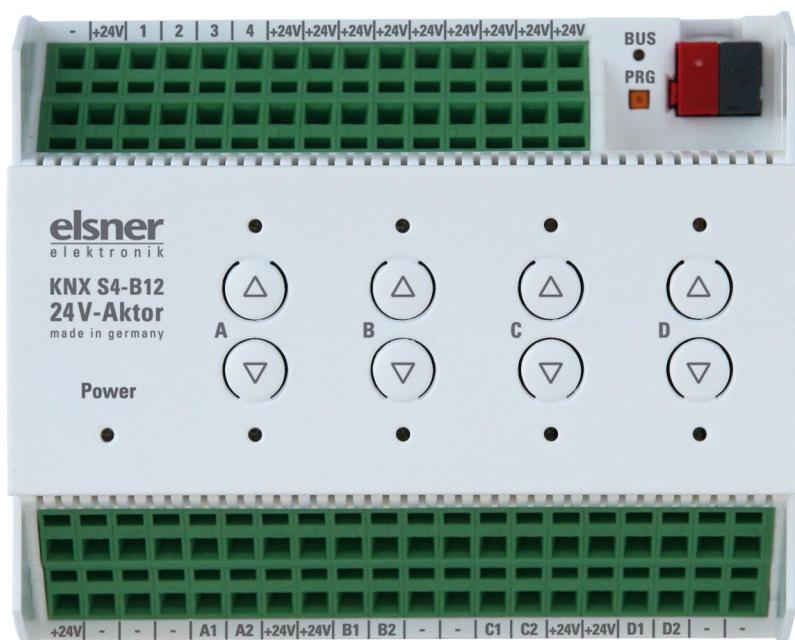




KNX S4-B12 24 V

Actuador para accionamientos de 12/24 V CC

Artículo número 70533



elsner

Instalación y ajuste

1. Descripción	5
1.0.1. Alcance del suministro	6
1.1. Información técnica	6
2. Instalación y puesta en servicio	7
2.1. Indicaciones de seguridad acerca de las funciones automáticas	7
2.2. Conexión	8
2.2.1. Estructura del aparato	9
2.2.2. Indicación del estado de funcionamiento mediante el LED de alimentación 10	
2.2.3. Indicación del estado de funcionamiento mediante los LED de canal ...	10
2.3. Instrucciones de montaje y de puesta en marcha	11
2.4. Ejemplo de conexión	12
3. Direccionamiento del aparato en el bus	13
4. Eliminación	13
5. Protocolo de transmisión	14
5.1. Lista de todos los objetos de comunicación	14
6. Ajuste de los parámetros	43
6.1. Ajustes generales	43
<i>Parámetro „Aceptar en la programación“</i>	<i>43</i>
6.1.1. Manejo local	43
6.2. Entradas	44
<i>Entrada como tecla de bus</i>	<i>45</i>
6.3. Salidas	49
6.3.1. Canal-configuraciones - accionamientos	49
6.3.1.1. Control (accionamientos)	52
<i>Bloqueos - objetos de bloqueo</i>	<i>56</i>
<i>Bloqueos - bloqueo de viento</i>	<i>57</i>
<i>Bloqueos - bloqueo de lluvia</i>	<i>58</i>
<i>Limitaciones de marcha</i>	<i>59</i>
6.3.1.2. Manual	60
6.3.1.3. Automático – externo	61
6.3.1.4. Automático - interno para el sombreado (accionamiento)	61
6.3.1.5. Automatismo para el ventana (accionamiento)	66
6.3.1.6. Escenas (accionamientos)	70
6.3.1.7. Entradas de teclas (accionamientos)	71
<i>Entrada como tecla de bus</i>	<i>71</i>
<i>Entrada como tecla de actor</i>	<i>71</i>
<i>Entrada como sensor de posición cero</i>	<i>72</i>
6.3.2. Canal de salida con accionamiento	72
<i>Modos de control para el control del accionamiento</i>	<i>72</i>
6.3.3. Posibilidades de conexión para sensores de posición cero	74
6.3.4. Canal de salida con función de conmutación	77
<i>Nexo conexión - conexión temporizada - bloqueo</i>	<i>77</i>

6.3.5. Canal-configuraciones - funciones de conmutación	77
6.3.5.1. Conexión (funciones de conmutación)	78
6.3.5.2. Retrasos de encendido/ apagado o conmutación de tiempo (funciones de conmutación) 78	
6.3.5.3. Función de bloqueo (funciones de conmutación)	79
6.3.5.4. Entrada de tecla (funciones de conmutación)	80
<i>Entrada como tecla de bus</i>	<i>80</i>
<i>Entrada como tecla de actor</i>	<i>80</i>

Este manual está sujeto a cambios y se adaptará a las versiones de software más recientes. Las últimas modificaciones (versión de software y fecha) pueden consultarse en la línea al pie del índice.

Si tiene un aparato con una versión de software más reciente, consulte en **www.elsner-elektronik.de** en la sección del menú "Servicio" si hay disponible una versión más actual del manual

Legenda del manual



Advertencia de seguridad.



Advertencia de seguridad para el trabajo en conexiones, componentes eléctricos. etc.

¡PELIGRO!

... hace referencia a una situación peligrosa inminente que provocará la muerte o graves lesiones si no se evita.

¡ADVERTENCIA!

... hace referencia a una situación potencialmente peligrosa que puede provocar la muerte o graves lesiones si no se evita.

¡PRECAUCIÓN!

... hace referencia a una situación potencialmente peligrosa que puede provocar lesiones leves si no se evita.



¡ATENCIÓN!

... hace referencia a una situación que puede provocar daños materiales si no se evita.

ETS

En las tablas ETS, los ajustes por defecto de los parámetros aparecen subrayados.

1. Descripción

El **Actuador KNX S4-B12 24 V** con control de fachadas integrado tiene 4 entradas para el accionamiento de corriente (12-24 V DC, arriba/abajo), 4 pares de teclas y LED de control. Las salidas son adecuadas para los accionamientos de persianas, toldos, persianas enrolladas o ventanas. Los accionamientos conectados se pueden utilizar directamente en **KNX S4-B12 24 V** y con pulsadores.

El automatismo se puede predefinir externa o internamente. Internamente hay disponibles numerosas posibilidades para bloqueos, cierres (p. ej. maestro-esclavo) y determinación de prioridades (p. ej. manual-automático). Las imágenes se pueden guardar y abrir mediante el bus (control de imágenes con 16 imágenes por accionamiento).

Se pueden utilizar doce salidas binarias para el uso directo (p. ej. pulsador) o como pulsador del bus (o también para p. ej. mensajes de alarma). El comportamiento deseado se determina con exactitud seleccionando los tiempos de reacción en el modo estándar, confort u hombre muerto.

Funciones:

- **4 salidas** con conmutador de polaridad para **motores 12-24 V DC** (sombreado, ventanas)
- Tensión de alimentación interna de 20...32 V DC para entradas y salidas
- Teclado con **4 pares de teclas** y LED de estado
- **12 entradas binarias** para utilizar como pulsador o como pulsador de bus con tensión variable (12-24 V DC)
- **Medición de tiempo de propagación automática** del accionamiento de posicionamiento (incl. objeto de mensaje de avería)
- **Mensaje de confirmación de posición** (posición de marcha; en persianas también posición de las láminas)
- **Registrador de posición** (posición de marcha) en un objeto de 1 bit (almacenamiento y acceso, p. ej. con pulsador)
- Control con **automatismo interno o externo**
- **Control de sombreado** integrado para cada salida de accionamiento (con **orientación de las láminas** según la posición del sol en las persianas)
- **Control de imágenes** para la posición de marcha con 16 imágenes por accionamiento (en persianas, también la posición de las láminas)
- El **cierre** mutuo de los dos accionamientos con ayuda de sensores de posición cero evita colisiones, p. ej. entre el sombreado y la ventana (maestro-esclavo)
- Los **objetos de bloqueo** y los mensajes de alarma tienen **prioridades** distintas para que las funciones de seguridad siempre tengan prioridad (p. ej. bloqueo de viento)
- Configuración de la prioridad de **control manual o automático** con el tiempo o el objeto de comunicación
- **Limitación temporal** (comando de marcha bloqueado) y 2 **limitaciones de marcha**

La configuración se realiza a través del Software KNX a partir de ETS 5. El **archivo de producto** está disponible para descargar en el catálogo en línea de ETS y en la página principal de Elsner Elektronik en **www.elsner-elektronik.de**.

1.0.1. Alcance del suministro

- Actuador

1.1. Información técnica

Carcasa	Plástico
Color	Blanco
Montaje	en distribuidores o cajas pequeñas según DIN VDE 0603 en regleta de sombrerete de 35 mm según DIN EN 60715
Grado de protección	IP20 según DIN EN 60 529
Dimensiones	Aprox. 107 x 88 x 60 (an. x al. x pr., en mm) 6 unidades de separación
Peso	Aprox. 300 g
Temperatura ambiente	Funcionamiento -5...+45 °C, Almacenamiento -25...+70 °C
Humedad atmosférica ambiental	máx. 95 % HR, evitar la acción del rocío
Tensión de servicio	20...32 V DC. En Elsner Elektronik puede adquirir una fuente de alimentación adecuada.
Potencia absorbida	tipo 5 mA, máx. aprox. 80 mA
Corriente	en el bus: 10 mA
Salidas	4 x salida con conmutador de polaridad para motor 12 V DC/24 V DC (+/-), máx. 3 A Entrada separada de corriente por canal (tensión interna o externa)
Carga máxima	Cada contacto de bornes se puede cargar como máximo con 10 A.
Corriente mínima para la medición de tiempo de propagación	DC 150 mA
Entradas	12 x entrada binaria, tensión baja (12-24 V DC)
Longitud máxima del cable Entradas binarias	100 m
Salida de datos	Borne de sujeción del bus KNX +/-
Direcciones del grupo	Máx. 1024
Asignaciones	Máx. 1024
Objetos de comunicación	585

El producto satisface las disposiciones de las directivas de la UE.

2. Instalación y puesta en servicio



La instalación, el control, la puesta en marcha y la eliminación de fallos pueden llevarse a cabo únicamente por un electricista autorizado.



¡PRECAUCIÓN!
¡Tensión eléctrica!

- Inspeccione el dispositivo en busca de daños antes de la instalación. Ponga en funcionamiento sólo los dispositivos no dañados.
 - Cumplir con las directrices, reglamentos y disposiciones aplicables a nivel local para la instalación eléctrica.
 - Ponga inmediatamente fuera de funcionamiento el dispositivo o la instalación y protéjalo contra una conexión involuntaria si ya no está garantizado el funcionamiento seguro.
-

Utilice el dispositivo exclusivamente para la automatización de edificios y respete las instrucciones de uso. El uso inadecuado, las modificaciones en el aparato o la inobservancia de las instrucciones de uso invalidan cualquier derecho de garantía.

Utilizar el dispositivo sólo como instalación fija, es decir, sólo cuando está montado y tras haber finalizado todas las labores de instalación y puesta en marcha y sólo en el entorno previsto para ello.

Elsner Elektronik no se hace responsable de las modificaciones de las normas posteriores a la publicación de este manual.

2.1. Indicaciones de seguridad acerca de las funciones automáticas



¡ADVERTENCIA!
¡Riesgo de lesiones por movimientos automáticos de los componentes!

Debido al control automático se pueden poner en marcha partes de la instalación y generar peligro para las personas.

- En la zona de desplazamiento de las piezas móviles electromotorizadas
 - Respete las normas de construcción pertinentes.
 - Asegurar que durante la estancia fuera de edificio no se bloquee el retorno/acceso (peligro de exclusión de entrada).
 - Poner fuera de servicio profesionalmente la instalación ante trabajos de mantenimiento y limpieza.
-

En caso de un fallo de corriente la instalación no tiene capacidad de funcionamiento. Por esta razón ante amenaza de fenómenos meteorológicos p.ej. los sombreados deben ser llevados a tiempo a una posición segura siempre que esto no se haya producido por el funcionamiento automático (protección de producto).

Al faltar la tensión de alimentación el accionamiento conectado se desconecta. Al restablecerse la tensión de alimentación el consumidor permanece desconectado hasta que se reciba una nueva orden de marcha del actuador.

2.2. Conexión

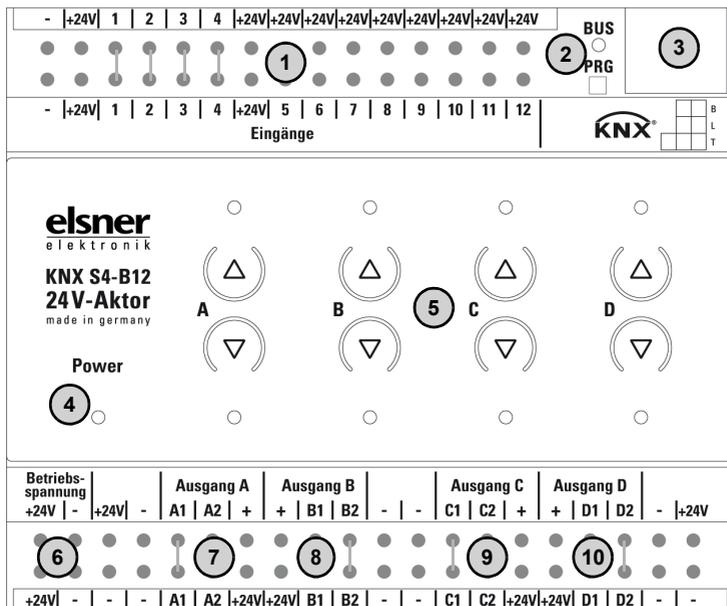


¡Para la instalación y la distribución de cables en la conexión KNX y las entradas y salidas, que deben cumplirse para el circuito eléctrico SELV según las Directivas y Normas!

No se permite una instalación mixta de circuitos SELV y no de SELV en las entradas y salidas del dispositivo.

2.2.1. Estructura del aparato

El equipo está provisto de instalación en serie en regleta de sombrerete e incorpora 6 unidades de separación.



- 1) Entradas binarias 1-12 (véase también el ejemplo de conexión)
- 2) LED y pulsador de programación (PRG)
- 3) Ranura para terminal de bus (KNX +/-)
- 4) LED de encendido (Power), indicación del estado de funcionamiento. Véase Indicación del estado de funcionamiento mediante el LED de alimentación, página 10.
- 5) Pares de teclas arriba/abajo y LED de canal A-D
- 6) Entrada de tensión de servicio de 24 V DC
- 7) Salida A "Arriba"/"Abajo", máx. 3 A
- 8) Salida B "Arriba"/"Abajo", máx. 3 A
- 9) Salida C "Arriba"/"Abajo", máx. 3 A
- 10) Salida D "Arriba"/"Abajo", máx. 3 A

Todos los bornes de +24 V o del panel de terminales superior están puenteados internamente.

Todos los bornes de +24 V o del panel de terminales inferior están puenteados internamente.

2.2.2. Indicación del estado de funcionamiento mediante el LED de alimentación

Comportamiento	Color	
Encendido	Verde	Funcionamiento normal Conexión de bus/tensión de bus disponible.
Intermitente	Verde	Funcionamiento normal <i>Sin</i> conexión de bus/tensión de bus disponible.
Encendido	Naranja	El equipo se inicia o se programa a través de ETS. No se ejecutan funciones de ejecución.
Intermitente	Verde (encendido), naranja (intermitente)	Modo de programación activado

2.2.3. Indicación del estado de funcionamiento mediante los LED de canal

Comportamiento	LED	
Encendido	arriba	Accionamiento en posición final superior.
Encendido	abajo	Accionamiento en posición final inferior.
Intermitencia lenta	arriba	El accionamiento se mueve hacia arriba
Intermitencia lenta	abajo	El accionamiento se mueve hacia abajo
Intermitencia rápida	arriba	Accionamiento en posición final superior, bloqueo activo.
Intermitencia rápida	abajo	Accionamiento en posición final inferior, bloqueo activo.
Intermitencia rápida	ambos simultáneamente	Accionamiento en posición intermedia, bloqueo activo.
Apagado	ambos	Accionamiento en posición intermedia

Comportamiento	LED	
Intermitente	ambos de forma alter-nante	Error de determinación automática del tiempo de funcionamiento. Si el accionamiento se puede mover, desplácelo manualmente hacia la posición final (replegar/desplegar o abrir/cerrar completamente) para reiniciar la determinación del tiempo de funcionamiento. Si el accionamiento no se puede mover, compruebe las conexiones.
"Luz de funcionamiento" sobre todos los LED	todos los canales	Se cargó una versión incorrecta de la aplicación. ¡Utilice la versión adecuada para el aparato!

2.3. Instrucciones de montaje y de puesta en marcha

No someta nunca el dispositivo a la acción del agua (lluvia). Se podría dañar la electrónica. No se debe superar una humedad ambiental relativa del 95%. Evitar la acción del rocío.

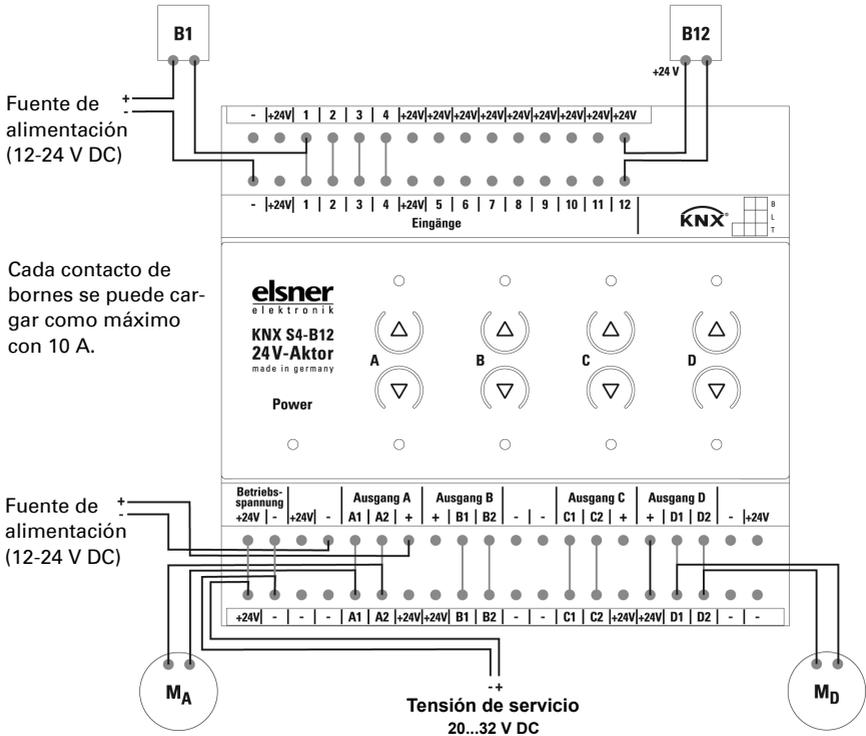
Tras la conexión a la tensión de servicio, el dispositivo se encontrará durante algunos segundos en la fase de inicialización. Durante este tiempo, no se podrá recibir o enviar información a través del bus. Durante este tiempo, no se podrá recibir o enviar información a través del bus.

En los equipos KNX con funciones de seguridad (p. ej. bloqueo de viento o de lluvia) se debe ajustar una supervisión cíclica de los objetos de seguridad. La proporción óptima es 1:3 (ejemplo: cuando la estación meteorológica envía un valor cada 5 minutos, se debe ajustar el periodo de supervisión en el actuador a los 15 minutos).

2.4. Ejemplo de conexión

Uso de la entrada binaria n.º 1 con una tensión auxiliar externa (12-24 V DC)

Uso de la entrada binaria n.º 12 con la tensión auxiliar interna (20...32 V DC)



Uso de la salida del accionamiento A con una tensión auxiliar externa (12-24 V DC)

Uso de la salida del accionamiento D con la tensión auxiliar interna (20...32 V DC)
La tensión interna de +20...32 V DC debe puentearse a + desde la salida D.

3. Direccionamiento del aparato en el bus

El aparato se suministra con la dirección de bus 15.15.255. En ETS puede programarse otra dirección sobrescribiendo la dirección 15.15.255 o mediante el botón de programación.

4. Eliminación

Tras el uso, el aparato deberá eliminarse conforme a las disposiciones vigentes. ¡No lo deposite en la basura doméstica!

5. Protocolo de transmisión

5.1. Lista de todos los objetos de comunicación

Abreviaturas:

C Comunicación

L Lectura

E Escritura

T Transmisión

Nº	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
1	Versión del software	legible	L-C-	[217.1] DPT_Version	2 Bytes
50	Entrada 1 - Largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
51	Entrada 1 - Corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
52	Entrada 1 - Conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
53	Entrada 1 - Atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
54	Entrada 1 - Codificador 8 bits	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
55	Entrada 1 - Codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
56	Entrada 1 - Codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
57	Entrada 1 - Escena	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
58	Entrada 1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
60	Entrada 2 - Largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
61	Entrada 2 - Corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
62	Entrada 2 - Conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
63	Entrada 2 - Atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
64	Entrada 2 - Codificador 8 bits	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
65	Entrada 2 - Codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
66	Entrada 2 - Codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
67	Entrada 2 - Escena	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
68	Entrada 2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
70	Entrada 3 - Largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
71	Entrada 3 - Corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
72	Entrada 3 - Conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
73	Entrada 3 - Atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
74	Entrada 3 - Codificador 8 bits	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
75	Entrada 3 - Codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
76	Entrada 3 - Codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
77	Entrada 3 - Escena	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
78	Entrada 3 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
80	Entrada 4 - Largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
81	Entrada 4 - Corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
82	Entrada 4 - Conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
83	Entrada 4 - Atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
84	Entrada 4 - Codificador 8 bits	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
85	Entrada 4 - Codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
86	Entrada 4 - Codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
87	Entrada 4 - Escena	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
88	Entrada 4 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
100	Canal A - Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
101	Canal A - largo manual	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
102	Canal A - manual corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
103	Canal A - posición de desplazamiento manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
104	Canal A - posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
105	Canal A - automatismo largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
106	Canal A - automatismo corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
107	Canal A - posición de desplazamiento automático	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
108	Canal A - automatismo posición de láminas	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
109	Canal A - Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
110	Canal A - Automatismo objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
111	Canal A - posición de desplazamiento actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
112	Canal A - posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
113	Canal A - objeto de estado	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
114	Canal A - Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
115	Canal A - Objeto de aprendizaje registrador de posición manual 0	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
116	Canal A - Objeto de aprendizaje registrador de posición manual 1	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
119	Canal A - Iniciar automático registrador de pos.	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
120	Canal A - Objeto de aprendizaje registrador de posición automático 0	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
121	Canal A - Objeto de aprendizaje registrador de posición automático 1	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
124	Canal A - Escenas llamada / almacenamiento	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
125	Canal A - Temperatura externa objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
126	Canal A - Temp. externa valor de medida bloqueo	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
127	Canal A - Temperatura externa estado de bloqueo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
128	Canal A - Objeto de crepúsculo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
129	Canal A - Valor de medición crepúsculo	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
130	Canal A - Estado de crepúsculo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
131	Canal A - control de horas	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
132	Canal A - Objeto liberación de temperatura interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
133	Canal A - Valor de med. liberación de temp. Int.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
134	Canal A - Valor nominal liberación de temp. Int.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
135	Canal A - Estado liberación de temperatura interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
136	Canal A - Sombreado de objeto	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
137	Canal A - Valor de medición 1 sombreado lumin.	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
138	Canal A - Valor de medición 2 sombreado lumin.	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
139	Canal A - Valor de medición 3 sombreado lumin.	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
140	Canal A - Valor límite de sombreado	Entrada / Salida	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
141	Canal A - Valor límite de sombreado 1 = + 0 = -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
142	Canal A - Valor límite de sombreado +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
143	Canal A - Valor límite de sombreado -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
144	Canal A - Estado de sombreado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
145	Canal A - Sombreado posición objeto de aprendizaje	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
146	Canal A - acimut	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
147	Canal A - elevación	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
148	Canal A - Obj. de bloqueo aire adicional frío	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
149	Canal A - Valor med. temp. externa aire adic. frío	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
150	Canal A - Estado de bloqueo aire adicional frío	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
151	Canal A - Ventilación obligatoria	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
152	Canal A - Obj. de bloqueo aire adicional cálido	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
153	Canal A - Val. de med. temp. int. aire adic. cál.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
154	Canal A - Val. de med. temp. ext. aire adic. cál.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
155	Canal A - Valor nom. bloqueo aire adicional cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
156	Canal A - Estado bloqueo aire adicional cálido	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
157	Canal A - Objeto apertura temperatura interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
158	Canal A - Valor de medición apertura temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
159	Canal A - Valor nominal apertura temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
160	Canal A - Valor límite apertura temp. interna	Entrada / Salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
161	Canal A - Limite d'ouverture temp. int. 1 = +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
162	Canal A - Valor límite apertura temp. interna +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
163	Canal A - Valor límite apertura temp. interna -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
164	Canal A - Estado apertura temperatura interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
165	Canal A - Objeto apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
166	Canal A - Valor de med. apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 Bytes
167	Canal A - Estado apertura humedad interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
170	Canal A - posición cero alcanzada	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
171	Canal A - Sensor pos.cero fallado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
172	Canal A - Estado posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
173	Canal A - Orden posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
174	Canal A - Estado posición cero slave	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
175	Canal A - Estado posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
176	Canal A - Orden posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
177	Canal A - Estado posición cero slave	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
178	Canal A - Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
179	Canal A - objeto de falla	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
180	Canal A - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
181	Canal A - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
182	Canal A - Bloqueo 1 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
183	Canal A - Bloqueo 1 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
184	Canal A - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
185	Canal A - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
186	Canal A - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
187	Canal A - Bloqueo 2 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
188	Canal A - Bloqueo 2 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
189	Canal A - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
190	Canal A - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
191	Canal A - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
192	Canal A - Bloqueo 3 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
193	Canal A - Bloqueo 3 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
194	Canal A - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
195	Canal A - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
196	Canal A - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
197	Canal A - Bloqueo 4 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
198	Canal A - Bloqueo 4 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
199	Canal A - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
200	Canal A - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
201	Canal A - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
202	Canal A - Bloqueo 5 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
203	Canal A - Bloqueo 5 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
204	Canal A - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
205	Canal A - Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
206	Canal A - Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
207	Canal A - Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
210	Canal A1 - Conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
211	Canal A1 - Mensaje de confirmación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
212	Canal A1 - Estado	legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
213	Canal A1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
215	Canal A1 - Arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
216	Canal A1 - Éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
217	Canal A1 - Puerta lógica	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
218	Canal A1 - Cargar/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
220	Canal A2 - Conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
221	Canal A2 - Mensaje de confirmación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
222	Canal A2 - Estado	legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
223	Canal A2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
225	Canal A2 - Arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
226	Canal A2 - Arranque/parada función luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
227	Canal A2 - Puerta lógica	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
228	Canal A2 - Cargar/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
249	Canal A - Manejo local objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
250	Entrada 7 - largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
251	Entrada 7 - corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
252	Entrada 7 - conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
253	Entrada 7 - atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
254	Entrada 7 - codificador 8 bit	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
255	Entrada 7 - codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
256	Entrada 7 - codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
257	Entrada 7 - escenas	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
258	Entrada 7 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
260	Entrada 8 - largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
261	Entrada 8 - corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
262	Entrada 8 - conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
263	Entrada 8 - atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
264	Entrada 8 - codificador 8 bit	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
265	Entrada 8 - codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
266	Entrada 8 - codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
267	Entrada 8 - escenas	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
268	Entrada 8 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
300	Canal B - Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
301	Canal B - manual largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
302	Canal B - manual corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
303	Canal B - posición de desplazamiento manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
304	Canal B - posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
305	Canal B - automatismo largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
306	Canal B - automatismo corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
307	Canal B - posición de desplazamiento automático	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
308	Canal B - automatismo posición de láminas	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
309	Canal B - Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
310	Canal B - automatismo objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
311	Canal B - posición de desplazamiento actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
312	Canal B - posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
313	Canal B - objeto de estado	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
314	Canal B - Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
315	Canal B - Objeto de aprendizaje registrador de posición manual 0	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
316	Canal B - Objeto de aprendizaje registrador de posición manual 1	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
319	Canal B - Iniciar automático registrador de pos.	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
320	Canal B - Objeto de aprendizaje registrador de posición automático 0	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
321	Canal B - Objeto de aprendizaje registrador de posición automático 1	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
324	Canal B - Escenas llamada / almacenamiento	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
325	Canal B - Temperatura externa objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
326	Canal B - Valor de medic.bloqueo temp. externa	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
327	Canal B - Temperatura externa estado de bloqueo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
328	Canal B - Crepúsculo de objeto	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
329	Canal B - Valor de medición crepúsculo	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
330	Canal B - Estado de crepúsculo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
331	Canal B - control de horas	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
332	Canal B - Objeto liberación de temperatura interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
333	Canal B - Valor de medic. liberación temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
334	Canal B - Valor nominal liberación temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
335	Canal B - Estado de liberación de temp. interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
336	Canal B - Sombreado de objeto	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
337	Canal B - Valor de medic. sombreado luminosidad 1	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
338	Canal B - Valor de medic. sombreado luminosidad 2	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
339	Canal B - Valor de medic. sombreado luminosidad 3	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
340	Canal B - Valor límite de sombreado	Entrada / Salida	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
341	Canal B - Valor límite de sombreado 1 = + 0 = -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
342	Canal B - Valor límite de sombreado +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
343	Canal B - Valor límite de sombreado -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
344	Canal B - Estado de sombreado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
345	Canal B - Sombreado posición objeto de aprendizaje	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
346	Canal B - acimut	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
347	Canal B - elevación	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
348	Canal B - Obj. de bloqueo aire adicional frío	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
349	Canal A - Valor med. temp. exter. aire adic. frío	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
350	Canal B - Estado de bloqueo aire adicional frío	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
351	Canal B - Ventilación obligatoria	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
352	Canal B - Obj. de bloqueo aire adicional cálido	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
353	Canal B - Valor med. temp. interna aire adic. cál.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
354	Canal B - Valor med. temp. externa aire adic. cál.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
355	Canal B - Valor nominal bloqueo aire adic. cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
356	Canal B - Estado de bloqueo aire adicional cálido	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
357	Canal B - Objeto apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
358	Canal B - Valor de medición apertura temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
359	Canal B - Valor nominal apertura temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
360	Canal B - Valor límite apertura temp. interna	Entrada / Salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
361	Canal B - Limite d'ouverture temp. int. 1 = +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
362	Canal B - Valor límite apertura temp. interna +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
363	Canal B - Valor límite apertura temp. interna -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
364	Canal B - Estado apertura temperatura interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
365	Canal B - Objeto apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
366	Canal B - Valor de medic. apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 Bytes
367	Canal B - Estado apertura humedad interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
370	Canal B - posición cero alcanzada	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
371	Canal B - Sensor pos.cero fallado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
372	Canal B - Estado posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
373	Canal B - Orden posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
374	Canal B - Estado posición cero slave	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
375	Canal B - Estado posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
376	Canal B - Orden posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
377	Canal B - Estado posición cero slave	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
378	Canal B - Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
379	Canal B - objeto de falla	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
380	Canal B - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
381	Canal B - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
382	Canal B - Bloqueo 1 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
383	Canal B - Bloqueo 1 - Estado de bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
384	Canal B - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
385	Canal B - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
386	Canal B - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
387	Canal B - Bloqueo 2 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
388	Canal B - Bloqueo 2 - Estado de bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
389	Canal B - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
390	Canal B - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
391	Canal B - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
392	Canal B - Bloqueo 3 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
393	Canal B - Bloqueo 3 - Estado de bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
394	Canal B - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
395	Canal B - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
396	Canal B - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

Nº	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
397	Canal B - Bloqueo 4 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
398	Canal B - Bloqueo 4 - Estado de bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
399	Canal B - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
400	Canal B - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
401	Canal B - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
402	Canal B - Bloqueo 5 - Valor de med. bloqueo viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
403	Canal B - Bloqueo 5 - Estado de bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
404	Canal B - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
405	Canal B - Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
406	Canal B - Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
407	Canal B - Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
410	Canal B1 - Conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
411	Canal B1 - Mensaje de confirmación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
412	Canal B1 - Estado	legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
413	Canal B1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
415	Canal B1 - Arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
416	Canal B1 - Arranque/parada función luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
417	Canal B1 - Puerta lógica	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
418	Canal B1 - Cargar/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
420	Canal B2 - Conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
421	Canal B2 - Mensaje de confirmación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
422	Canal B2 - Estado	legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
423	Canal B2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
425	Canal B2 - Arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
426	Canal B2 - Arranque/parada función luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
427	Canal B2 - Puerta lógica	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
428	Canal B2 - Cargar/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
449	Canal B - Manejo local objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
450	Entrada 9 - largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
451	Entrada 9 - corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
452	Entrada 9 - conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
453	Entrada 9 - atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
454	Entrada 9 - codificador 8 bit	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
455	Entrada 9 - codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
456	Entrada 9 - codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
457	Entrada 9 - escenas	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
458	Entrada 9 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
460	Entrada 10 - largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
461	Entrada 10 - corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
462	Entrada 10 - conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
463	Entrada 10 - atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
464	Entrada 10 - codificador 8 bit	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
465	Entrada 10 - codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
466	Entrada 10 - codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
467	Entrada 10 - escenas	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
468	Entrada 10 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
500	Canal C - Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
501	Canal C - manual largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
502	Canal C - manual corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
503	Canal C - posición de desplazamiento manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
504	Canal C - posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
505	Canal C - automático largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
506	Canal C - automatismo corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
507	Canal C - posición de desplazamiento automático	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
508	Canal C - posición de láminas automático	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
509	Canal C - Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
510	Canal C - automatismo objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
511	Canal C - posición de desplazamiento actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
512	Canal C - posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
513	Canal C - objeto de estado	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
514	Canal C - Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
515	Canal C - Objeto de aprendizaje registrador de posición manual 0	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
516	Canal C - Objeto de aprendizaje registrador de posición manual 1	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

Nº	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
519	Canal C - Iniciar automático registrador de pos.	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
520	Canal C - Objeto de aprendizaje registrador de posición automático 0	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
521	Canal C - Objeto de aprendizaje registrador de posición automático 1	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
524	Canal C - Escenas llamada / almacenamiento	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
525	Canal C - Temperatura externa objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
526	Canal C - Temp. externa valor de medida bloqueo	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
527	Canal C - Temperatura externa estado de bloqueo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
528	Canal C - Crepúsculo de objeto	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
529	Canal C - Valor de medición crepúsculo	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
530	Canal C - Estado de crepúsculo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
531	Canal C - control de horas	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
532	Canal C - Objeto liberación de temperatura interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
533	Canal C - Valor de med. liberación temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
534	Canal C - Valor nominal liberación temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
535	Canal C - Estado liberación de temperatura interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
536	Canal C - Sombreado de objeto	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
537	Canal C - Valor de med. sombreado luminosidad 1	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
538	Canal C - Valor de med. sombreado luminosidad 2	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
539	Canal C - Valor de med. sombreado luminosidad 3	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
540	Canal C - Valor límite de sombreado	Entrada / Salida	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
541	Canal C - Valor límite de sombreado 1 = + 0 = -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit

Nº	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
542	Canal C - Valor límite de sombreado +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
543	Canal C - Valor límite de sombreado -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
544	Canal C - Estado de sombreado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
545	Canal C - Sombreado posición objeto de aprendizaje	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
546	Canal C - acimut	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
547	Canal C - elevación	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
548	Canal C - Obj. de bloqueo aire adicional frío	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
549	Canal C - Valor med. temp. externa aire adic. frío	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
550	Canal C - Estado de bloqueo aire adicional frío	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
551	Canal C - ventilación obligatoria	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
552	Canal C - Obj. de bloqueo aire adicional cálido	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
553	Canal C - Valor med. temp. interna aire adic. cál.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
554	Canal C - Valor med. temp. externa aire adic. cál.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
555	Canal C - Valor nominal bloqueo aire adic. cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
556	Canal C - Estado bloqueo aire adicional cálido	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
557	Canal C - Objeto apertura de temperatura interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
558	Canal C - Valor de medición liber. temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
559	Canal C - Valor nominal apertura de temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
560	Canal C - Valor límite apertura temp. interna	Entrada / Salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
561	Canal A - Limite d'ouverture temp. int. 1 = +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
562	Canal C - Valor límite apertura temp. interna +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
563	Canal C - Valor límite apertura temp. interna -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
564	Canal C - Estado apertura de temperatura interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
565	Canal C - Objeto apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
566	Canal C - Valor de med. apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 Bytes
567	Canal C - Estado apertura humedad interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
570	Canal C - posición cero alcanzada	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
571	Canal C - Sensor pos.cero fallado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
572	Canal C - Estado posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
573	Canal C - Orden posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
574	Canal C - Estado posición cero slave	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
575	Canal C - Estado posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
576	Canal C - Orden posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
577	Canal C - Estado posición cero slave	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
578	Canal C - Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
579	Canal C - objeto de falla	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
580	Canal C - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
581	Canal C - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
582	Canal C - Bloqueo 1 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
583	Canal C - Bloqueo 1 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
584	Canal C - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
585	Canal C - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
586	Canal C - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
587	Canal C - Bloqueo 2 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
588	Canal C - Bloqueo 2 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
589	Canal C - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
590	Canal C - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
591	Canal C - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
592	Canal C - Bloqueo 3 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
593	Canal C - Bloqueo 3 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
594	Canal C - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
595	Canal C - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
596	Canal C - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
597	Canal C - Bloqueo 4 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
598	Canal C - Bloqueo 4 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
599	Canal C - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
600	Canal C - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
601	Canal C - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
602	Canal C - Bloqueo 5 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
603	Canal C - Bloqueo 5 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
604	Canal C - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
605	Canal C - Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
606	Canal C - Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
607	Canal C - Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
610	Canal C1 - Conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
611	Canal C1 - Mensaje de confirmación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
612	Canal C1 - Estado	legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
613	Canal C1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
615	Canal C1 - Arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
616	Canal C1 - Arranque/parada función luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
617	Canal C1 - Puerta lógica	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
618	Canal C1 - Cargar/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
620	Canal C2 - Conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
621	Canal C2 - Mensaje de confirmación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
622	Canal C2 - Estado	legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
623	Canal C2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
625	Canal C2 - Arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
626	Canal C2 - Arranque/parada función luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
627	Canal C2 - Puerta lógica	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
628	Canal C2 - Cargar/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
649	Canal C - Manejo local objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
650	Entrada 11 - Largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
651	Entrada 11 - Corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
652	Entrada 11 - Conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

Nº	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
653	Entrada 11 - Atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
654	Entrada 11 - Codificador 8 bits	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
655	Entrada 11 - Codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
656	Entrada 11 - Codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
657	Entrada 11 - Escena	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
658	Entrada 11 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
660	Entrada 12 - Largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
661	Entrada 12 - Corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
662	Entrada 12 - Conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
663	Entrada 12 - Atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
664	Entrada 12 - Codificador 8 bits	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
665	Entrada 12 - Codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
666	Entrada 12 - Codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
667	Entrada 12 - Escena	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
668	Entrada 12 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
700	Canal A - Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
701	Canal D - manual largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
702	Canal D - manual corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
703	Canal D - posición de desplazamiento manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
704	Canal D - posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
705	Canal D - automatismo largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
706	Canal D - automatismo corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
707	Canal D - posición de desplazamiento automático	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
708	Canal D - automatismo posición de láminas	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
709	Canal D - Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
710	Canal D - objeto de desplazamiento automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
711	Canal D - posición de desplazamiento actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
712	Canal D - posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
713	Canal D - Objeto de estado	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
714	Canal D - Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
715	Canal D - Objeto de aprendizaje registrador de posición manual 0	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
716	Canal D - Objeto de aprendizaje registrador de posición manual 1	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
719	Canal D - Iniciar automático registrador de pos.	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
720	Canal D - Objeto de aprendizaje registrador de posición automático 0	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
721	Canal D - Objeto de aprendizaje registrador de posición automático 1	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
724	Canal D - Escenas llamada / almacenamiento	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
725	Canal D - Temperatura externa objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
726	Canal D - Temp. externa valor de medida bloqueo	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
727	Canal D - Temperatura externa estado de bloqueo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
728	Canal D - Objeto de crepúsculo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
729	Canal D - Valor de medición crepúsculo	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
730	Canal D - Estado de crepúsculo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
731	Canal D - control de hora	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
732	Canal D - Objeto liberación de temperatura interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
733	Canal D - Valor med. liberación de temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
734	Canal D - Valor nominal liberación temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
735	Canal D - Estado liberación de temperatura interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
736	Canal D - Sombreado de objeto	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
737	Canal D - Valor medición sombreado luminosidad 1	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
738	Canal D - Valor medición sombreado luminosidad 2	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
739	Canal D - Valor medición sombreado luminosidad 3	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
740	Canal D - Valor límite de sombreado	Entrada / Salida	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
741	Canal D - Valor límite de sombreado 1 = + 0 = -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
742	Canal D - Valor límite de sombreado +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
743	Canal D - Valor límite de sombreado -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
744	Canal D - Estado de sombreado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
745	Canal D - Sombreado posición objeto de aprendizaje	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
746	Canal D - acimut	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
747	Canal D - elevación	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
748	Canal D - Aire adicional frío objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
749	Canal D - Valor med. temp. externa aire adic. frío	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
750	Canal D - Estado de bloqueo aire adicional frío	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

Nº	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
751	Canal D - ventilación obligatoria	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
752	Canal D - Obj. de bloqueo aire adicional cálido	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
753	Canal D - Valor med. temp. interna aire adic. cál.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
754	Canal D - Valor med. temp. externa aire adic. cál.	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
755	Canal D - Valor nominal bloqueo aire adic. cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
756	Canal D - Estado bloqueo aire adicional cálido	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
757	Canal D - Objeto liberación de temperatura interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
758	Canal D - Valor medición apertura temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
759	Canal D - Valor nominal apertura temp. interna	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
760	Canal D - Valor límite apertura temp. interna	Entrada / Salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
761	Canal D - Limite d'ouverture temp. int. 1 = +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
762	Canal D - Valor límite apertura temp. interna +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
763	Canal D - Valor límite apertura temp. interna -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
764	Canal D - Estado apertura de temperatura interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
765	Canal D - Objeto apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
766	Canal D - Valor medición apertura humedad interna	Entrada	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 Bytes
767	Canal D - Estado apertura humedad interna	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
770	Canal D - posición cero alcanzada	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
771	Canal D - Sensor pos.cero fallado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
772	Canal D- Estado posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
773	Canal D- Orden posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
774	Canal D - Estado posición cero slave	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
775	Canal D- Estado posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
776	Canal D- Orden posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
777	Canal D - Estado posición cero slave	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
778	Canal D - Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
779	Canal D - objeto de falla	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
780	Canal D - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
781	Canal D - Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
782	Canal D - Bloqueo 1 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
783	Canal D - Bloqueo 1 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
784	Canal D- Bloqueo 1 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
785	Canal D - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
786	Canal D - Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
787	Canal D - Bloqueo 2 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
788	Canal D - Bloqueo 2 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
789	Canal D- Bloqueo 2 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
790	Canal D - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
791	Canal D - Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
792	Canal D - Bloqueo 3 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
793	Canal D - Bloqueo 3 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
794	Canal D- Bloqueo 3 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
795	Canal D - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
796	Canal D - Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
797	Canal D - Bloqueo 4 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
798	Canal D - Bloqueo 4 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
799	Canal D- Bloqueo 4 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
800	Canal D - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
801	Canal D - Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
802	Canal D - Bloqueo 5 - Valor med. bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
803	Canal D - Bloqueo 5 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
804	Canal D- Bloqueo 5 - Obj. de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
805	Canal D - Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
806	Canal D - Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
807	Canal D - Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
810	Canal D1 - Conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
811	Canal D1 - Mensaje de confirmación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
812	Canal D1 - estado	legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
813	Canal D1 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
815	Canal D1 - Arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
816	Canal D1 - Arranque/parada función luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
817	Canal D1 - Puerta lógica	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
818	Canal D1 - Cargar/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
820	Canal D2 - Conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
821	Canal D2 - Mensaje de confirmación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
822	Canal D2 - Estado	legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
823	Canal D2 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
825	Canal D2 - Arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
826	Canal D2 - Arranque/parada función luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
827	Canal D2 - Puerta lógica	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
828	Canal D2 - Cargar/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
849	Canal D - Manejo local objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
850	Entrada 11 - Largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
851	Entrada 11 - Corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
852	Entrada 11 - Conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
853	Entrada 11 - Atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
854	Entrada 11 - Codificador 8 bits	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
855	Entrada 11 - Codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
856	Entrada 11 - Codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
857	Entrada 11 - Escena	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
858	Entrada 11 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
860	Entrada 12 - Largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
861	Entrada 12 - Corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
862	Entrada 12 - Conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Nombre	Función	Marcas	Data Point Type	Dimensión
863	Entrada 12 - Atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
864	Entrada 12 - Codificador 8 bits	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
865	Entrada 12 - Codificador temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
866	Entrada 12 - Codificador luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
867	Entrada 12 - Escena	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
868	Entrada 12 - Obj. de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

6. Ajuste de los parámetros

Los preajustes de los parámetros están marcados con un subrayado.

6.1. Ajustes generales

Ajuste en primer lugar los parámetros generales para la comunicación de bus (velocidad de telegramas, retrasos de envío). Adicionalmente puede indicar si en la programación de imágenes se deben transmitir al bus todas las configuraciones o sólo las modificadas.

Velocidad máxima de los telegramas	1 • 2 • <u>5</u> • 10 • 20 <u>telegramas por segundo</u>
Retraso del envío de los valores límite tras volver la tensión	<u>5 s</u> ... 2 h
Retraso de envío de las salidas de conmutación y estado tras volver la tensión	<u>5 s</u> ... 2 h
En el uso de imágenes:	
Aceptar en la programación	<u>todos los parámetros</u> • sólo los parámetros modificados

Parámetro „Aceptar en la programación“

Si se selecciona "todos los parámetros", los valores almacenados en el dispositivo (por ejemplo, las posiciones) se sobrescriben en cualquier caso con la descarga del ETS.

Si se selecciona "sólo parámetros modificados", sólo se sobrescribirán los parámetros de la unidad que hayan sido modificados *en el ETS* en comparación con la descarga anterior.

De este modo, por ejemplo, se conservan las posiciones de movimiento que el usuario almacenó con la función de memoria a través del bus. Si se modifica un valor a través del bus (¡no en el ETS!), este valor se mantiene con "sólo parámetros modificados".

6.1.1. Manejo local

Las teclas arriba/abajo en el dispositivo están asignadas de forma fija a los canales A-D. Para bloquear el manejo manual se puede colocar objetos de bloqueo para los pares de teclas (objetos de comunicación "canal X objeto de bloqueo manejo manual").

Tecla local Canal A Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
Tecla local canal B Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
Tecla local canal C Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
Tecla local canal D Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí

Si se utilizan períodos de supervisión o límites de áreas de desplazamiento, en caso de corte de la tensión del bus no es posible el manejo mediante la tecla local.

6.2. Entradas

Ajuste aquí los parámetros para las entradas 1 a 4. Las entradas 5 a 12 están previstas de forma estándar para el manejo de los dispositivos en las salidas (canal A-D) por lo que se parametrizan directamente en los ajustes de los canales de salida (véase *Entradas de teclas (accionamientos)*, página 71).

Possibilidades de configuración para cada entrada:

- Entrada 1 • Tecla del bus
- Entrada 2 • Tecla del bus
- Entrada 3 • Tecla del bus
- Entrada 4 • Tecla del bus
- Entrada 5 • Tecla de actor para el canal A de salida
- Tecla del bus
- en accionamientos también sensor de posición cero
- Entrada 6 • Tecla de actor para el canal A de salida
- Tecla del bus
- Entrada 7 • Tecla de actor para el canal B de salida
- Tecla del bus
- en accionamientos también sensor de posición cero
- Entrada 8 • Tecla de actor para el canal B de salida
- Tecla del bus
- Entrada 9 • Tecla de actor para el canal C de salida
- Tecla del bus
- en accionamientos también sensor de posición cero
- Entrada 10 • Tecla de actor para el canal C de salida
- Tecla del bus
- Entrada 11 • Tecla de actor para el canal D de salida
- Tecla del bus
- en accionamientos también sensor de posición cero
- Entrada 12 • Tecla de actor para el canal D de salida
- Tecla del bus

Tipo de funcionamiento	
Usar entrada 1	<u>No</u> • como tecla de bus
Usar entrada 2	<u>No</u> • como tecla de bus
Usar entrada 3	<u>No</u> • como tecla de bus
Usar entrada 4	<u>No</u> • como tecla de bus
Usar entrada 5 y 6	véase parametrización canal A- entradas de teclas
Usar entrada 7 y 8	véase parametrización canal B- entradas de teclas

Usar entrada 9 y 10	véase parametrización canal C-entradas de teclas
Usar entrada 11 y 12	véase parametrización canal D-entradas de teclas

Entrada como tecla de bus

Si se utiliza una entrada como tecla del bus, entonces en la activación envía un valor configurado anteriormente al bus. En el archivo de programa del actuador se encuentran integrados diferentes parámetros para funciones de bus usualmente necesarias. De este modo se puede configurar las entradas de modo muy sencillo como interruptor, control de accionamiento, atenuador para que envíen valores y para la activación de imágenes.

Función de bus	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Interruptor</u> • Conmutador • Persiana • Persianas enrolladas • Toldo • Ventana • Atenuador • Codificador del valor de 8 bit • Codificador de temperatura • Codificador de luminosidad • Imágenes
----------------	---

Entrada como conmutador:

Cuando a la entrada se la ha asignado un botón con la función de conmutar, seleccione la función de bus "conmutador" y determine qué valor será enviado al presionar y qué al soltar el botón.

Función	Interruptor
Orden al pulsar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • enviar 0 • <u>enviar 1</u> • no enviar telegrama
Orden al soltar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • <u>enviar 0</u> • enviar 1 • no enviar telegrama
Enviar valor	<ul style="list-style-type: none"> • <u>en caso de modificación</u> • al cambiar a 1 • al cambiar a 0 • al cambiar y periódicamente • al cambiar a 1 y periódicamente • al cambiar a 0 y periódicamente
Periodo (cuando se envían cíclicamente)	5 s • 10 s • 30 s • 1 min • 2 min • 5 min • 10 min • 20 min • 30 min • 1 h • 2 h

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. Ajuste qué se envía al (des)activar el bloqueo en el bus.

En bloqueos activos no se produce *un* envío cíclico.

Usar objeto de bloqueo	No • Sí
Al activar el bloqueo por única vez	<ul style="list-style-type: none"> • enviar 0 • <u>enviar 1</u> • no enviar telegrama
Al desactivar el bloqueo por única vez	<ul style="list-style-type: none"> • <u>enviar 0</u> • enviar 1 • no enviar telegrama • enviar estado actual

Entrada como conmutador:

Cuando a la entrada se la ha asignado un botón con la función de conmutar, seleccione la función de bus "conmutador" y determine qué valor será enviado al presionar y qué al soltar el botón.

Función	Conmutador
Orden al pulsar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • <u>conmutar</u> • no enviar telegrama
Orden al soltar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • conmutar • <u>no enviar telegrama</u>

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no se produce *una comunicación de bus*.

Usar objeto de bloqueo	No • Sí

Entrada para el control de persianas, persianas enrollables, toldos y ventanas:

Si la entrada se utilizará para el control de un accionamiento mediante el bus, seleccione la función del bus "persiana", "toldo", "persiana enrollable" o "ventana" y determine la función de tecla y el modo de control.

Función	Persiana / persiana enrollable / toldo / ventana		
Función de teclas	<table border="0" style="width: 100%;"> <tr> <td style="vertical-align: top;"> <ul style="list-style-type: none"> <u>Arriba</u> • Abajo <u>Arriba</u> • Abajo • Arriba/Abajo <u>Adentro</u> • Afuera • Adentro/Afuera <u>Abierto</u> • Cerrado • Abierto/Cerrado </td> <td style="vertical-align: top; padding-left: 20px;"> (Persiana) (Persianas enrollable) (Toldo) (Ventanas) </td> </tr> </table>	<ul style="list-style-type: none"> <u>Arriba</u> • Abajo <u>Arriba</u> • Abajo • Arriba/Abajo <u>Adentro</u> • Afuera • Adentro/Afuera <u>Abierto</u> • Cerrado • Abierto/Cerrado 	(Persiana) (Persianas enrollable) (Toldo) (Ventanas)
<ul style="list-style-type: none"> <u>Arriba</u> • Abajo <u>Arriba</u> • Abajo • Arriba/Abajo <u>Adentro</u> • Afuera • Adentro/Afuera <u>Abierto</u> • Cerrado • Abierto/Cerrado 	(Persiana) (Persianas enrollable) (Toldo) (Ventanas)		
Modo de control*	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Estándar</u> • Estándar invertido • Modo de confort • Manivela de hombre muerto 		

*Podrá encontrar una descripción detallada de las posibilidades de configuración para cada modo de control en el capítulo *Modos de control para el control del accionamiento*, página 72.

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no se produce *una comunicación de bus*.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

Entrada como atenuador:

Cuando la entrada debe utilizarse como atenuador, seleccione la función del bus "atenuador" y determine la función de la tecla, distancia temporal (conmutar/atenuar) y, en caso deseado, la distancia de repetición pulsando largo tiempo.

Función	Atenuador
Función de teclas	<u>más claro</u> • más oscuro • más claro/más oscuro
Periodo entre el encendido y la atenuación (en 0,1 s)	1...50; <u>5</u>
Repetición de la orden de atenuación	<u>no</u> • Sí
Repetición de la orden de atenuación En pulsación larga (cuando se utiliza la orden de atenuación)	cada 0,1 s... • cada 2 s; <u>cada 0,5 s</u>
Atenuar el (cuando se utiliza la orden de atenuación)	1,50% • 3% • <u>6 %</u> • 12,50% • 25% • 50%

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no se produce *una comunicación de bus*.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

Entrada como codificador de 8 bit:

Si la entrada debe utilizarse como codificador de 8 bit, seleccione la función del bus "codificador de 8 bit" y determine qué valor debe enviarse.

Función	Indicadores de valor de 8 bits
Valor	<u>0</u> ...255

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no se produce *una comunicación de bus*.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

Entrada como codificador de temperatura:

Cuando se debe emplear la entrada como codificador de temperatura, seleccione la función de bus "codificador de temperatura" y determine qué valor entre -30°C y +80°C se debe enviar.

Enviando un valor de temperatura se puede, por ejemplo, modificar el valor nominal de la regulación de temperatura.

Función	Codificador de temperatura
Temperatura en 0,1°C	-300...800; <u>200</u>

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no se produce *una comunicación de bus*.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

Entrada como codificador de luminosidad:

Cuando la entrada será utilizada como un codificador de luminosidad (por ej. valor límite de un sensor de sol), seleccione "codificador de luminosidad" y determine qué valor será enviado.

Función	Codificador de luminosidad
Luminosidad en Klux	0...100; <u>20</u>

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no se produce *una comunicación de bus*.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

Entrada hacia el control de imágenes:

Cuando con la entrada se accede y guarda imágenes, seleccione la función del bus "imágenes" y determine el almacenamiento, la diferencia de tiempo (acceso/almacenamiento) y el número de imágenes.

Función	Imágenes
Pulsar	<ul style="list-style-type: none"> • <u>sin almacenamiento</u> • con almacenamiento
Tiempo entre acceso y almacenamiento en 0,1 segundos (sólo cuando se haya seleccionado "con almacenamiento")	1...50; <u>10</u>
Imagen n°	<u>0</u> ...127

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no se produce *una comunicación de bus*.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

6.3. Salidas

Indique acá qué se conecta en cada canales de salida.

Tipo de funcionamiento	
Canal A / B / C / D controla	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Persiana</u> • Persianas enrolladas • Toldo • Ventana • segunda función de conmutación

Luego aparecen las posibilidades de configuración para cada salida:

Configuraciones para accionamiento (canal A, B, C, D):

- Especificaciones generales para el accionamiento conectado (véase *Canal-configuraciones - accionamientos*, página 49)
- Funciones de control: Delimitación de área de desplazamiento, bloqueos, clase de automatismo (véase *Control (accionamientos)*, página 52)
- Funciones de automatismo: El automatismo puede especificarse en forma interna o externa (véase *Limitaciones de marcha*, página 59 o *Automatismo para el ventana (accionamiento)*, página 66)
- Imágenes: Posiciones de desplazamiento (véase *Escenas (accionamientos)*, página 70)
- Entradas de teclas: Configuración como tecla de actor, tecla de bus o para el sensor de posición cero (véase *Entradas de teclas (accionamientos)*, página 71)

6.3.1. Canal-configuraciones - accionamientos

Si en el canal de salida se encuentra conectado un accionamiento, primero ajuste aquí las especificaciones generales para el accionamiento.

Sentido de marcha:

Arriba/abajo, adentro/afuera o abierto/cerrado pueden cambiarse.

Cambiar arriba/abajo <i>persiana, persiana enrollada</i>	<u>no</u> • Sí
Cambiar adentro/afuera (<i>toldo</i>)	
Cambiar cerrado/abierto (<i>ventana</i>)	

Tiempo de ejecución:

El tiempo de ejecución entre la posición final es la base para el accionamiento de posiciones intermedias (por ej. en límites en el área de desplazamiento e imágenes). Puede ingresar numéricamente el tiempo de ejecución (en segundos) o dejar que el tiempo de ejecución se calcule automáticamente. Luego el actuador determina las posiciones finales en base a la corriente más alta en la salida del accionamiento. Para ello se deben ajustar regularmente desplazamientos de referencia (véase abajo).

Utilizar medición automática de tiempo de ejecución	<u>no</u> • Sí
---	----------------

Utilizar medición automática de tiempo de ejecución	no
Tiempo de ejecución a partir en s (<i>persiana, persiana enrollada</i>) Tiempo de ejecución afuera en s (<i>toldo</i>) Tiempo de ejecución abierto en s (<i>ventana</i>)	1 ... 320; <u>60</u>
Tiempo de ejecución abierto en s (<i>persiana, persiana enrollada</i>) Tiempo de ejecución entrada en s (<i>toldo</i>) Tiempo de ejecución cerrado en s (<i>ventana</i>)	1 ... 320; <u>65</u>

Si al desplazar un toldo o persiana se debe tener en cuenta un tiempo inactivo, aquí se puede indicar manualmente o determinar automáticamente. Tenga en cuenta la información del fabricante.

Utilizar tiempos inactivos	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, introducir de forma manual • sí, determinar de forma automática
<i>con marcha de posicionamiento desde posición cerrada, en 10 ms (solo con indicación manual)</i>	<u>0</u> ... 600
<i>con marcha de posicionamiento desde otras posiciones, en 10 ms (solo con indicación manual)</i>	<u>0</u> ... 600
<i>con movimiento de láminas desde posición cerrada, en 10 ms (solo con indicación manual)</i>	<u>0</u> ... 600
<i>en caso de movimiento con cambio de dirección en 10 ms (solo con indicación manual)</i>	<u>0</u> ... 600
<i>con movimiento de láminas desde todas las demás posiciones, en 10 ms (solo con indicación manual)</i>	<u>0</u> ... 600

Tiempo de ejecución posición cero y configuración de pasos celosías: (sólo para las persianas)

Durante el tiempo de ejecución en que el accionamiento continua el desplazamiento en la posición cero (es decir después de alcanzar la posición final superior), pueden compensarse diferentes longitudes de suspensión o posiciones de montaje de los interruptores de posición final. Los sombreados de una fachada se cierran por completo debido a la adaptación de los tiempos de ejecución con lo cual resulta una mejor imagen general.

Tiempo de paso x tiempo de paso resulta el tiempo de giro de las celosías.

Tiempo de ejecución posición cero en 0,1 s	<u>0</u> ... 255
Tiempo de paso en 10 ms	1 ... 100; <u>20</u>
Cantidad de paso celosías	1 ... 255; <u>5</u>

El parámetro siguiente se establecerá en "Sí" si la orden breve solo debe utilizarse para el desplazamiento de las láminas de las persianas (comando de paso) pero no para establecer la posición del cortinaje. El parámetro aparece solo con las persianas.

Permitir comandos de paso solo para el desplazamiento de las láminas	<u>no</u> • sí
--	----------------

Tiempo de pausa:

Los tiempos de pausa requeridos en un cambio de dirección del accionamiento deben configurarse acorde a las especificaciones correspondientes del fabricante del motor.

Tiempo de pausa para cambio de dirección en 0,1 s	5 ... 100; <u>10</u>
---	----------------------

Desplazamiento de referencia:

Debido a la activación regular de ambas posiciones finales se vuelve a regular el tiempo de ejecución y la posición final. Esto es especialmente importante para la determinación automática de tiempo de ejecución. Por tal razón acá se configura después de qué cantidad de traslaciones antes de un desplazamiento de posición se debe realizar un desplazamiento de referencia. El desplazamiento de referencia se produce siempre en dirección de la posición segura (desciende en sombreados, cierra en ventanas).

Realizar un desplazamiento de referencia	<u>no</u> • Sí
--	----------------

Realizar un desplazamiento de referencia en más de desplazamientos antes de un desplazamiento automático de posición	si 1 ... 255; <u>10</u>
--	-----------------------------------

Viraje de celosías:

(sólo para las persianas)

El viraje de las celosías debería ajustarse acorde a las especificaciones del fabricante del motor.

Girar celosías	<ul style="list-style-type: none"> • <u>nunca</u> • sólo después del desplazamiento de posición • después de cada desplazamiento
----------------	---

Objeto de estado y posición de accionamiento:

El estado y la posición actual pueden enviarse en el bus. El objeto de estado indica enviando 1 que la posición entrada o cerrada ha sido abandonada y es apta por ej., para la supervisión de ventanas.

El retraso configurable para enviar la posición exacta de accionamiento procura que en un desplazamiento prolongado el bus no quede bloqueado por demasiado paquetes de datos.

Utilizar objeto de estado	<u>no</u> • Sí
Enviar posición de accionamiento después de la modificación	<u>no</u> • Sí

Retraso de envío de la posición en 0,1 s (sólo si se envía posición de accionamiento después de la modificación)	0...50; <u>10</u>
Enviar posición de accionamiento cíclica	<u>no</u> • 5 s • 10 s • ... • 2 h

Imágenes:

Acá se activa el menú de imágenes para este canal de salida.

Utilizar imágenes	<u>no</u> • Sí
-------------------	----------------

Véase *Escenas (accionamientos)*, página 70.

6.3.1.1. Control (accionamientos)

Configure acá el comportamiento del accionamiento.

Límites en el área de desplazamiento:

El límite en el área de desplazamiento se usa para evitar que dos ajustes colisionen (por ej. un toldo y una ventana que se abre).

De dos accionamientos uno recibe prioridad y se parametriza como master, el otro como slave. Mediante los sensores de posición cero ambos actores conocen el propio estado momentáneo y el del otro. Este se encuentra en "posición segura" o "en posición no segura". La posición segura se alcanza cuando el accionamiento se encuentra en un área donde no es posible una colisión (esto podría ser en un toldo por ej. 0 a 30 % salido). Para comunicar la posición segura del accionamiento se puede conectar en las salidas del actor un sensor de posición cero (por ej. interruptor final o barrera fotoeléctrica) (esto se debe establecer en el ejemplo, si el toldo se utiliza como esclavo 30% puede estar abierto, en la posición 31% debe ser montado), o el actor recibe el mensaje de su sensor de posición cero mediante el bus (véase gráficos en el capítulo *posibilidades de conexión para sensores de posición cero* en la parte general).

Antes de poner en funcionamiento el accionamiento del actor master, el actor slave recibe el comando, de desplazar su accionamiento a una posición segura. El accionamiento slave permanece a continuación en posición seguro o vuelve, si no se encuentra en un área segura.

Mediante el objeto de comunicación "estado posición cero slave" el actor master conoce, si el accionamiento conectado en el actor slave ya se encuentra en posición segura (luego el master se desplaza inmediatamente) o no (luego espera). Recién cuando en el actor master se presenta el mensaje que el accionamiento slave se encuentra en posición segura, desplaza su accionamiento más allá de su propia posición segura.

Un ejemplo:

El toldo mediante una ventana debe tener prioridad ante un sombreado mediante un toldo. Por lo que la ventana se parametriza como master, el toldo como slave. Ambos posee un sensor de posición cero que indica si el accionamiento se encuentra en posición segura o no.

Luego el toldo se encuentra arriba, la ventana debe abrirse. La ventana conoce el estado del toldo ("posición no segura") por lo que entonces da un comando master al toldo, para el toldo la señal de replegarse un poco más. Si el toldo ha alcanzado la posición segura, se produce el correspondiente mensaje del sensor de posición cero del sombreado. Recién entonces se abre la ventana.



Master y Slave intercambiar regularmente su posición ("seguro" o "no seguro"). Se puede configurar el tiempo de supervisión con la frecuencia de solicitud de información. El tiempo seleccionado acá debe ser inferior al tiempo que el accionamiento supervisado requiere para desplazarse desde el límite del área segura (última posición segura comunicada) a una posición en la cual existe riesgo de colisión.

Si no se recibe un estado master/slave o un objeto de posición cero, el accionamiento se desplaza a una posición segura, así como en caso de corte de la tensión del bus o en mensaje de falla del sensor de posición cero (rige para la parametrización como master y como slave).

Sin delimitación de área de desplazamiento:

Usar delimitación de área de desplazamiento	no
Procedimiento en caso de corte de la tensión del bus	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no hay acción</u> • parada • Orden de subir (o on/cerrado) • Orden de bajar (o off/abierto)
Procedimiento tras retornar la tensión del bus y después de la programación	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no hay acción</u> • Orden de subir (o on/cerrado) • Orden de bajar (o off/abierto)

Con delimitación de área de desplazamiento:

Configure acá si el sensor de posición cero del accionamiento está conectado directamente en el actor (canal de entrada) o si se recibirá la posición cero mediante el bus (objeto de comunicación).

Usar delimitación de área de desplazamiento	si
Sensor de posición cero conectado como	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Objeto de comunicación</u> • Canal de entrada
Actuador es	<u>Master</u> • Slave

Actuador como master:

Actuador es	Master
Repetición de envío para orden de master en s	1 ... 255; <u>10</u>
Período de supervisión para objeto estado slave (y posición cero) en s	1 ... 255; <u>10</u>

Actuador como Slave:

Actuador es	Slave
Repetición de envío para orden de slave en s	1 ... 255; <u>10</u>
Periodo de supervisión para objeto estado master (y posición cero) en s	1 ... 255; <u>10</u>
Posición de desplazamiento para slave en % cuando entrada "master orden posición cero" = 1	<u>0</u> ... 100

Dirección del desplazamiento de referencia:

En caso de delimitación del área de desplazamiento, la dirección del desplazamiento de referencia viene definida (posición segura). Sin delimitación del área de desplazamiento, la dirección puede ajustarse.

Dirección del desplazamiento de referencia	<ul style="list-style-type: none"> • <u>en posición segura</u> • <i>en posición cerrada (desplegar sombreado)</i> • en posición abierta (ventana) • recorrido más corto
--	---

Objetos de bloqueo:

El canal de salida puede bloquearse con la lluvia, viento u otros sucesos. Sin embargo ya se puede manejar a mano. Los bloqueos y la supervisión se configuran primero acá. Para la configuración de cada bloqueo aparecen a continuación opciones de menú separados "bloqueo X" (véase capítulo *Bloqueos - objetos de bloqueo*, página 56, *Bloqueos - bloqueo de viento*, página 57 y *Bloqueos - bloqueo de lluvia*, página 58). Las prioridades de los objetos de bloqueo corresponden a la secuencia mencionada (el bloqueo 1 tiene la mayor prioridad, el bloqueo 5 la mínima).

Usar bloqueo 1 (alta prioridad)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Usar bloqueo 2	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Usar bloqueo 3	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Usar bloqueo 4	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia

Usar bloqueo 5 (prioridad baja)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Tiene prioridad	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Bloqueo 5 ante manual</u> • Manual ante bloqueo 5
Usar supervisión de los objetos de bloqueo	<u>No</u> • Sí
Período de supervisión para objetos de bloqueo (sólo si se utiliza supervisión de los objetos de bloqueo)	5s... • 2 h; <u>5 min</u>
Procedimiento en caso de no recibir el objeto de bloqueo (sólo si se utiliza supervisión de los objetos de bloqueo)	<ul style="list-style-type: none"> • No hay acción • Parada • Orden de subir • Orden de bajar (persiana/persiana enrollada) • Orden de entrada • Orden de salida (Toldo) • Orden de cerrar • Orden de abrir (Ventanas)

Utilizar limitación de marcha 1/2:

Aquí se activan las limitaciones de marcha, que se configuran luego en un menú propio. Consulte "Limitaciones de marcha" en la página 30.

Limitación temporal (para persianas):

Con la limitación temporal activa, tan solo es posible activar manualmente las órdenes breves de desplazamiento. Si al mismo tiempo se activa la función "Permitir comandos de paso solo para el ajuste de las láminas" (véase *Canal-configuraciones - accionamientos*, página 49), sigue siendo posible ajustar las láminas manualmente, pero ya no se puede ajustar la posición de marcha de las persianas.

La limitación está activa con el valor de objeto 1.

Utilizar limitación temporal	<u>no</u> • Sí
alor del objeto antes de la 1.ª comunicación y retorno de la tensión del bus (cuando se utiliza la limitación temporal)	<u>0</u> • 1

Reseteo automático:

Mediante un funcionamiento manual se desactiva la automatización del accionamiento. Acá se configura cuándo se vuelve a activa la automatización.

Manual cambia a automático después de	<ul style="list-style-type: none"> • Transcurso de un tiempo de espera • Recepción de un objeto • El transcurso de un tiempo de espera o la recepción de un objeto
---------------------------------------	---

Tiempo de espera en min (cuando se ha seleccionado "transcurso de un tiempo de espera")	1...255; <u>20</u>
Cambio a automático en valor de objeto (cuando se ha seleccionado "recepción de un objeto")	0 • <u>1</u> • 0 ó 1

Objeto de bloqueo automatización:

Con el objeto de bloqueo automatización se puede desactivar la automatización a corto plazo (por ej. en presencia o durante conferencias en salas de conferencias).

Acá también se especifica en qué modo se encuentra el canal al volver la tensión, por ej. después de un apagón. El modo (manual o automático) se envía como objeto de estado al bus.

Utilizar objeto de bloqueo automatismo	<u>no</u> • Sí
Modo de funcionamiento después de volver la tensión	• <u>Automatismo</u> • Manual
Envía objeto de estado	• <u>1 en automático</u> 0 en manual • 0 en automático 1 en manual
Retraso de envío de la salida de estado Automático o manual en 0,1 s	<u>0</u> ...50

Clase de automatismo:

El automatismo para el accionamiento conectado puede especificarse externamente, sin embargo todas las configuraciones pueden configurarse también internamente. Si se selecciona "automatismo interno" aparece una opción del menú separada "automatismo" (véase capítulo *Limitaciones de marcha*, página 59 o *Automatismo para el ventana (accionamiento)*, página 66).

Clase de automatismo	<u>automatismo externo</u> • automatismo interno
----------------------	--

Bloqueos - objetos de bloqueo

La opción del menú aparece sólo cuando en "control" se ha configurado un bloqueo con objeto de bloqueo. Acá se determina qué pasa en el valor de objeto 1 y 0. Mediante los objetos de bloqueo libres se pueden configurar, por ejemplo, un escenario de alarma de fuego (crear salidas de emergencia entrando los sombreados, sistema de ventilación mediante las ventanas). Así se puede por ej. evitar el bloqueo en la terraza (contacto de ventana abierto de la puerta de la terraza bloquea la persiana delante de la puerta).

Designación	[Bloquea 1 ... 5] ¡Indique acá una designación!
Si objeto de bloqueo valor = 1	<ul style="list-style-type: none"> • No hay acción • Parada • <u>Orden de subir</u> • Orden de bajar (<i>persiana/persiana enrollada</i>) • <u>Orden de entrada</u> • Orden de salida (<i>Toldo</i>) • <u>Orden de cerrar</u> • Orden de abrir (<i>Ventanas</i>)
Posición en % (solo si al bloquear se realiza un desplazamiento a una posición)	<u>0</u> ...100
Posición de láminas en % (solo si, con las persianas, al bloquear se realiza un desplazamiento a una posición)	<u>0</u> ...100
Si objeto de bloqueo valor = 0	
En funcionamiento manual antes y después de bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> • <u>No hay acción</u> • Desplace a la última posición
En funcionamiento automático después de bloqueo	siga automático
Valor del objeto antes de la 1ª comunicación y al retornar la tensión del bus	0... <u>1</u>

Bloqueos - bloqueo de viento

La opción del menú aparece sólo cuando en "control" se ha configurado un bloqueo de viento. El objeto de entrada "bloqueo de viento" se conecta con el objeto de salida de un sensor de viento. La entrada puede ser tanto un objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también un objeto de 16 bit (valor de medición).

Designación	[Bloqueo de viento] ¡Indique acá una designación!
Clase de objeto de entrada	<u>1 Bit</u> • 16 Bit

Objeto de entrada de 1 bit:

Clase de objeto de entrada	1 Bit
Si objeto de bloqueo valor = 1	<ul style="list-style-type: none"> • No hay acción • Parada • <u>Orden de subir</u> • Orden de bajar (<i>persiana/persiana enrollada</i>) • <u>Orden de entrada</u> • Orden de salida (<i>Toldo</i>) • <u>Orden de cerrar</u> • Orden de abrir (<i>Ventanas</i>)
Posición en % (solo si al bloquear se realiza un desplazamiento a una posición)	<u>0</u> ...100

Posición de láminas en % (solo si, con las persianas, al bloquear se realiza un desplazamiento a una posición)	<u>0</u> ...100
Tiempo de espera en posición segura en min después del bloqueo	1...255; <u>5</u>
Procedimiento después del tiempo de espera	
En funcionamiento manual antes y después de bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> • <u>No hay acción</u> • Desplace a la última posición
En funcionamiento automático después de bloqueo	siga automático

Objeto de entrada de 16 bit:

Clase de objeto de entrada	16 Bit
A partir de la velocidad de viento en m/s bloquear	2...30; <u>5</u>
Cuando el bloqueo está activo	<ul style="list-style-type: none"> • no hay acción • parada • <u>Orden de subir</u> • Orden de bajar (persiana/persiana enrollada) • <u>Orden de entrada</u> • Orden de salida (Toldo) • <u>Orden de cerrar</u> • Orden de abrir (Ventanas)
Tiempo de espera en posición segura en min después del bloqueo	1...255; <u>5</u>
Procedimiento después del tiempo de espera	
En funcionamiento manual antes y después de bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no hay acción</u> • desplace a la última posición
En funcionamiento automático después de bloqueo	siga automático
Enviar estado de bloqueo actual	<u>no</u> • Sí

Bloqueos - bloqueo de lluvia

La opción del menú aparece sólo cuando en "control" se ha configurado un bloqueo de lluvia. El objeto de entrada "bloqueo de lluvia" se conecta con el objeto de salida de un sensor de lluvia.

Designación	[Bloqueo de lluvia] ¡Indique acá una designación!
Si objeto de bloqueo valor = 1	<ul style="list-style-type: none"> • no hay acción • parada • Orden de subir • Orden de bajar (persiana/persiana enrollada) • Orden de entrada • Orden de salida (Toldo) • Orden de cerrar • Orden de abrir (Ventanas)
Posición en % (solo si al bloquear se realiza un desplazamiento a una posición)	<u>0</u> ...100
Posición de láminas en % (solo si, con las persianas, al bloquear se realiza un desplazamiento a una posición)	<u>0</u> ...100
Tiempo de espera en posición segura en min después del bloqueo	1...255; <u>5</u>
Procedimiento después del tiempo de espera	
En funcionamiento manual antes y después de bloqueo	<ul style="list-style-type: none"> • <u>No hay acción</u> • Desplace a la última posición
En funcionamiento automático después de bloqueo	siga automático

Limitaciones de marcha

El menú solo aparece cuando se ha activado una limitación de marcha en "Control". Con las limitaciones de marcha se puede limitar el desplazamiento manual. La limitación está activa con el valor de objeto 1.

Tipo de limitación	<ul style="list-style-type: none"> • <u>completa</u> • posición de marcha • ángulo de las láminas (en las persianas) • solo permitir ARRIBA • solo permitir ABAJO
Valor del objeto antes de la 1.ª comunicación y el retorno de la tensión del bus	<u>0</u> • 1

Con la posición de marcha limitada:

Tipo de limitación	• posición de marcha
Permitir el desplazamiento en las posiciones comprendidas	
entre (en %)	<u>0</u> ...100
y (en %)	<u>0</u> ... <u>100</u>

Con el ángulo de las láminas limitado (solo persianas):

Tipo de limitación	• ángulo de las láminas
Permitir el desplazamiento en los ángulos comprendidos	
entre (en %)	<u>0</u> ...100
y (en %)	0... <u>100</u>

6.3.1.2. Manual

El actuador dispone de dos memorias de posición de marcha para el desplazamiento manual. Estos puestos pueden ser

- se puede llamar a través del objeto 15 "Pasar a la memoria de posición manual", por ejemplo con un pulsador.
- ser recuperado por una secuencia de telegramas específica. La secuencia de comandos de estos telegramas puede enviarse, por ejemplo, con el botón de bajada de un pulsador de bus debidamente configurado (pulsación larga del botón seguida inmediatamente de una pulsación corta). De este modo, sólo se puede recuperar una posición.

Utilizar registrador de posición	<u>no</u> • sí
----------------------------------	----------------

El objeto 15 puede utilizarse para desplazarse a una o dos posiciones (valor del objeto 0 y 1).

Utilizar posiciones distintas para el valor de objeto 0 y 1	<u>no</u> • sí (si se selecciona "Sí" se diferencia la posición para el valor de objeto 0 y para el valor de objeto 1)
---	---

En el caso de las persianas se pueden guardar tanto la posición de marcha como la posición de las láminas.

Posición en %	<u>0</u> ...100
---------------	-----------------

Si se activa la recuperación a través de la secuencia de comandos, la posición se recupera en cuanto se recibe un "1" a través del objeto de larga duración y en un plazo de 2 segundos se recibe también un "1" a través del objeto de corta duración. Si se selecciona "Utilizar posiciones diferentes para los valores de objeto 0 y 1", se recupera la posición del valor de objeto 0.

Permitir consulta a través de una secuencia de comandos Largo=1, Corto=1	<u>no</u> • sí
--	----------------

Las posiciones almacenadas pueden modificarse a través del objeto de aprendizaje. El objeto de aprendizaje garantiza que la posición actual se almacene en la memoria. Se pueden adoptar todos los parámetros (altura y lama en el caso de las persianas) o sólo

los parámetros modificados (véase *Parámetro „Aceptar en la programación“*, página 43).

Usar objeto de aprendizaje para una nueva posición	<u>no</u> • sí
<i>Aceptar en la programación (si se utiliza el objeto de aprendizaje)</i>	<ul style="list-style-type: none"> • <u>todos los parámetros</u> • solo parámetros modificados

6.3.1.3. Automático – externo

El menú "Automatismo externo" aparece cuando en "Control" se selecciona el automatismo externo. En este caso se puede activar aquí el registrador de posición para el desplazamiento automático. La posición predefinida aquí se puede sobrescribir en cualquier momento con un objeto de aprendizaje. Más adelante se puede volver a cargar la posición guardada. Consulte las posibilidades de configuración en el capítulo "Manual" en la página 31.

6.3.1.4. Automático - interno para el sombreado (accionamiento)

La opción del menú "automático interno" aparece sólo cuando en el "control" está seleccionado automático interno. Las funciones automáticas internas consideran la luminosidad/posición del sol, la temperatura externa y la interna y posibilitan también un control de tiempo y de crepúsculo. Se puede especificar una posición de sombreado o instruirla.

Para poder aprovechar por completo el automatismo de sombreado interno, deben encontrarse en el sistema de bus informaciones sobre la luminosidad/crepúsculo, temperatura interna y externa, hora y posición del sol.

Bloqueo de temperatura exterior:

El objeto de entrada "bloqueo de temperatura exterior" se conecta con el objeto de salida de un sensor de temperatura. El objeto de entrada puede ser tanto un objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también un objeto de 16 bit (valor de medición).

Utilizar objeto de bloqueo automatismo	<u>no</u> • Sí
Utilizar objeto de bloqueo automatismo	si
Clase de objeto de entrada de temperatura	<u>1 Bit</u> • 16 Bit

Objeto de entrada de 1 bit:

Clase de objeto de entrada de temperatura	1 Bit
---	--------------

Se permite el sombreado cuando el bit es 0 y se bloquean cuando el bit es 1.

Objeto de entrada de 16 bit:

Clase de objeto de entrada de temperatura	16 Bit
Valor límite en 0,1°C	-300 ... 800; <u>50</u>

histéresis en 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Enviar estado de bloqueo actual	<u>no</u> • Sí

El sombreado se permite cuando el valor de medición es mayor que el valor límite + histéresis y se bloquea, el valor de medición es menor o igual al valor límite.

Control de crepúsculo/de tiempo:

El control de tiempo se produce mediante un objeto de comunicación. El objeto de entrada "control de crepúsculo" se conecta con el objeto de salida de un sensor de luminosidad. El control de crepúsculo puede ser tanto un objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también un objeto de 16 bit (valor de medición).

Usar control de crepúsculo/de tiempo	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sólo control de crepúsculo • sólo control de tiempo • ambos (O conexión)
--------------------------------------	---

Usar control de crepúsculo/de tiempo	sólo control de crepúsculo / ambos
Clase de objeto de crepúsculo	<u>1 Bit</u> • 16 Bit

Objeto de entrada de 16 bit:

Clase de objeto de crepúsculo	16 Bit
Crepúsculo valor límite en Lux	1 ... 1000; <u>10</u>
Retraso de conmutación	1 minuto
Enviar estado de crepúsculo actual	<u>no</u> • Sí

Liberación de temperatura interna:

El objeto de entrada "liberación de temperatura interna" se conecta con el objeto de salida de un sensor de temperatura. El objeto de entrada puede ser tanto un objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también un objeto de 16 bit (valor de medición o valor nominal y real).

Usar liberación de temperatura interna	<u>no</u> • Sí
--	----------------

Clase de objeto de entrada	<u>1 Bit</u> • 16 Bit • 16 Bit temperatura nominal/real
----------------------------	---

Objeto de entrada de 16 bit:

Clase de objeto de entrada	16 Bit
Valor límite en 0,1°C	-300 ... 800; <u>200</u>
histéresis en 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Enviar estado de bloqueo actual	<u>no</u> • Sí

Objeto de entrada de 16 bit (temperatura nominal/real):

En esta función se leen los valores nominales y reales (valor de medición) del objeto de 16 bit y se los valora.

Clase de objeto de entrada	Temperatura nominal/real de 16 bit
Valor nominal (SW) - Valor real (MW) Diferencia en 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
histéresis en 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Enviar estado de bloqueo actual	<u>no</u> • Sí

El sombreado se permite cuando

el valor de medición es mayor o igual al valor nominal + diferencia

y se bloquea,

cuando el valor de medición es inferior al del valor nominal+diferencia+histéresis.

Automatismo de sombreado:

El automatismo de sombreado analiza los objetos de entrada "luminosidad" y "posición del sol" de una estación meteorológica. También se determina acá la posición de desplazamiento para el sombreado automático.

Utilizar automatismo de sombreado	<u>no</u> • Sí
-----------------------------------	----------------

Luminosidad:

Para el control de luminosidad se puede utilizar tanto 1 objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también uno, dos ó tres objetos de 16 bit (valor de medición, por ej. zona este, sur o este).

Clase de entrada de sombreado	<u>1 x 1 Bit</u> • 1 x 16 Bit • 2 x 16 Bit • 3 x 16 Bit
-------------------------------	---

Objeto de entrada de 1 x 1 bit:

Configure los tiempos de retraso para el sombreado (evita una constante apertura y cierre en caso de condiciones lumínicas que cambian rápidamente).

Clase de entrada de sombreado	1 x 1 bit
Retraso de apertura en min	0 ... 255; <u>12</u>
Retraso de descenso en min	0 ... 30; <u>1</u>

1 x 16 Bit, 2 x 16 Bit ó 3 x 16 Bit como objeto de entrada:

Se debe especificar el valor límite de luminosidad por parámetro u objeto de comunicación. En el caso de varios valores de medición de luminosidad (2 x 16 Bit ó 3 x 16 Bit) sólo se compara el valor de luminosidad máximo con el valor límite.

Clase de entrada de sombreado	1 x 16 Bit • 2 x 16 Bit • 3 x 16 Bit
Sombreado especificación de valor límite por	<u>Parámetro</u> • Objeto de comunicación

Valor límite por parámetro:

Configure el tiempo límite y el tiempo de retraso para el sombreado (evita una constante apertura y cierre en caso de condiciones lumínicas que cambian rápidamente).

Sombreado especificación de valor límite por	parámetro
Valor límite de sombreado en klux	0 ... 100; <u>30</u>
Retraso de apertura en min	0 ... 255; <u>12</u>
Retraso de descenso en min	0 ... 30; <u>1</u>
Enviar estado de sombreado actual	<u>No</u> • Sí

Valor límite por objeto de comunicación:

El valor límite se recepta por objeto de comunicación y puede modificarse adicionalmente (por ej. pulsador para "más sensible" y "insensible"). Configure también aquí los tiempos de retraso para el sombreado (evita una constante apertura y cierre en caso de condiciones lumínicas que cambian rápidamente).

Sombreado especificación de valor límite por	Objeto de comunicación
El último valor comunicado debe conservarse	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y programación
Arranque valor límite en lux valido hasta la 1ª comunicación	0 ... 100; <u>30</u>
Tipo de modificación del valor límite	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Valor absoluto con un objeto de com. de 16 bit</u> • Elevación/descenso con un objeto de com. • Elevación/ descenso con dos objetos de comun.
Intervalo en klux (sólo en "elevación/descenso con un objeto de com.")	1 ... 5; <u>2</u>
Retraso de apertura en min	0 ... 255; <u>12</u>
Retraso de descenso en min	0 ... 30; <u>1</u>
Enviar estado de sombreado actual	<u>no</u> • Sí

Posición del sol:

Analizar posición del sol	<u>no</u> • Sí
Analizar posición del sol	si
La posición del sol se define mediante	<ul style="list-style-type: none"> • <u>el valor discreto de acimut y elevación</u> • <u>Direcciones del cielo</u> (con respecto a acimut y elevación)

Definición de posición del sol mediante valores:

Ingrese el rango (dirección y altura) en el que debe encontrarse el sol para que el sombreado esté activo.

La posición del sol se define mediante	el valor discreto de acimut y elevación
Acimut de	<u>0</u> ... 360
Acimut hasta	<u>0</u> ... 360
Elevación de	<u>0</u> ... 90
Elevación hasta	<u>0</u> ... 90

Definición de posición del sol mediante direcciones del cielo:

Especifique la dirección del cielo en la que el sol debe encontrarse para que el sombreado esté activo.

La posición del sol se define mediante	Direcciones del cielo (con respecto a acimut y elevación)
Dirección en el cielo	<ul style="list-style-type: none"> • Este (acimut: 0° ... 180°) • Sudeste (acimut: 45° ... 225°) • Sur (acimut: 90° ... 270°) • Sudoeste (acimut: 135° ... 315°) • Oeste (acimut: 180° ... 360°)

Posición de celosías y desplazamiento (en persianas):

En persianas se puede configurar el ángulo de las celosías o pueden seguir automáticamente la elevación. Rige: Las celosías están cerradas en 100%, en 50% horizontal.

Las celosías deben seguir la elevación	<u>no</u> • Sí
--	----------------

Las celosías **no** deben seguir la elevación (ángulo de reversamiento fijo):

Configure la posición deseada de las celosías y de la suspensión.

Las celosías deben seguir la elevación	no
Posición de las láminas en %	0 ... 100; <u>75</u>
Posición de persianas en %	0 ... 100; <u>75</u>
Usar objeto de instrucción para nueva posición de sombreado (Se guardan la posición de suspensión y de láminas, véase abajo la información)	<u>no</u> • Sí

Las celosías deben seguir la elevación:

Se puede configurar tres diferentes rangos de elevación para los cuales se determina respectivamente una posición de suspensión y de láminas fija.

Las celosías deben seguir la elevación	si
En elevación menor (en grados)	0 ... 90; <u>10</u>
Posición de las láminas en %	0 ... 100; <u>95</u>

de lo contrario	0 ... 100
Posición de las láminas en %	
Posición de persianas en %	0 ... 100
Usar objeto de instrucción para nueva posición de sombreado (sólo se guarda la posición de suspensión, véase abajo la información)	<u>no</u> • Sí

Posición de desplazamiento (en toldos y persianas arrollables):

Posición de toldos en % o Posición de persianas arrollables en %	0 ... 100; <u>75</u>
Usar objeto de instrucción para nueva posición de sombreado	<u>no</u> • Sí

Usar objeto de instrucción para nueva posición de sombreado: La posición de suspensión puede especificarse en forma numérica o instruirse en forma manual. Para instruir se configura "usar objeto de instrucción: Si" y se utiliza el "canal X sombreado posición de objeto de instrucción" para guardar la posición activada. El guardar se realiza en valor = 1 y puede, por ej. realizarse mediante un botón conectado con el objeto de instrucción. Las especificaciones numéricas ya configuradas se sobrescribirán con el objeto de instrucción.

6.3.1.5. Automatismo para el ventana (accionamiento)

La opción del menú "automático" aparece sólo cuando en el "control" está seleccionado automático interno. Tenga en cuenta las funciones automáticas internas en función a la configuración de temperatura externa, temperatura interna, humedad atmosférica y en el ambiente y posibilite la ventilación obligatoria mediante un objeto de comunicación.

Para poder aprovechar al máximo la automatización de ventilación interna deben encontrarse informaciones en el sistema de bus sobre la temperatura interna y externa y sobre la humedad de atmosférica y en el ambiente.

Bloqueo de aire de entrada frío:

El objeto de entrada "bloqueo de aire de entrada frío" se conecta con el objeto de salida de un sensor de temperatura. El objeto de entrada puede ser tanto un objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también un objeto de 16 bit (valor de medición).

Usar bloqueo aire de entrada frío	<u>no</u> • Sí
Usar bloqueo aire de entrada frío	si
Clase de objeto de entrada de temperatura	<u>1 Bit</u> • 16 Bit

Objeto de entrada de 1 bit:

Clase de objeto de entrada de temperatura	1 Bit
---	--------------

Se permite la ventilación cuando el bit es 0 y se bloquean cuando el bit es 1.

Objeto de entrada de 16 bit:

Clase de objeto de entrada de temperatura	16 Bit
Valor límite en 0,1°C	-300 ... 800; <u>50</u>
histéresis en 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Enviar estado de bloqueo actual	<u>no</u> • Sí

La ventilación se permite cuando el valor de medición es mayor que el valor límite + histéresis y se bloquea, el valor de medición es menor o igual al valor límite.

Ventilación forzosa:

Usar ventilación forzosa:	<u>no</u> • Sí
---------------------------	----------------

Cuando la ventilación forzosa está activa ("Usar ventilación forzosa: Sí"), se ventila en cuanto el objeto de comunicación "Ventilación forzosa" es = 1.

Bloqueo de aire de entrada caliente:

El objeto de entrada "bloqueo de aire de entrada caliente" se conecta con el objeto de salida de un sensor de temperatura. El objeto de entrada puede ser tanto un objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también un objeto de 16 bit (valor de medición interno/externo o valor nominal y real).

Usar bloqueo entrada de aire caliente	<u>no</u> • Sí
Usar bloqueo entrada de aire caliente	si
Clase de objeto de entrada	<u>1 Bit</u> • 16 Bit • 16 Bit temperatura nominal/real

Objeto de entrada de 1 bit:

Clase de objeto de entrada	1 Bit
----------------------------	--------------

Se permite la ventilación cuando el bit es 0 y se bloquean cuando el bit es 1.

Objeto de entrada de 16 bit:

Clase de objeto de entrada	16 Bit
Valor límite en 0,1°C	-100 ... 200; <u>50</u>
histéresis en 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Enviar estado de bloqueo actual	<u>no</u> • Sí

La ventilación se permite cuando cuando el valor de medición exterior es inferior al del valor de medición interno+diferencia-histéresis y se bloquea, cuando el valor de medición exterior es mayor o igual al valor de medición interno+ diferencia.

Objeto de entrada de 16 bit (temperatura nominal/real):

En esta función se leen los valores nominales y reales (valor de medición) del objeto de 16 bit y se los valora.

Clase de objeto de entrada	Temperatura nominal/real de 16 bit
Cerrar cuando temperatura externa supera el valor nominal por (en 0,1°C)	0...255; <u>50</u>
histéresis en 0,1°C	1...100; <u>20</u>
Enviar estado de bloqueo actual	<u>no</u> • Sí

La ventilación se permite cuando cuando el valor de medición exterior es inferior al del valor de medición nominal+diferencia-histéresis y se bloquea, cuando el valor de medición exterior es mayor o igual al valor de nominal+ diferencia.

Abrir según temperatura/humedad:

Abre ventanas	<ul style="list-style-type: none"> • <u>nunca</u> • en temperatura demasiado alta • en humedad de aire interior demasiado alta • en temperatura o humedad de aire interior demasiado alta
---------------	---

Temperatura interior:

Estos parámetros aparecen cuando se ventila "en temperatura demasiado alta" / "temperatura o humedad de aire interior demasiado alta". El objeto de entrada puede ser tanto un objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también un objeto de 16 bit (valor de medición o valor nominal y real).

Clase de objeto de entrada de temperatura	<u>1 Bit</u> • 16 Bit • 16 Bit temperatura nominal/real
---	---

Objeto de entrada de 1 bit:

Clase de objeto de entrada de temperatura	1 Bit
---	--------------

Se activa la ventilación cuando el bit es 0 y se bloquea cuando el bit es 1.

Objeto de entrada de 16 bit:

La especificación del valor límite puede realizarse por parámetro o por objeto de comunicación.

Clase de objeto de entrada de temperatura	16 Bit
Especificación de valor límite temperatura interna por	<u>Parámetro</u> • Objeto de comunicación

Valor límite por parámetro:

Especificación de valor límite temperatura interna por	Parámetro
Valor límite temperatura interna en 0,1°C	-100 ... 500; <u>300</u>

histéresis en 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Enviar estado de temperatura actual	<u>no</u> • Sí

Valor límite por objeto de comunicación:

El valor límite se receipta por objeto de comunicación y puede modificarse adicionalmente (por ej. pulsador para temperatura nominal + y -).

Especificación de valor límite temperatura interna por	Objeto de comunicación
El último valor comunicado debe conservarse	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • tras volver la tensión • tras volver la tensión y programación
Inicio valor límite en 0,1°C valido hasta la 1ª comunicación	100 ... 500; <u>300</u>
Tipo de modificación del valor límite	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Valor absoluto con un objeto de com. de 16 bit</u> • Elevación/descenso con un objeto de com. • Elevación/ descenso con dos objetos de comun.
ancho del paso (sólo en "elevación/descenso con un objeto de com.")	0,15°C ... 5°C; <u>1°C</u>
histéresis en 0,1°C	1 ... 100; <u>20</u>
Enviar estado de temperatura actual	<u>no</u> • Sí

Objeto de entrada de 16 bit (temperatura nominal/real):

En esta función se leen los valores nominales y reales (valor de medición) del objeto de 16 bit y se los valora.

Clase de objeto de entrada de temperatura	Temperatura nominal/real 16 bit
Abra cuando el valor real ha superado el valor nominal por (en 0,1°C)	0...255; <u>20</u>
histéresis en 0,1°C	1...100; <u>20</u>
Enviar estado de bloqueo actual	<u>no</u> • Sí

Humedad de aire interior:

Estos parámetros aparecen cuando se ventila "en humedad de aire interior demasiado alta" / "temperatura o humedad de aire interior demasiado alta". El objeto de entrada puede ser tanto un objeto de 1 bit (menor o mayor que un valor límite), como así también un objeto de 16 bit (valor de medición).

Clase del objeto de entrada de humedad	<u>1 Bit</u> • 16 Bit
--	-----------------------

Objeto de entrada de 1 bit:

Clase del objeto de entrada de humedad	1 Bit
--	--------------

Se activa la ventilación cuando el bit es 0 y se bloquea cuando el bit es 1.

Objeto de entrada de 16 bit:

Clase del objeto de entrada de humedad	16 Bit
Valor límite humedad interna en %	0 ... 100; <u>60</u>
histéresis en 0,1°C	1 ... 100; <u>5</u>
Enviar estado de humedad actual	<u>no</u> • Sí

Apertura de ventana:

Si la ventilación se controla mediante un objeto de entrada de 1 bit según la temperatura o humedad, entonces indique la posición de apertura en %.

Apertura de la ventana en %	1... <u>100</u>
-----------------------------	-----------------

Si la ventilación se controla mediante objetos de entrada de 16 bit según la temperatura o humedad, entonces puede configurar una posición de apertura o abrir paso a paso las ventanas. En el funcionamiento lento se controla la desviación de temperatura/humedad según un tiempo determinado y, dado el caso, desplazarse un paso más hacia adentro/cerrado.

Apertura de ventana	<u>absoluto en %</u> • paso a paso
Apertura de la ventana en % (sólo si "apertura de ventana absoluta en %")	1... <u>100</u>
paso a paso en (en %) (sólo si "apertura de ventana paso a paso")	1...100; <u>25</u>
todos (en minutos) (sólo si "apertura de ventana paso a paso")	1...60; <u>3</u>

6.3.1.6. Escenas (accionamientos)

Para el control de escenas se debe crear una **dirección de grupo para escenas** en el sistema KNX. Mediante estas direcciones de grupo se vincula el objeto de entrada "Canal X: cargar/guardar escenas" del actuador.

Al **cargar** una escena, se comunica el **número de escena** al actuador. Se activará la posición de marcha guardada para ese número de escena en el actuador.

Al **guardar** una escena, se guardará la posición de marcha actual establecida para ese número de escena en el actuador.

La opción de menú "Escenas" del actuador solo aparece cuando en los ajustes del canal del accionamiento "Utilizar escenas:" se ha seleccionado "Sí". Cada accionamiento cuenta con **16 escenas guardadas** para las posiciones de marcha.

Active una de las escenas guardadas.

Utilizar la escena guardada X	<u>No</u> • Sí
-------------------------------	----------------

Asigne un número de escena a la escena guardada. Mediante ese número de escena, se activará o guardará la posición de marcha establecida en el actuador. Asegúrese de asignar cada número de escena solo una vez por cada canal del accionamiento.

Número de escena	<u>0</u> - 127
------------------	----------------

Predefina la posición de marcha. Si se autoriza el almacenamiento de escenas mediante el bus, esta posición solo será válida tras la descarga de ETS y hasta el primer almacenamiento manual. Posteriormente, será válida la nueva posición de marcha que se guarde en el actuador.

Posición de la persiana en %, posición de la persiana enrollada en %, posición del toldo en % o apertura de la ventana en %	0 - 100; <u>50</u>
Posición de las láminas en % (solo con persianas)	0 - 100; <u>70</u>

6.3.1.7. Entradas de teclas (accionamientos)

Las entradas 5 a 12 están previstas de forma estándar para el manejo de los dispositivos en las salidas (canal A-D) por lo que se parametrizan directamente en los ajustes de los canales de salida. Se las puede usar como tecla de actor o tecla de bus, las entradas 5, 7, 9 y 11 pueden usarse en accionamientos conectados en forma *alternativa* para sensores de posición cero.

Tipo de funcionamiento	
Usar entrada 35 / 7 / 9 / 11	<ul style="list-style-type: none"> • No • como tecla de bus • <u>como tecla de actor</u> • como sensor de posición cero
Usar entrada 6 / 8 / 10 / 12	<ul style="list-style-type: none"> • No • como tecla de bus • <u>como tecla de actor</u>

Entrada como tecla de bus

Las configuraciones corresponden a la entrada 1/2/3/4 (véase *Entrada como tecla de bus*, página 45)

Entrada como tecla de actor

Si se utiliza la entrada para el control del accionamiento en este canal, entonces determine la función de tecla y el modo de control.

Función de teclas	<u>Arriba</u> • Abajo <u>Arriba</u> • Abajo • Arriba/Abajo <u>Adentro</u> • Afuera • Adentro/Afuera <u>Abierto</u> • Cerrado • Abierto/Cerrado	(Persiana) (Persianas enrollables) (Toldo) (Ventanas)
Modo de control*	<ul style="list-style-type: none"> • estándar • Estándar invertido • Modo de confort • Manivela de hombre muerto 	

*Podrá encontrar una descripción detallada de las posibilidades de configuración para cada modo de control en el capítulo *Modos de control para el control del accionamiento*, página 72 en la parte general.

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no es posible ningún manejo.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

Si se utilizan períodos de supervisión o límites de áreas de desplazamiento, en caso de corte de la tensión del bus no es posible el manejo mediante la tecla local

Entrada como sensor de posición cero

El sensor de posición cero se utiliza para los límites de área de desplazamiento de cada accionamiento (véase *Canal-configuraciones - accionamientos*, página 49). En caso de sensor de posición cero averiado se puede enviar un mensaje de falla al bus.

Enviar mensaje de falla en caso de sensor de posición cero averiado	<u>No</u> • Sí
---	----------------

6.3.2. Canal de salida con accionamiento

Modos de control para el control del accionamiento

Si se utilizan las entradas como tecla para el manejo de sombreado o ventanas, pueden configurarse diferentes modos de control.

Modo de control	<ul style="list-style-type: none"> • Estándar • Estándar invertido • Modo de confort • Manivela de hombre muerto
-----------------	--

Estándar:

Al presionar brevemente el accionamiento se desplaza o se para paso a paso. Al presionar en forma prolongada el accionamiento se desplaza hasta la posición final. La diferencia de tiempo entre "breve" y "prolongado" se configura en forma individual.

Modo de control	Estándar
Procedimiento para la activación de los pulsadores: corto = parar/paso; largo= arriba o abajo	
Tiempo entre corto y largo en 0,1 segundos	1...50; <u>10</u>

Estándar invertido:

Al presionar brevemente el accionamiento se desplaza hasta la posición final. Al presionar de forma prolongada el accionamiento se desplaza paso a paso o se para. La diferencia de tiempo entre "breve" y "prolongado" y el intervalo de repetición puede configurarse en forma individual.

Modo de control	Estándar invertido
Procedimiento para la activación de los pulsadores: corto = arriba o abajo; largo= parada/paso	
Tiempo entre corto y largo en 0,1 segundos	1...50; <u>10</u>
Repetición de la orden de paso en pulsación larga	cada 0,1 s... • cada 2 s; <u>cada 0,5 s</u>

Modo confort:

En el **modo confort** una pulsación breve, algo más larga y una prolongada de la tecla desencadena diferentes reacciones del accionamiento. Los intervalos de tiempo se configuran en forma individual.

Pulsación breve (más breve que el intervalo de tiempo 1): El accionamiento avanza paso a paso de forma gradual o se detiene.

Pulsación algo más larga (más larga que el intervalo de tiempo 1, pero más corta que el intervalo de tiempo 1+2): El accionamiento avanza. El accionamiento se detiene en cuanto se suelta la tecla.

Pulsación prolongada (al soltar pasado el intervalo de tiempo 1+2): El accionamiento avanza de forma continua hasta la posición final. Este avance se puede detener mediante una pulsación breve.

Fig. 1

Esquema de los intervalos de tiempo del modo confort



Momento 0:

Pulsando la tecla, arranque de tiempo 1

<i>Soltando después de transcurso de tiempo 1:</i>	<i>Paso (o detiene el accionamiento que se encuentra en desplazamiento)</i>
<i>Momento 1:</i>	<i>Fin de tiempo 1, arranque de tiempo 2, Orden de desplazamiento</i>
<i>Soltando después del transcurso de tiempo 1 pero antes del transcurso del tiempo 2:</i>	<i>parada</i>
<i>Soltando después de transcurso de tiempo 1+2:</i>	<i>Se desplaza a la posición final</i>

Modo de control	Modo confort
Procedimiento para la activación de los pulsadores: Pulsar la tecla y soltar antes de que transcurra el tiempo 1 = parar / paso mantener durante un tiempo superior al tiempo 1 = arriba o abajo soltar entre el tiempo 1 y 1 - 2 = parar soltar tras tiempo 1 + 2 = ya no parar	
Tiempo 1	0,0s ... • 2 s; <u>0,4 s</u>
Tiempo 2	0 s... • 3 s; <u>2 s</u>

Conmutación hombre muerto:

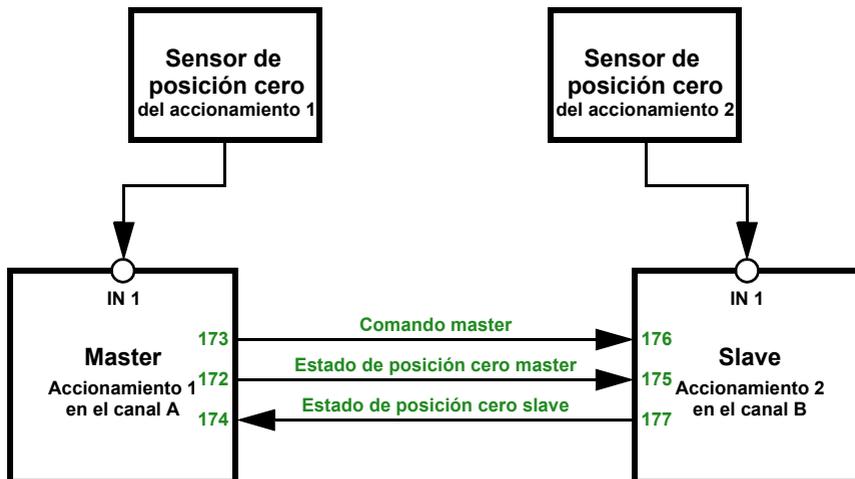
El accionamiento se desplaza en cuanto se pulsa la tecla y se detiene en cuanto se la suelta.

Modo de control	conmutación hombre muerto
Procedimiento para la activación de los pulsadores: Presionar la tecla = orden de subir o bajar Soltar la tecla = orden de parada	

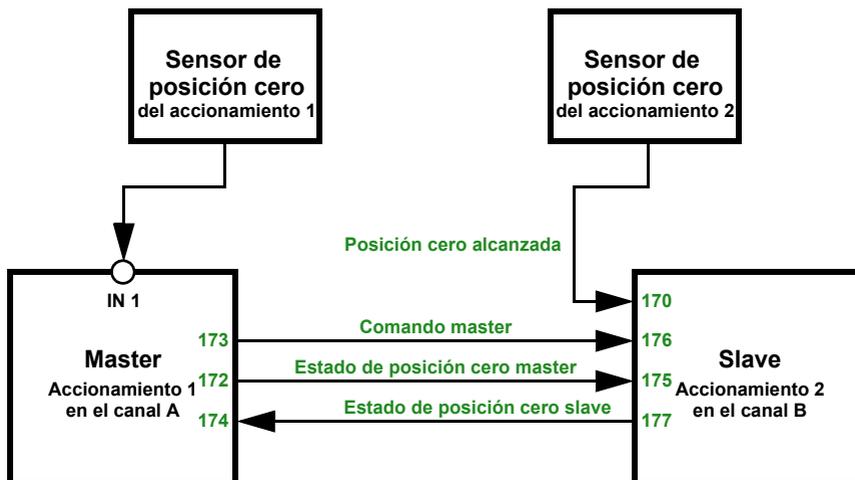
6.3.3. Posibilidades de conexión para sensores de posición cero

Véase también apartado *Límites en el área de desplazamiento* en el capítulo *Control (accionamientos)*, página 52. Los ejemplos y los números de los objetos de comunicación se refieren al cierre mutuo master-slave de los accionamientos en el canal de salida A y canal B.

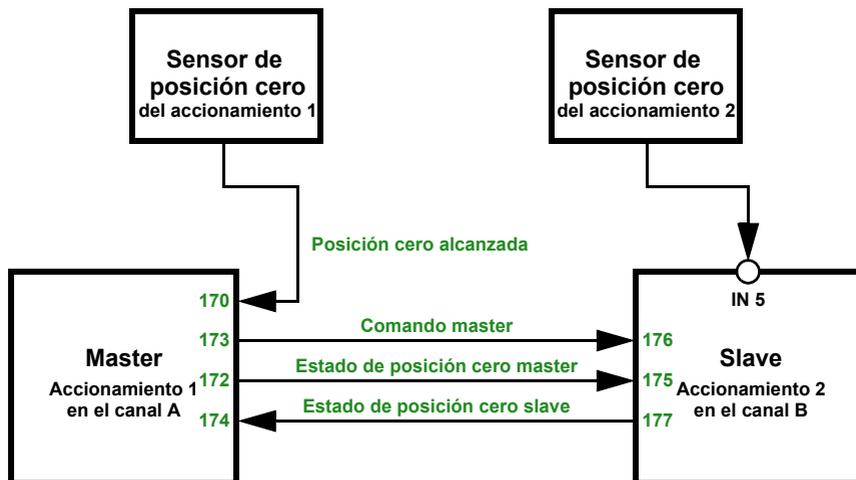
**Actuador A es master, sensor de posición cero en la entrada 1 del actuador.
Actuador B es slave, sensor de posición cero en la entrada 1 del actuador:**



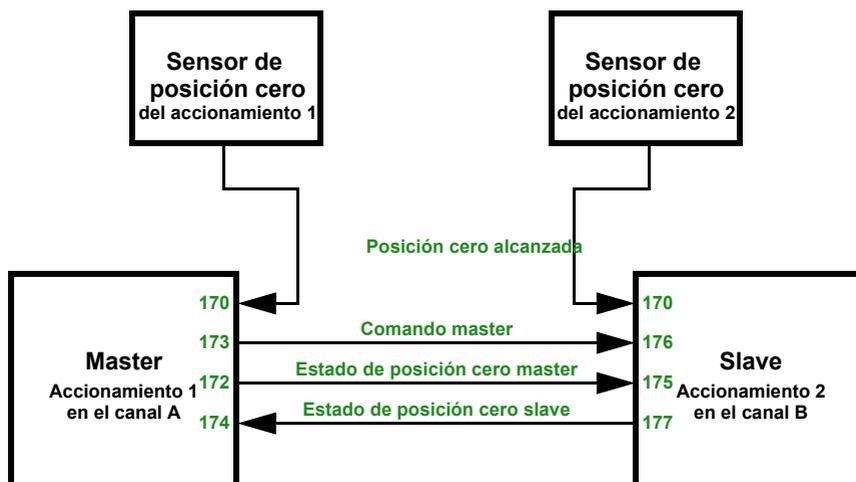
**Actuador A es master, sensor de posición cero en la entrada 1 del actuador.
Canal de accionamiento B es slave, sensor de posición cero mediante el bus:**



**Actuador A es master, sensor de posición cero mediante el bus,
Actuador B es slave, sensor de posición cero en la entrada1 del actor:**



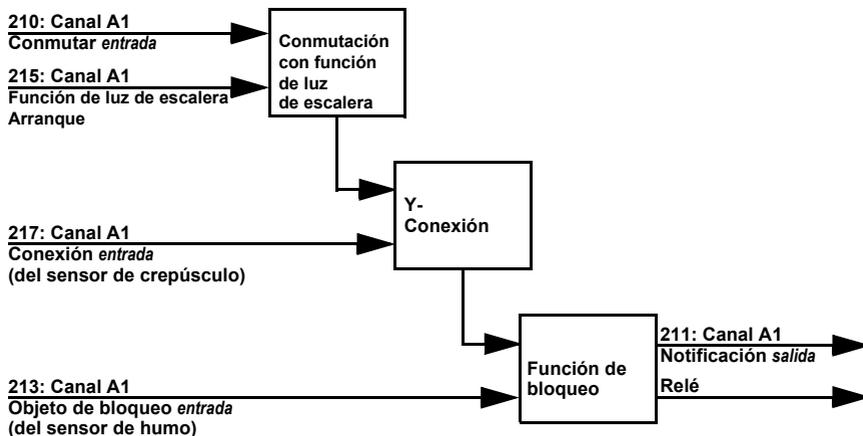
**Actuador A es master, sensor de posición cero mediante el bus,
Actuador B es slave, sensor de posición cero mediante el bus:**



6.3.4. Canal de salida con función de conmutación

Nexo conexión - conexión temporizada - bloqueo

Aplicación 1: Luz de escalera en el canal A1 que sólo debe ser conmutable en crepúsculo/noche (conexión) y se encenderá en caso de alarma de fuego (bloqueo).



Al conmutar mediante el objeto de comunicación "conmutar canal A1" (210) la luz se enciende o apaga en forma normal. Al conmutar mediante el objeto "Canal A1 arranque de función de luz de escalera" (215) se activa la función temporal de luz de escalera. La función temporal tiene prioridad, es decir, se sobrescribe el estado desencadenado mediante la conmutación normal.

6.3.5. Canal-configuraciones - funciones de conmutación

Si en el canal de salida se ha conectado dos dispositivos conmutables, aparecen dos canales separados (por ej. "canal A1 - función de conmutación" y "canal A2 - función de conmutación"). En primer lugar configure las especificaciones generales para el dispositivo conectado y active en caso de necesidad, conexiones, funciones de tiempo y objetos de bloqueo. En el capítulo *Nexo conexión - conexión temporizada - bloqueo*, página 77 encontrará un gráfico al respecto.

Funcionamiento de relé	<u>Contacto de cierre</u> • Contacto de apertura
Procedimiento en caso de corte de la tensión del bus	<ul style="list-style-type: none"> • <u>sin modificación</u> • abierto • cerrado
Procedimiento al retornar la tensión del bus	<ul style="list-style-type: none"> • <u>como antes de la caída de la tensión del bus</u> sin modificación • abierto • cerrado

Procedimiento después de resetear y descargar ETS	<ul style="list-style-type: none"> • <u>abierto</u> • cerrado
Utilizar objeto de estado	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • como objeto de mensaje activo • como objeto de estado pasivo
Usar función de conexión (véase <i>Conexión (funciones de conmutación)</i> , página 78)	<u>no</u> • Sí
Usar función de tiempo (véase <i>Retrasos de encendido/ apagado o conmutación de tiempo (funciones de conmutación)</i> , página 78)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • como retraso de conexión • como retraso de desconexión • como retraso de conexión y desconexión • como interruptor de luz de escalera
Usar objeto de bloqueo	<u>no</u> • Sí

6.3.5.1. Conexión (funciones de conmutación)

La opción del menú "conexión" aparece sólo cuando en las configuraciones del canal de función de conmutación se ha seleccionado "Usar funciones de conexión: Sí".

En el objeto de conexión ("conexión canal X) pueden conectarse diferentes objetos de comunicación con Y o O. Por ejemplo sólo se puede encender una luz, cuando la entrada de la tecla activa Y crepúsculo activo.

Modo de conexión	<u>Y</u> • O
Valor del objeto de conexión tras volver la tensión del bus	<u>0</u> • 1

6.3.5.2. Retrasos de encendido/ apagado o conmutación de tiempo (funciones de conmutación)

La opción del menú aparece sólo cuando en las configuraciones para el canal de función de conmutación se ha seleccionado una función de tiempo. La opción del menú está nombrada como la función seleccionada.

Con el retraso de encendido y apagado se puede, por ej. utilizar un dispositivo de ventilación y luz. Mediante el retraso de encendido el ventilador recién empieza cuando la luz ya ha estado encendida un par de minutos. El retraso de desconexión ocasiona que el ventilador aún siga funcionando cuando el interruptor se haya vuelto a accionar y la luz ya esté apagada.

La función de tiempo-luz de escalera procura, por ej. que la luz esté encendida un tiempo y luego se apague automáticamente.

Retraso de encendido

El retraso de encendido se configura con base temporal y factor de tiempo, (por ej. 1 min × 4 corresponde a 4 minutos). Adicionalmente se determina si el período de tiempo se prolonga con una nueva recepción del telegrama de encendido ("reiterable",

por ej. presionando nuevamente el interruptor) y qué pasa, si un telegrama de apagado llega al bus.

Base temporal	0,1 s • 1 s • <u>1 min</u> • 1 h
Factor de tiempo	4...255; <u>4</u>
Retraso de encendido es	no reiterable • <u>reiterable</u>
El telegrama de apagado durante el tiempo de luz de escalera provoca	<u>nada</u> • una desconexión directa

Retraso de apagado

El retraso de apagado se configura con base temporal y factor de tiempo, (por ej. 1 min × 4 corresponde a 4 minutos). Adicionalmente se determina si el periodo de tiempo se prolonga con una nueva recepción del telegrama de apagado ("reiterable", por ej. presionando nuevamente el interruptor) y qué pasa, si un telegrama de encendido llega al bus.

Base temporal	0,1 s • 1 s • <u>1 min</u> • 1 h
Factor de tiempo	4...255; <u>4</u>
Retraso de encendido es	no reiterable • <u>reiterable</u>
El telegrama de encendido durante el tiempo de luz de escalera provoca	<u>nada</u> • un encendido directo

Interruptor de tiempo de luz de escalera

En la conmutación temporal de luz de escalera se configura con base temporal y factor de tiempo cuánto tiempo permanecerá la luz encendida (por ej. 1 s × 10 corresponde a 10 segundos). Adicionalmente se determina si el periodo de tiempo se prolonga con una nueva recepción del telegrama de encendido ("reiterable", por ej. presionando nuevamente el interruptor) y qué pasa, si un telegrama de apagado llega al bus.

Base temporal	0,1 s • <u>1 s</u> • 1 min • 1 h
Factor de tiempo	4...255; <u>10</u>
El tiempo de luz de escalera es	no reiterable • <u>reiterable</u>
El telegrama de apagado durante el tiempo de luz de escalera provoca	<u>nada</u> • una desconexión directa

6.3.5.3. Función de bloqueo (funciones de conmutación)

La opción del menú "función de bloqueo" aparece sólo cuando en las configuraciones del canal de función de conmutación se ha seleccionado "Usar funciones de bloqueo: Sí".

El canal de salida puede bloquearse mediante un telegrama de bloqueo. Acá se configura lo que funciona durante el bloqueo, en el retorno de la tensión del bus y después del bloqueo. El manejo manual no es posible con bloqueo activo.

La función puede utilizarse, por ej. para una luz que al presionar una "tecla de pánico" (= activación de la función de bloqueo) se enciende y no puede volver a apagarse.

La función de bloqueo bloquea en	0 • <u>1</u>
Valor del objeto de bloqueo tras volver la tensión del bus	<u>0</u> • 1
Reacción en el bloqueo	no hay modificación • <u>abierto</u> • cerrado
Reacción en la liberación	<u>sigue orden de comando</u> • abierto • cerrado

6.3.5.4. Entrada de tecla (funciones de conmutación)

Dependiendo del modelo, las entradas disponibles pueden ser dos, cuatro o ninguna.

Las entradas se pueden usar como pulsador del actuador o como pulsador del bus. Si se ha conectado un sensor de temperatura (p. ej., T-NTC), la entrada se configurará como pulsador del bus con la función „Sensor de temperatura (NTC)“.

Tipo de funcionamiento	
Usar entrada 1 / 2 (3 / 4)	<ul style="list-style-type: none"> • No • como tecla de bus • <u>como tecla de actor</u>

Entrada como tecla de bus

Véase *Entrada como tecla de bus*, página 45.

Entrada como tecla de actor

Si se utiliza la entrada para el control del dispositivo en este canal, entonces determine la función de tecla.

Función de tecla	<u>Interruptor</u> • Conmutador
------------------	---------------------------------

Cuando a la entrada se la ha asignado una tecla con la función de conmutar, seleccione la función de tecla "interruptor" y determine qué sucederá y cuándo se enviará al presionar/soltar la tecla.

Función de tecla	Interruptor
Orden al pulsar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Encender</u> • Apagar • Nada
Orden al soltar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • Encender • <u>Apagar</u> • Nada

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. Configure qué sucede al (des)activar el bloqueo. En bloqueo activo no es posible ningún manejo.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

Usar objeto de bloqueo	Sí
------------------------	-----------

Al activar el bloqueo por única vez	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Encender</u> • Apagar • Nada
Al desactivar el bloqueo por única vez	<ul style="list-style-type: none"> • Encender • <u>Apagar</u> • Nada • Valorar estado actual

Cuando a la entrada se la ha asignado una tecla con la función de conmutar, seleccione la función de tecla "conmutador" y determine qué pasa al presionar y qué al soltar la tecla.

Función de tecla	Conmutador
Orden al pulsar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Conmutar</u> • Nada
Orden al soltar la tecla	<ul style="list-style-type: none"> • Conmutar • <u>Nada</u>

La entrada puede bloquearse con un objeto de bloqueo. En bloqueo activo no es posible ningún manejo.

Usar objeto de bloqueo	<u>No</u> • Sí
------------------------	----------------

¿Preguntas sobre el producto?

Puede contactar con el servicio técnico de Elsner Elektronik en
Tel. +49 (0) 70 33 / 30 945-250 o
service@elsner-elektronik.de

Necesitamos la siguiente información para procesar su solicitud de servicio:

- Tipo de aparato (nombre del modelo o número de artículo)
- Descripción del problema
- Número de serie o versión del software
- Fuente de suministro (distribuidor/instalador que compró el aparato a Elsner Elektronik)

Para preguntas sobre las funciones KNX:

- Versión de la aplicación del dispositivo
- Versión de ETS utilizada para el proyecto

elsner

Elsner Elektronik GmbH Técnica de mando y automatización

Sohlegrund 16
75395 Ostelsheim
Alemania

Tfno. +49 (0) 70 33 / 30 945-0 info@elsner-elektronik.de
Fax +49 (0) 70 33 / 30 945-20 www.elsner-elektronik.de
