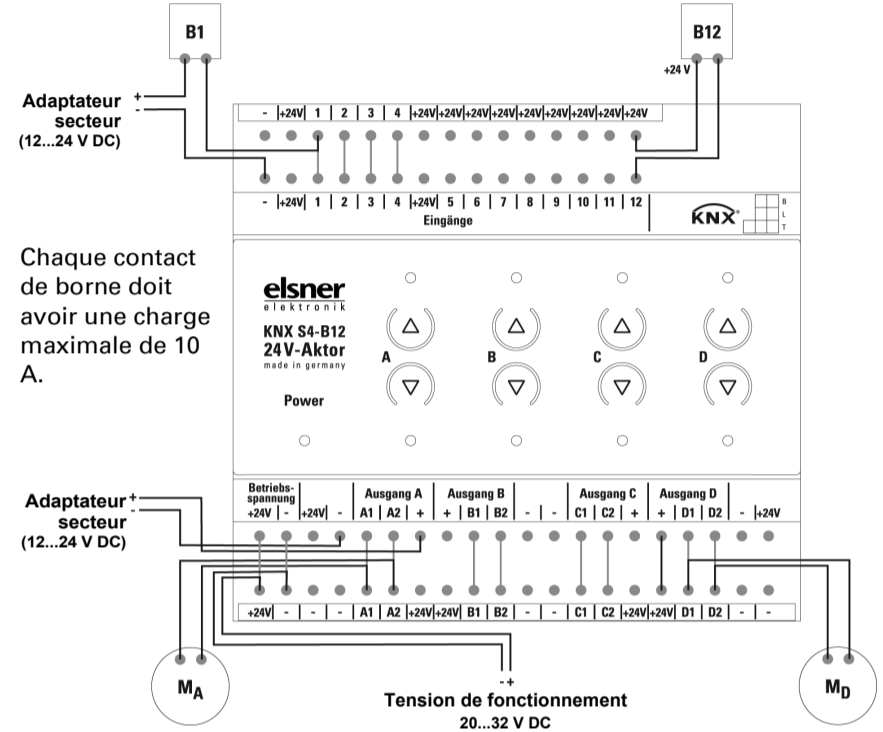
Après l'application de la tension d'alimentation, l'appareil se trouve pendant quelques secondes dans la phase d'initialisation. Dans cette période ne peut être reçue ou envoyée aucune information par le bus.

Dans le cas des dispositifs KNX à fonctions de sécurité (par exemple blocage du vent ou de la pluie), il faut configurer un contrôle cyclique des objets de sécurité. Un rapport 1:3 est optimal (exemple : si la station météorologique émet une valeur toutes les 5 minutes, il faut régler le temps de contrôle dans l'acteur à 15 minutes).

2.4. Exemples de raccordement

Utilisation de l'entrée TOR n° 1 avec une tension auxiliaire externe (12...24 V DC)

Utilisation de l'entrée TOR n° 12 avec la tension auxiliaire interne (20...32 V DC)



Utilisation de la sortie moteur A avec une tension auxiliaire externe (12...24 V DC)

Utilisation de la sortie moteur D avec la tension auxiliaire interne (20...32 V DC). La tension interne +20...32 V DC doit à cet effet être pontée sur + depuis la sortie D

3. Adressage de l'appareil sur le bus

L'appareil est livré avec l'adresse bus 15.15.255. Il est possible de programmer une autre adresse dans le logiciel ETS en écrasant l'adresse 15.15.255 ou en réalisant la programmation en appuyant sur le bouton-poussoir de programmation.

4. Elimination

Après utilisation, l'appareil doit être éliminé conformément aux dispositions légales. Ne le jetez pas avec les ordures ménagères !