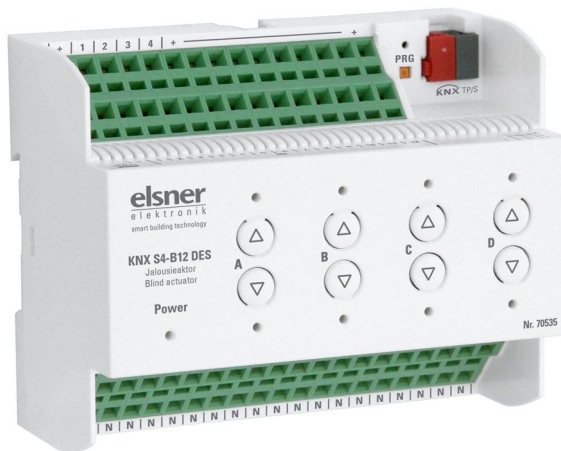




KNX S4-B12 DES

Actionneur pour 4 entraînements, 3 fin de course

Numéro d'article 70535



elsner

Installation et réglage

1. Consignes de sécurité et mode d'emploi	3
1.1. Consignes de sécurité relatives aux fonctions automatisées	3
2. Description	4
3. Mise en service	4
3.1. Adressage de l'appareil sur le bus	5
3.2. LEDs	5
3.2.1. Affichage de l'état de fonctionnement par les LED d'alimentation	5
3.2.2. Affichage de statut par les LED de canaux	5
3.3. Surveiller les fonctions de sécurité	6
4. Protocole de transmission	7
4.1. Liste de tous les objets de communication	7
5. Réglage des paramètres	29
5.1. Réglages généraux	29
5.1.1. Utilisation locale	29
5.2. Entrées	29
5.3. Sorties	34
5.3.1. Réglages du canal	34
5.3.1.1. Commande	36
5.3.1.2. Automatique – externe	42
5.3.1.3. Automatique - interne pour systèmes d'ombrage	43
5.3.1.4. Scènes	47
5.3.1.5. Appuis de touches	48
6. Partie générale	50
6.1. Canal de sortie avec moteur	50
6.1.1. Modes de commande pour le moteur	50
6.1.2. Possibilités de connexion pour les capteurs de position de référence ..	52

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

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

Explication des symboles contenus dans le présent manuel



Consignes de sécurité.



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

DANGER !

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

AVERTISSEMENT !

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

ATTENTION !

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



ATTENTION !

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

ETS

Les préréglages des paramètres sont soulignés dans les tableaux ETS.

1. Consignes de sécurité et mode d'emploi



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



DANGER !

Danger de mort par électrocution (tension secteur) !

L'appareil contient des composants sous tension sans protection.

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

Utilisez l'appareil exclusivement pour l'automatisation des bâtiments et respectez le mode d'emploi. Une utilisation incorrecte, des modifications apportées à l'appareil ou le non-respect du mode d'emploi invalident toute garantie ou droit à la garantie.

N'utilisez l'appareil qu'en tant qu'installation fixe, c'est-à-dire uniquement en état monté et après l'achèvement de tous les travaux d'installation et de mise en service et uniquement dans l'environnement prévu à cet effet.

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

1.1. Consignes de sécurité relatives aux fonctions automatisées



AVERTISSEMENT !

Risque de blessure par des composants mobiles automatiques !

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

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

En cas de panne de courant, l'installation n'est pas fonctionnelle. Par conséquent, les dispositifs d'ombrage doivent par exemple être placés dans une position sécurisée au

bon moment en cas de risque d'intempéries, si cela n'a pas déjà été effectué par la fonction automatique (protection du produit).

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

Les informations relatives à l'installation, à l'entretien, à l'élimination, à l'étendue de la livraison et aux données techniques se trouvent dans les indications d'installation.

2. Description

Le **Actionneur KNX S4-B12 DES** est un appareil de commande électronique pour contrôler jusqu'à 4 moteurs avec 3 interrupteurs de fin de course. 230 V AC sont nécessaires pour alimenter l'actionneur et l'entraînement.

Fonctions :

- **4 sorties d'entraînement** pour un **entraînement avec 3 interrupteurs de fin de course** (lamelles reliées avec position de travail)
- Clavier avec **4 paires de touches** et LED de statut
- **12 entrées binaires** pour une utilisation comme bouton-poussoir manuel ou bouton-poussoir bus
- **Retour de position** de la position de déplacement
- **Mémoire de position** (position de déplacement) sur objet de 1 bit (enregistrement et exécution via un bouton-poussoir par ex.)
- Contrôle par un **système automatique interne ou externe**
- **Système d'ombrage** intégré pour chaque sortie d'entraînement
- **Commande de scénarios** pour la position de déplacement avec 16 scènes par entraînement
- Les objets de blocage et les messages d'alarme ont différentes **priorités**, de sorte que les fonctions de sécurité sont toujours prioritaires (par ex. blocage du vent)
- Réglage de la **priorité de la commande manuelle ou automatique** en fonction du temps ou de l'objet de communication

3. Mise en service

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

Après l'application de la tension de bus, l'appareil se trouve pendant environ 5 secondes dans la phase d'initialisation. Dans cette période ne peut être reçue ou envoyée aucune information par le bus.

3.1. Adressage de l'appareil sur le bus

L'appareil est livré avec l'adresse individuelle 15.15.255. Ceci peut être modifié via l'ETS. L'appareil comporte un bouton et une LED de contrôle à cet effet.

3.2. LEDs

3.2.1. Affichage de l'état de fonctionnement par les LED d'alimentation

Comportement	Couleur	
Allumé	Vert	Fonctionnement normal Connexion de bus/tension de bus disponible.
Clignote	Vert	Fonctionnement normal <i>Aucune</i> connexion de bus/tension de bus disponible.
Allumé	Orange	L'appareil démarre ou est programmé via l'ETS. Aucune fonction automatique n'est exécutée.
Clignote	Vert (allumé), orange (clignote)	Mode de programmation actif.

3.2.2. Affichage de statut par les LED de canaux

Comportement	LED	
Allumé	haut	Entraînement en position finale supérieure.
Allumé	bas	Entraînement en position finale inférieure.
Clignote lente-ment	haut	L'entraînement se déplace vers le haut.
Clignote lente-ment	bas	L'entraînement se déplace vers le bas.
Clignote rapidement	haut	Entraînement en position finale supérieure, verrouillage actif.
Clignote rapidement	bas	Entraînement en position finale inférieure (AB2), verrouillage actif.
Clignote rapidement	Les deux simultanément	Entraînement en position intermédiaire, verrouillage actif.
Arrêt	Les deux	Entraînement en position intermédiaire.
« Barre de progression » sur toutes les LED	Tous les canaux	Une version d'application erronée a été chargée. Utilisez la version adaptée à l'appareil !

3.3. Surveiller les fonctions de sécurité

Sur les appareils KNX avec des fonctions de sécurité (comme un blocage du vent ou de la pluie par exemple), une surveillance cyclique des objets de sécurité doit être mise en place. Le rapport de 1:3 est optimal (exemple : Si la station météo envoie une valeur toutes les 5 minutes, le délai de surveillance dans l'actionneur doit être défini sur 15 minutes).

4. Protocole de transmission

4.1. Liste de tous les objets de communication

Abréviations :

L Lecture

E Écriture

C Communication

T Transmission

DPT Type de point de données

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
1	Version logicielle	Lisible	L-C-	[217.1] DPT_Version	2 bits
50	Entrée 1 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
51	Entrée 1 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
52	Entrée 1 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
53	Entrée 1 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
54	Entrée 1 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
55	Entrée 1 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
56	Entrée 1 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
57	Entrée 1 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
58	Entrée 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
60	Entrée 2 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
61	Entrée 2 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
62	Entrée 2 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
63	Entrée 2 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
64	Entrée 2 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
65	Entrée 2 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
66	Entrée 2 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
67	Entrée 2 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
68	Entrée 2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
70	Entrée 3 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
71	Entrée 3 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
72	Entrée 3 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
73	Entrée 3 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimmi ng	4 bits
74	Entrée 3 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
75	Entrée 3 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
76	Entrée 3 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
77	Entrée 3 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
78	Entrée 3 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
80	Entrée 4 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
81	Entrée 4 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
82	Entrée 4 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
83	Entrée 4 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimmi ng	4 bits
84	Entrée 4 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
85	Entrée 4 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
86	Entrée 4 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
87	Entrée 4 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
88	Entrée 4 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
100	Canal A - Statut Automatique ou Manuel	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 bit
101	Canal A - Manuel à long terme Position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
102	Canal A - Manuel à long terme Position fermée	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
103	Canal A - Manuel à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
104	Canal A - Manuel position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
105	Canal A - Manuel Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
106	Canal A - Manuel Démarrer la position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
107	Canal A - Manuel Démarrer la position fermée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
108	Canal A - Automatique à long terme Position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
109	Canal A - Automatique à long terme Position fermée	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
110	Canal A - Automatique à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
111	Canal A - Automatique position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
112	Canal A - Automatique Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
113	Canal A - Automatique Démarrer la position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
114	Canal A - Automatique Démarrer la position fermée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
115	Canal A - Automatique Démarrer la mémoire de position	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
116	Canal A - Automatique Mémoire de position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
117	Canal A - Changement de Manuel à Automatique	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
118	Canal A - Automatique Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
119	Canal A - Position de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
120	Canal A - Position actuelle des lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
121	Canal A - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
122	Canal A1 - Exécution / Enregistrement de scénarios	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
123	Canal A - Température extérieure Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
124	Canal A - Température extérieure Blocage Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
125	Canal A - Température extérieure Blocage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
126	Canal A - Crépuscule Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
127	Canal A - Crépuscule Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
128	Canal A - Crépuscule Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
129	Canal A - Contrôle de l'heure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
130	Canal A - Température intérieure Validation Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
131	Canal A - Température intérieure Validation Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
132	Canal A - Température intérieure Validation Valeur de consigne	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
133	Canal A - Température intérieure Validation Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
134	Canal A - Dispositif d'ombrage Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
135	Canal A - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 1	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
136	Canal A - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 2	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
137	Canal A - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 3	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
138	Canal A - Dispositif d'ombrage Valeur limite	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
139	Canal A - Dispositif d'ombrage Valeur limite 1 = + 0 = -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
140	Canal A - Dispositif d'ombrage Valeur limite +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
141	Canal A - Dispositif d'ombrage Valeur limite -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
142	Canal A - Dispositif d'ombrage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
143	Canal A - Dispositif d'ombrage Position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
144	Canal A - Azimut	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 bits
145	Canal A - Élévation	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 bits
161	Canal A - Position nulle atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
162	Canal A - Capteur de position nulle perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
163	Canal A - Master Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
164	Canal A - Master Position nulle Commande	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
165	Canal A - Slave Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
166	Canal A - Master Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
167	Canal A - Master Position nulle Commande	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
168	Canal A - Slave Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
171	Canal A - Blocage 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
172	Canal A - Blocage 1 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
173	Canal A - Blocage 1 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
174	Canal A - Blocage 1 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
175	Canal A - Blocage 1 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
176	Canal A - Blocage 2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
177	Canal A - Blocage 2 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
178	Canal A - Blocage 2 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
179	Canal A - Blocage 2 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
180	Canal A - Blocage 2 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
181	Canal A - Blocage 3 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
182	Canal A - Blocage 3 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
183	Canal A - Blocage 3 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
184	Canal A - Blocage 3 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
185	Canal A - Blocage 3 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
186	Canal A - Blocage 4 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
187	Canal A - Blocage 4 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
188	Canal A - Blocage 4 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
189	Canal A - Blocage 4 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
190	Canal A - Blocage 4 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
191	Canal A - Blocage 5 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
192	Canal A - Blocage 5 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
193	Canal A - Blocage 5 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
194	Canal A - Blocage 5 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
195	Canal A - Blocage 5 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
196	Canal A - Restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
249	Canal B1 - Commande locale de l'objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
250	Entrée 5 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
251	Entrée 5 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
252	Entrée 5 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
253	Entrée 5 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
254	Entrée 5 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
255	Entrée 5 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
256	Entrée 5 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
257	Entrée 5 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
258	Entrée 5 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
260	Entrée 6 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
261	Entrée 6 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
262	Entrée 6 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
263	Entrée 6 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
264	Entrée 6 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
265	Entrée 6 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
266	Entrée 6 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
267	Entrée 6 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
268	Entrée 6 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
300	Canal B - Statut Automatique ou Manuel	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 bit
301	Canal B - Manuel à long terme Position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
302	Canal B - Manuel à long terme Position fermée	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
303	Canal B - Manuel à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
304	Canal B - Manuel position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
305	Canal B - Manuel Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
306	Canal B - Manuel Démarrer la position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
307	Canal B - Manuel Démarrer la position fermée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
308	Canal B - Automatique à long terme Position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
309	Canal B - Automatique à long terme Position fermée	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
310	Canal B - Automatique à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
311	Canal B - Automatique position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
312	Canal B - Automatique Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
313	Canal B - Automatique Démarrer la position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
314	Canal B - Automatique Démarrer la position fermée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
315	Canal B - Automatique Démarrer la mémoire de position	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
316	Canal B - Automatique Mémoire de position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
317	Canal B - Changement de Manuel à Automatique	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
318	Canal B - Automatique Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
319	Canal B - Position de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
320	Canal B - Position actuelle des lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
321	Canal B - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 bit
322	Canal B - Exécution / Enregistrement de scénarios	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
323	Canal B - Température extérieure Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
324	Canal B - Température extérieure Blocage Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
325	Canal B - Température extérieure Blocage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
326	Canal B - Crépuscule Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
327	Canal B - Crépuscule Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
328	Canal B - Crépuscule Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
329	Canal B - Contrôle de l'heure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
330	Canal B - Température intérieure Validation Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
331	Canal B - Température intérieure Validation Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
332	Canal B - Température intérieure Validation Valeur de consigne	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
333	Canal B - Température intérieure Validation Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
334	Canal B - Crépuscule Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
335	Canal B - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 1	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
336	Canal B - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 2	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
337	Canal B - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 3	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
338	Canal B - Dispositif d'ombrage Valeur limite	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
339	Canal B - Dispositif d'ombrage Valeur limite 1 = + 0 = -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
340	Canal B - Dispositif d'ombrage Valeur limite +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
341	Canal B - Dispositif d'ombrage Valeur limite -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
342	Canal B - Dispositif d'ombrage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
343	Canal B - Dispositif d'ombrage Position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
344	Canal B - Azimut	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 bits
345	Canal B - Élévation	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 bits
361	Canal B - Position nulle atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
362	Canal B - Capteur de position nulle perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
363	Canal B - Master Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
364	Canal B - Master Position nulle Commande	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
365	Canal B - Slave Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
366	Canal B - Master Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
367	Canal B - Master Position nulle Commande	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
368	Canal B - Slave Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
371	Canal B - Blocage 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
372	Canal B - Blocage 1 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
373	Canal B - Blocage 1 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
374	Canal B - Blocage 1 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
375	Canal B - Blocage 1 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
376	Canal B - Blocage 2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
377	Canal B - Blocage 2 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
378	Canal B - Blocage 2 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
379	Canal B - Blocage 2 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
380	Canal B - Blocage 2 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
381	Canal B - Blocage 3 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
382	Canal B - Blocage 3 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
383	Canal B - Blocage 3 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
384	Canal B - Blocage 3 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
385	Canal B - Blocage 3 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
386	Canal B - Blocage 4 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
387	Canal B - Blocage 4 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
388	Canal B - Blocage 4 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
389	Canal B - Blocage 4 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
390	Canal B - Blocage 4 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
391	Canal B - Blocage 5 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
392	Canal B - Blocage 5 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
393	Canal B - Blocage 5 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
394	Canal B - Blocage 5 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
395	Canal B - Blocage 5 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
396	Canal B - Restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
449	Canal B - Commande locale de l'objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
450	Entrée 7 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
451	Entrée 7 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
452	Entrée 7 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
453	Entrée 7 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
454	Entrée 7 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
455	Entrée 7 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
456	Entrée 7 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
457	Entrée 7 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
458	Entrée 7 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
460	Entrée 8 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
461	Entrée 8 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
462	Entrée 8 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
463	Entrée 8 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
464	Entrée 8 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
465	Entrée 8 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
466	Entrée 8 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
467	Entrée 8 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
468	Entrée 8 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
500	Canal C - Statut Automatique ou Manuel	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 bit
501	Canal C - Manuel à long terme Position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
502	Canal C - Manuel à long terme Position fermée	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
503	Canal C - Manuel à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
504	Canal C - Manuel position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
505	Canal C - Manuel Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
506	Canal C - Manuel Démarrer la position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
507	Canal C - Manuel Démarrer la position fermée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
508	Canal C - Automatique à long terme Position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
509	Canal C - Automatique à long terme Position fermée	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
510	Canal C - Automatique à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
511	Canal C - Automatique position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
512	Canal C - Automatique Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
513	Canal C - Automatique Démarrer la position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
514	Canal C - Automatique Démarrer la position fermée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
515	Canal C - Automatique Démarrer la mémoire de position	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
516	Canal C - Automatique Mémoire de position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
517	Canal C - Changement de Manuel à Automatique	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
518	Canal C - Automatique Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
519	Canal C - Position de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
520	Canal C - Position actuelle des lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
521	Canal C - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 bit
522	Canal C - Exécution / Enregistrement de scénarios	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
523	Canal C - Température extérieure Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
524	Canal C - Température extérieure Blocage Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
525	Canal C - Température extérieure Blocage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
526	Canal C - Crépuscule Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
527	Canal C - Crépuscule Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
528	Canal C - Crépuscule Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
529	Canal C - Contrôle de l'heure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
530	Canal C - Température intérieure Validation Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
531	Canal C - Température intérieure Validation Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
532	Canal C - Température intérieure Validation Valeur de consigne	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
533	Canal C - Température intérieure Validation Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
534	Canal C - Dispositif d'ombrage Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
535	Canal C - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 1	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
536	Canal C - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 2	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
537	Canal C - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 3	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
538	Canal C - Dispositif d'ombrage Valeur limite	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
539	Canal C - Dispositif d'ombrage Valeur limite 1 = + 0 = -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
540	Canal C - Dispositif d'ombrage Valeur limite +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
541	Canal C - Dispositif d'ombrage Valeur limite -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
542	Canal C - Dispositif d'ombrage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
543	Canal C - Dispositif d'ombrage Position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
544	Canal C - Azimut	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 bits

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
545	Canal C - Élévation	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 bits
561	Canal C - Position nulle atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
562	Canal C - Capteur de position nulle perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
563	Canal C - Master Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
564	Canal C - Master Position nulle Commande	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
565	Canal C - Slave Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
566	Canal C - Master Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
567	Canal C - Master Position nulle Commande	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
568	Canal C - Slave Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
571	Canal C - Blocage 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
572	Canal C - Blocage 1 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
573	Canal C - Blocage 1 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
574	Canal C - Blocage 1 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
575	Canal C - Blocage 1 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
576	Canal C - Blocage 2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
577	Canal C - Blocage 2 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
578	Canal C - Blocage 2 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
579	Canal C - Blocage 2 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
580	Canal C - Blocage 2 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
581	Canal C - Blocage 3 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
582	Canal C - Blocage 3 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
583	Canal C - Blocage 3 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
584	Canal C - Blocage 3 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
585	Canal C - Blocage 3 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
586	Canal C - Blocage 4 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
587	Canal C - Blocage 4 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
588	Canal C - Blocage 4 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
589	Canal C - Blocage 4 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
590	Canal C - Blocage 4 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
591	Canal C - Blocage 5 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
592	Canal C - Blocage 5 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
593	Canal C - Blocage 5 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
594	Canal C - Blocage 5 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
595	Canal C - Blocage 5 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
596	Canal C - Restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
649	Canal C - Commande locale de l'objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
650	Entrée 9 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
651	Entrée 9 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
652	Entrée 9 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
653	Entrée 9 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
654	Entrée 9 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
655	Entrée 9 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
656	Entrée 9 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
657	Entrée 9 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
658	Entrée 9 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
660	Entrée 10 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
661	Entrée 10 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
662	Entrée 10 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
663	Entrée 10 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
664	Entrée 10 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
665	Entrée 10 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
666	Entrée 10 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
667	Entrée 10 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
668	Entrée 10 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
700	Canal D - Statut Automatique ou Manuel	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 bit
701	Canal D - Manuel à long terme Position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
702	Canal D - Manuel à long terme Position fermée	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
703	Canal D - Manuel à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
704	Canal D - Manuel position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
705	Canal D - Manuel Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
706	Canal D - Manuel Démarrer la position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
707	Canal D - Manuel Démarrer la position fermée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
708	Canal D - Automatique à long terme Position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
709	Canal D - Automatique à long terme Position fermée	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
710	Canal D - Automatique à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
711	Canal D - Automatique position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
712	Canal D - Automatique Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
713	Canal D - Automatique Démarrer la position du dispositif d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
714	Canal D - Automatique Démarrer la position fermée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
715	Canal D - Automatique Démarrer la mémoire de position	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
716	Canal D - Automatique Mémoire de position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
717	Canal D - Changement de Manuel à Automatique	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
718	Canal D - Automatique Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
719	Canal D - pPosition de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
720	Canal D - Position actuelle des lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
721	Canal D - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 bit
722	Canal D - Exécution / Enregistrement de scénarios	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
723	Canal D - Température extérieure Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
724	Canal D - Température extérieure Blocage Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
725	Canal D - Température extérieure Blocage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
726	Canal D - Crépuscule Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
727	Canal D - Crépuscule Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
728	Canal D - Crépuscule Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
729	Canal D - Contrôle de l'heure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
730	Canal D - Température intérieure Validation Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
731	Canal D - Température intérieure Validation Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
732	Canal D - Température intérieure Validation Valeur de consigne	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
733	Canal D - Température intérieure Validation Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
734	Canal D - Dispositif d'ombrage Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
735	Canal D - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 1	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
736	Canal D - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 2	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
737	Canal D - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 3	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
738	Canal D - Dispositif d'ombrage Valeur limite	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
739	Canal D - Dispositif d'ombrage Valeur limite 1 = + 0 = -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
740	Canal D - Dispositif d'ombrage Valeur limite +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
741	Canal D - Dispositif d'ombrage Valeur limite -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
742	Canal D - Dispositif d'ombrage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
743	Canal D - Dispositif d'ombrage Position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 bit
744	Canal D - Azimut	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 bits
745	Canal D - Élévation	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 bits
761	Canal D - Position nulle atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
762	Canal D - Capteur de position nulle perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
763	Canal D - Master Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
764	Canal D - Master Position nulle Commande	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
765	Canal D - Slave Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
766	Canal D - Master Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
767	Canal D - Master Position nulle Commande	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
768	Canal D - Slave Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
771	Canal D - Blocage 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
772	Canal D - Blocage 1 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
773	Canal D - Blocage 1 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
774	Canal D - Blocage 1 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
775	Canal D - Blocage 1 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
776	Canal D - Blocage 2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
777	Canal D - Blocage 2 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
778	Canal D - Blocage 2 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
779	Canal D - Blocage 2 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
780	Canal D - Blocage 2 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
781	Canal D - Blocage 3 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
782	Canal D - Blocage 3 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
783	Canal D - Blocage 3 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
784	Canal D - Blocage 3 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
785	Canal D - Blocage 3 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
786	Canal D - Blocage 4 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
787	Canal D - Blocage 4 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
788	Canal D - Blocage 4 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
789	Canal D - Blocage 4 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
790	Canal D - Blocage 4 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
791	Canal D - Blocage 5 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
792	Canal D - Blocage 5 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
793	Canal D - Blocage 5 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
794	Canal D - Blocage 5 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
795	Canal D - Blocage 5 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
796	Canal D - Restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
849	Canal D - Commande locale de l'objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
850	Entrée 11 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
851	Entrée 11 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
852	Entrée 11 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
853	Entrée 11 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
854	Entrée 11 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
855	Entrée 11 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
856	Entrée 11 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
857	Entrée 11 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balise s	Type de DPT	Taille
858	Entrée 11 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
860	Entrée 12 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
861	Entrée 12 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
862	Entrée 12 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
863	Entrée 12 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 bits
864	Entrée 12 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
865	Entrée 12 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
866	Entrée 12 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
867	Entrée 12 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
868	Entrée 12 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

5. Réglage des paramètres

Les réglages des paramètres sont caractérisés par un soulignement.

5.1. Réglages généraux

Commencez par régler les paramètres généraux de communication par bus (taux d'émission des messages, délais d'envoi). De plus, vous pouvez indiquer si, pendant la programmation de scènes, tous les réglages ou seulement les réglages modifiés doivent être transmis au bus.

Taux de transmission de messages maximal	1 • 2 • <u>5</u> • 10 • 20 <u>messages par seconde</u>
Délai d'envoi des valeurs limites après remise sous tension	<u>5 s</u> ... 2 h
Délai d'envoi des sorties de commutation et de statut après remise sous tension	<u>5 s</u> ... 2 h
Lors de l'utilisation de scènes :	
Prise en charge à la programmation	<u>tous les paramètres</u> • les paramètres modifiés seulement

5.1.1. Utilisation locale

Les touches Haut/Bas de l'appareil sont associés aux canaux A-D. Pour bloquer l'utilisation manuelle, on peut utiliser des objets de blocage pour les touches (objets de communication "Objet de blocage d'utilisation locale Canal X").

Utiliser un objet de blocage d'utilisation locale Canal A	<u>non</u> • oui
Utiliser un objet de blocage d'utilisation locale Canal B	<u>non</u> • oui
Utiliser un objet de blocage d'utilisation locale Canal C	<u>non</u> • oui
Utiliser un objet de blocage d'utilisation locale Canal D	<u>non</u> • oui

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

5.2. Entrées

Configurez ici les paramètres pour les entrées 1, 2, 3 et 4. D'autres entrées sont prévues normalement pour l'utilisation des appareils sur les sorties (canaux A-D) et sont donc directement paramétrés par les réglages des canaux de sortie (cf. *Appuis de touches*, page 48 ou resp. *Partie générale*, page 50).

Possibilités de configuration de chaque entrée :

- Entrée 1 • Touche de bus
- Entrée 2 • Touche de bus
- Entrée 3 • Touche de bus
- Entrée 4 • Touche de bus
- Entrée 5 • Touche de l'actionneur pour canal de sortie A
• Touche de bus
• également capteur de position de référence pour les moteurs
- Entrée 6 • Touche de l'actionneur pour canal de sortie A
• Touche de bus
- Entrée 7 • Touche de l'actionneur pour canal de sortie B
• Touche de bus
• également capteur de position de référence pour les moteurs
- Entrée 8 • Touche de l'actionneur pour canal de sortie B
• Touche de bus
- Entrée 9 • Touche de l'actionneur pour canal de sortie C
• Touche de bus
• également capteur de position de référence pour les moteurs
- Entrée 10 • Touche de l'actionneur pour canal de sortie C
• Touche de bus
- Entrée 11 • Touche de l'actionneur pour canal de sortie D
• Touche de bus
• également capteur de position de référence pour les moteurs
- Entrée 12 • Touche de l'actionneur pour canal de sortie D
• Touche de bus

Mode de fonctionnement	
Utiliser l'entrée 1	<u>Non</u> • comme touche de bus
Utiliser l'entrée 2	<u>Non</u> • comme touche de bus
Utiliser l'entrée 3	<u>Non</u> • comme touche de bus
Utiliser l'entrée 4	<u>Non</u> • comme touche de bus
Utiliser les entrées 5 et 6	cf. Paramétrage Canal A - Appuis de touche
Utiliser les entrées 7 et 8	cf. Paramétrage Canal B - Appuis de touche
Utiliser les entrées 9 et 10	cf. Paramétrage Canal C - Appuis de touche
Utiliser les entrées 11 et 12	cf. Paramétrage Canal D - Appuis de touche

Entrée en tant que touche de bus

Si une entrée est utilisée comme touche libre du bus, elle envoie à son activation une valeur prééglée sur le bus. Dans le fichier de programmation de l'actionneur sont intégrés différents paramètres pour les fonctions du bus les plus souvent utilisées. On peut ainsi configurer les entrées très facilement comme interrupteurs, commandes de moteur, variateurs, pour l'envoi de valeurs et l'appel de scènes.

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

Entrée en tant qu'interrupteur :

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

Fonction	Interrupteur
Commande à l'appui de la touche	<ul style="list-style-type: none"> • Envoyer 0 • Envoyer 1 • <u>N'envoyer aucun message</u>
Commande au relâchement de la touche	<ul style="list-style-type: none"> • Envoyer 0 • Envoyer 1 • <u>N'envoyer aucun message</u>
envoyer la valeur	<ul style="list-style-type: none"> • <u>en cas de modification</u> • en cas de passage à 1 • en cas de passage à 0 • en cas de modification et périodique • en cas de passage à 1 et périodique • en cas de passage à 0 et périodique
Cycle (quand envoyé périodiquement)	5 s • 10 s • 30 s • 1 min • 2 min • 5 min • 10 min • 20 min • 30 min • 1 h • 2 h

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. Fixez ce qui sera envoyé à l'activation/la désactivation des blocages sur le bus.

En cas de blocage, il n'y a *aucun* envoi périodique.

Utiliser l'objet de blocage	Non • Oui
Uniquement à l'activation du blocage	<ul style="list-style-type: none"> • envoyer 0 • <u>Envoyer 1</u> • N'envoyer aucun message
Uniquement à la désactivation du blocage	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Envoyer 0</u> • Envoyer 1 • N'envoyer aucun message • Envoyer l'état actuel

Entrée en tant que Commutateur :

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

Fonction	Commutateur
Instruction en pressant le bouton	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Commutation</u> • ne transmettre aucun télégramme
Instruction en relâchant le bouton	<ul style="list-style-type: none"> • Commutation • ne transmettre aucun télégramme

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. *Aucune communication de bus* en cas de blocage actif.

Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
-----------------------------	------------------

Entrée pour commande de jalousies, stores ou fenêtres :

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

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

*Vous trouverez une description complète des possibilités de réglage pour chaque mode de commande au chapitre *Modes de commande pour le moteur*, page 50 de la partie générale.

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. *Aucune communication de bus* en cas de blocage actif.

Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
-----------------------------	------------------

Entrée en tant que variateur :

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

Fonction	Variateur
----------	------------------

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

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. *Aucune communication de bus* en cas de blocage actif.

Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
-----------------------------	------------------

Entrée comme affichage de valeur 8 bits :

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

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

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. *Aucune communication de bus* en cas de blocage actif.

Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
-----------------------------	------------------

Entrée en tant qu'Encodeur de valeur de température :

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

En envoyant une valeur de température, on peut, par exemple, modifier la valeur de consigne d'une régulation de température.

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

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. *Aucune communication de bus* en cas de blocage actif.

Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
-----------------------------	------------------

Entrée en tant qu'affichage de valeur de luminosité :

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

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

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. *Aucune communication de bus* en cas de blocage actif.

Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
-----------------------------	------------------

Entrée de commande de scène :

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

Fonction	Scènes
Appui de touche	• <u>sans commande</u> • avec enregistrement
Durée entre appel et enregistrement en 0,1 s (seulement si "avec enregistrement" est sélectionné)	1...50; <u>10</u>
Scène n°	<u>0</u> ...127

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. *Aucune communication de bus* en cas de blocage actif.

Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
-----------------------------	------------------

5.3. Sorties

- Prescriptions générales pour le moteur connecté (voir *Réglages du canal*, page 34)
- Fonctions de commande : Limitation de domaine de déplacement, blocages, type d'automatisme (voir *Commande*, page 36)
- Fonctions d'automatisme : L'automatisme peut y être programmé de façon externe ou interne.
(cf. § *Automatique - interne pour systèmes d'ombrage*, page 43)
- Scènes : Positions de déplacement (voir *Appuis de touches*, page 48)
- Appuis de touche : Configuration comme touche de l'actionneur, touche de bus ou pour capteur de position de référence (voir *Appuis de touches*, page 48)

5.3.1. Réglages du canal

Commencez par régler ici les prescriptions générales pour le moteur.

Durée de fonctionnement :

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

ment et aux scènes). Vous pouvez entrer ici numériquement la durée de fonctionnement (en secondes).

Durée HAUT en s	1 ... 320; <u>65</u>
Durée BAS en s	1 ... 320; <u>60</u>

Réglage des pas des lamelles :

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

Durée de pas par 10 ms	10 ... 100; <u>20</u>
Compteur pas à pas lamelles	1 ... 255; <u>5</u>

Lorsque la commande à court terme doit être utilisée uniquement pour le réglage des lamelles et non pour le positionnement de la tenture dans le cas des stores à lamelles (commande graduelle), le paramètre suivant est réglé sur « Oui ».

<i>Autoriser les commandes graduelles uniquement pour le réglage des lamelles</i>	non • oui
---	-----------

Durée de pause :

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

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

Déplacement de référence :

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

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

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

Objet de statut et position du moteur :

Il est possible d'envoyer la position actuelle et le statut sur le bus. En envoyant 1, l'objet de statut montre que la position rétractée ou resp. fermée a été quittée. Il convient, par exemple, à la surveillance des fenêtres.

Le délai réglable d'envoi de la position exacte du moteur veille à ce qu'en cas de dé-

placement relativement long, il n'y ait pas trop de paquets de données qui viennent bloquer le bus.

Utiliser l'objet de statut	<u>non</u> • oui
Envoyer la position du moteur après modification	<u>non</u> • oui
Délai d'envoi de la position par 0,1 s (seulement si la position du moteur a été envoyée après modification)	0...50; <u>10</u>
Envoyer la position du moteur cyclique	<u>non</u> • 5 s • 10 s • ... • 2 h

Scènes :

Ici est activé le menu des scènes pour ce canal de sortie.

Utiliser des scènes	<u>non</u> • oui
---------------------	------------------

cf. *Appuis de touches*, page 48.

5.3.1.1. Commande

Réglez le comportement du moteur.

Limite du domaine de déplacement :

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

Des deux moteurs, l'un reçoit la priorité et est paramétré comme maître (Master), l'autre comme asservi (Slave). Par les capteurs de position de référence, les deux actionneurs connaissent leur propre statut instantané et celui de l'autre. Celui-ci est soit "en position sûre", soit "pas en position sûre". On arrive en position sûre si le moteur se trouve dans un domaine où aucune collision n'est possible (dans le cas d'un store, cela pourrait être, par exemple 0 à 30% sorti). Pour annoncer la position sûre du moteur, un capteur de position de référence peut être connecté aux entrées de l'actionneur (ex. interrupteur de fin de course ou barrière optique) (ceci doit être défini dans l'exemple, si l'auvent est utilisé comme esclave 30% peut être ouvert, en position 31% il doit être monté), ou l'actionneur reçoit le message de son capteur de position de référence via le bus (cf. Graphiques au chapitre *Possibilités de raccordement des capteurs de position de référence* dans la partie principale).

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

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

Exemple :

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

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



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

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

Sans limitation de domaine de déplacement :

Utiliser la limitation de domaine de déplacement	non
Comportement en cas de panne d'alimentation électrique du bus	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • Stop • Commande haut • Commande bas1 • Commande bas2
Comportement à la remise sous tension du bus et après programmation	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • Commande haut • Commande bas1 • Commande bas2

Avec limitation de domaine de déplacement :

Déterminez si le capteur de position de référence du moteur est raccordé directement à l'actionneur (canal d'entrée) ou si la position de référence est reçue par le bus (objet de communication).

Utiliser la limitation de domaine de déplacement	oui
Capteur de position de référence raccordé comme	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Objet de communication</u> • Canal d'entrée
L'actionneur est	<u>Master</u> • Slave

Actionneur maître :

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

Actionneur asservi :

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

Direction du déplacement de référence :

Les restrictions de la zone de déplacement permettent de déterminer la direction du déplacement de référence (position de sécurité). En l'absence d'une restriction de la zone de déplacement, la direction peut être réglée.

Direction du déplacement de référence	en position de sécurité
---------------------------------------	-------------------------

Objets de blocage :

On peut bloquer le canal de sortie en cas de pluie, de vent ou d'autres événements. L'utilisation manuelle est alors impossible. On commence par configurer les blocages et le suivi ici. Pour régler chaque blocage, il apparaît des menus séparés "Blocage X" (cf. § *Blocage - Objets de blocage*, page 40, *Blocage - Coupe-vent*, page 41 et *Blocage - Barrière anti-pluie*, page 42).

Les priorités des objets de blocage correspondent à l'ordre produit (le blocage 1 a la plus haut priorité, le blocage 5 la plus basse).

Utiliser le blocage 1 (priorité haute)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie
Utiliser la priorité 2	<ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie
Utiliser la priorité 3	<ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie

Utiliser la priorité 4	<ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie
Utiliser le blocage 5 (priorité basse)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie
Utiliser le suivi des objets de blocage	<u>non</u> • oui
Durée de surveillance pour les objets de blocage (seulement quand on utilise le suivi des objets de blocage)	5s... • 2 h; <u>5 min</u>
Comportement en cas de non-réception d'un objet de blocage (seulement quand on utilise le suivi des objets de blocage)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Stop</u> • Commande haut • Commande bas

Restriction à court terme :

En cas de restriction à court terme, seules les commandes de déplacement à court terme peuvent être effectuées manuellement. En cas d'activation simultanée de la fonction « Autoriser les commandes graduelles uniquement pour le réglage des lamelles », (voir *Réglages du canal*, page 34) seules les lamelles peuvent être réglées manuellement et non la position de déplacement du store à lamelles.

La restriction est active pour la valeur d'objet 1.

Utiliser la restriction à court terme	<u>non</u> • qui
Valeur de l'objet avant 1. Communication et remise sous tension du bus (en cas d'utilisation de la restriction à court terme)	<u>0</u> • 1

Réinitialisation de l'automatisme :

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

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

Objet de blocage d'automatisme :

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

Utiliser un objet de blocage automatique	<u>non</u> • oui
Mode de fonctionnement à la remise sous tension	• <u>Automatique</u> • Manuel
Objet de statut envoyé	• <u>1 pour Automatique</u> <u>0 pour Manuel</u> • 0 pour Automatique 1 pour Manuel
Délai d'envoi de la sortie de statut Automatique ou Manuel, par 0,1 s	<u>0</u> ...50

Type d'automatisme :

On peut programmer l'automatisme du moteur raccordé en externe, mais tous les réglages peuvent aussi se configurer en interne. Si on choisit "Automatisme interne", il apparaîtra un menu séparé "Automatisme" (cf. § *Automatique - interne pour systèmes d'ombrage*, page 43 ou *Scènes*, page 47).

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

Blocage - Objets de blocage

Le menu n'apparaît que si un blocage avec objet de blocage a été configuré sous "Commande". On détermine ici ce qui se passe pour les valeurs d'objet 1 et 0. Par les objets de blocage libres, on peut configurer, par exemple, un scénario d'alarme incendie (création d'issues de secours par rétractation des systèmes d'ombrage, désenfumage par les fenêtres). Par un objet de blocage, on peut aussi éviter de se retrouver enfermé dehors sur la terrasse (le contact de fenêtre ouvert de la porte-fenêtre de la terre bloque la jalousie devant la porte).

Description	Blocage 1 ... 5 [texte libre]
Quand la valeur de l'objet de blocage = 1	• aucune action • Stop • <u>Commande haut</u> • Commande bas1 • Commande bas2 • Déplacer vers la position intermédiaire • Déplacer vers la position des lamelles
<i>Position en % (uniquement si, en cas de blocage, une position est sélectionnée)</i>	<u>0</u> ...100
<i>Position des lamelles en % (uniquement si, dans le cas de stores à lamelles, en cas de blocage, une position est sélectionnée)</i>	<u>0</u> ...100
Quand la valeur de l'objet de blocage = 0	

En mode manuel avant et après blocage	<ul style="list-style-type: none"> • aucune action • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme
Valeur de l'objet avant la 1 ^e communication et la remise sous tension du bus	0... <u>1</u>

Blocage - Coupe-vent

Le menu n'apparaît que si un coupe-vent a été configuré sous "Commande". L'objet d'entrée "Coupe-vent" est connecté à l'objet de sortie d'un capteur de vent. L'objet d'entrée peut être aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure).

Description	Coupe-vent [texte libre]
Type d'objet d'entrée	<u>1 Bit</u> • 16 Bit

Objet d'entrée 1 bit :

Type d'objet d'entrée	1 bit
Quand la valeur de l'objet de blocage = 1	<ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande haut</u> • Commande bas1 • Commande bas2 • Déplacer vers la position intermédiaire • Déplacer vers la position des lamelles
<i>Position en % (uniquement si, en cas de blocage, une position est sélectionnée)</i>	<u>0</u> ...100
<i>Position des lamelles en % (uniquement si, dans le cas de stores à lamelles, en cas de blocage, une position est sélectionnée)</i>	<u>0</u> ...100
Temps d'attente en position sûre en min après blocage	1...255; <u>5</u>
Comportement après durée d'attente	
En mode manuel avant et après blocage	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme

Objet d'entrée 16 bit :

Type d'objet d'entrée	16 bit
Blocage à partir d'une vitesse du vent de - m/s	2...30; <u>5</u>

Quand le blocage est actif	<ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande haut</u> • Commande bas1 • <u>Commande bas2</u> • Déplacer vers la position intermédiaire • Déplacer vers la position des lamelles
Temps d'attente en position sûre en min après blocage	1...255; <u>5</u>
Comportement après durée d'attente	
En mode manuel avant et après blocage	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme
Envoyer le statut actuel de blocage	<u>non</u> • oui

Blocage - Barrière anti-pluie

Le menu n'apparaît que si une barrière anti-pluie a été configurée sous "Commande". L'objet d'entrée "Barrière anti-pluie" est connecté à l'objet de sortie d'un détecteur de pluie.

Description	Barrière anti-pluie [texte libre]
Quand la valeur de l'objet de blocage = 1	<ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande haut</u> • Commande bas1 • <u>Commande bas2</u> • Déplacer vers la position intermédiaire • Déplacer vers la position des lamelles
<i>Position en % (uniquement si, en cas de blocage, une position est sélectionnée)</i>	<u>0</u> ...100
<i>Position des lamelles en % (uniquement si, dans le cas de stores à lamelles, en cas de blocage, une position est sélectionnée)</i>	<u>0</u> ...100
Temps d'attente en position sûre en min après blocage	1...255; <u>5</u>
Comportement après durée d'attente	
En mode manuel avant et après blocage	<ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme

5.3.1.2. Automatique – externe

Le menu „Automatique externe“ s'affiche si le mode automatique externe est sélectionné sous "Commande". Dans ce cas, la mémorisation de la position pour le déplacement automatique peut être activée ici. La position spécifiée ici peut être écrasée à tout moment à l'aide d'un objet de programmation. La position mémorisée peut être ré-appliquée plus tard.

Utiliser la mémorisation de la position	<u>non</u> • qui
Spécification du position	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Position d'ombrage</u> • Position fermée • Position intermédiaire • Position des lamelles
Position en %	0...100
Utiliser objet de programmation pour nouvelle position d'ombrage	<u>non</u> • qui
<i>Prendre en charge lors de la programmation (si l'objet de programmation est utilisé)</i>	<ul style="list-style-type: none"> • tous les paramètres • seulement les paramètres modifiés

5.3.1.3. Automatique - interne pour systèmes d'ombrage

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

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

Blocage de température externe :

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

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

Objet d'entrée 1 bit :

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

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

Objet d'entrée 16 bit :

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

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

Commande de crépuscule/horaire :

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

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

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

Objet d'entrée 16 bit :

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

Déblocage de température interne :

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

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

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

Objet d'entrée 16 bit :

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

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

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

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

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

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

Système automatisé d'ombrage :

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

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

Luminosité :

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

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

Objet d'entrée 1 x 1 bit :

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

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

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

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

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

Valeur limite par paramètre :

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

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

Valeur limite par Objet de communication :

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

Directive de valeur limite d'ombrage par	Objet de communication
La dernière valeur communiquée doit être conservée	<ul style="list-style-type: none"> • <u>pas</u> • après remise sous tension • après remise sous tension et programmation
Valeur limite de démarrage en kLux valable jusqu'à la 1e communication	0 ... 100; <u>30</u>
Type de modification de valeur limite	<ul style="list-style-type: none"> • Valeur absolue avec un <u>objet de communication 16 bits</u> • Montée/Descente avec un objet de communication • Montée / Descente avec deux objets de communication
Progressivement en kLux (seulement en cas de montée/descente avec un objet de communication)	1 ... 5; <u>2</u>
Délai d'ascension en min	0 ... 255; <u>12</u>
Délai d'accélération en min	0 ... 30; <u>1</u>
Envoyer le statut actuel d'ombrage	<u>non</u> • oui

Position du soleil !

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

Définition de la position du soleil par valeurs :

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

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

Définition de la position du soleil par points cardinaux :

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

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

Spécification du position	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Position d'ombrage</u> • Position fermée • Position intermédiaire • Position des lamelles
Position de déplacement en %	0...100; <u>75</u>
Position des lamelles en %	0...100; <u>75</u>

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

5.3.1.4.Scènes

Pour la commande de scènes, une **adresse de groupe pour scènes** doit avoir été créée dans le système KNX. Cette adresse de groupe permet d'associer l'objet d'entrée „Canal X - Appel / Enregistrement de scènes“ de l'actionneur.

Si un **appel** de scène a lieu, le **numéro de scène** est alors communiqué à l'actionneur. La position de déplacement mémorisée dans l'actionneur et correspondant à ce numéro de scène est sélectionnée.

Si un **enregistrement** de scène a lieu, la position actuelle de déplacement pour ce numéro de scène est mémorisée dans l'actionneur.

Le menu "Scènes" de l'actionneur n'apparaît que si "Utiliser des scènes : Oui" est sélectionné lors des réglages du canal de moteur. Chaque moteur dispose de **16 mémoires de scènes** pour positions de déplacement.

Activez une mémoire de scène.

Utiliser la scène X	<u>non</u> • oui
---------------------	------------------

Attribuez un numéro de scène à la mémoire de scène. Ce numéro de scène permet d'appeler/enregistrer la position de déplacement mémorisée dans l'actionneur. Veillez à n'attribuer qu'une fois par canal de moteur un numéro de scène.

Numéro de scène	0...127
-----------------	---------

Spécifiez la position de déplacement. Si la mémorisation de scène par l'intermédiaire du bus est autorisée, cette position n'est valable qu'après le téléchargement ETS et jusqu'au premier enregistrement manuel. Ensuite, la position valide est la nouvelle position de déplacement enregistrée dans l'actionneur.

Spécification du position	<ul style="list-style-type: none"> • Position d'ombrage • Position fermée • <u>Position intermédiaire</u> • Position des lamelles
Position en %	0...100; <u>50</u>

5.3.1.5.Appuis de touches

Les entrées 1, 2, 3 et 4 sont par défaut prévues pour l'utilisation des appareils au niveau des sorties (canaux) et sont donc paramétrées directement dans les paramètres des canaux de sorties. On peut les utiliser comme touches pour actionneur ou bus. *Sinon*, on peut utiliser les entrées 5, 7, 9 et 11 pour des capteurs de position de référence dans le cas de moteurs raccordés.

Mode de fonctionnement	
Utiliser l'entrée 5 / 7 / 9 / 11	<ul style="list-style-type: none"> • Non • comme bouton bus • <u>comme bouton d'actionneur</u> • comme capteur de position de référence
Utiliser l'entrée 6 / 8 / 10 / 12	<ul style="list-style-type: none"> • Non • comme bouton bus • <u>comme bouton d'actionneur</u>

Entrée en tant que touche de bus

Les réglages correspondent à l'entrée 1/2/3/4 (voir *Entrée en tant que touche de bus*, page 30).

Entrée en tant que touche d'actionneur

Si vous utilisez l'entrée pour la commande du moteur à ce canal, déterminez la fonction de la touche et le mode de commande.

Fonction de touche	<u>Haut</u> • Bas
Mode de commande*	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Standard</u> • Standard inversé • Mode confort • Dispositif de l'homme mort

*Vous trouverez une description complète des possibilités de réglage pour chaque mode de commande au chapitre *Modes de commande pour le moteur*, page 50.

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. En cas de blocage actif, aucune utilisation n'est possible.

Utiliser l'objet de blocage	<u>non</u> • oui
-----------------------------	------------------

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

Entrée en tant que capteur de position de référence

On utilise le capteur de position de référence pour limiter le domaine de déplacement du moteur correspondant (voir *Réglages du canal*, page 34). En cas de capteur de position de référence défectueux, on peut envoyer un message d'erreur sur le bus.

Envoyer un message d'erreur en cas de capteur de position de référence défectueux	<u>non</u> • oui
---	------------------

6. Partie générale

6.1. Canal de sortie avec moteur

6.1.1. Modes de commande pour le moteur

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

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

Standard :

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

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

Standard inversé :

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

Mode de commande	Standard inversé
Comportement à l'appui de touche : court = haut/bas long = stop/pas	
Intervalle entre court et long en 0,1 s	1...50; <u>10</u>
Répétition de la commande d'itération en cas d'appui prolongé de la touche	toutes les 0,1 s • toutes les 2 s <u>toutes les 0,5 s</u>

Mode confort :

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

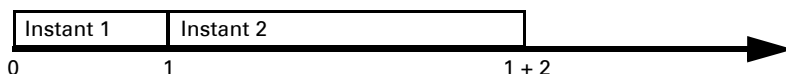
Actionnement brève (inférieure au temps 1) : Le moteur est positionné pas à pas ou arrêté.

Pression un peu plus longue (supérieure au temps 1 mais inférieure au temps 1+2) : Le moteur se déplace. Le moteur s'arrête dès qu'on relâche la touche.

Pression longue (relâchement après expiration du temps 1+2) : Le moteur se déplace automatiquement jusqu'à la position de fin de course. On peut arrêter le déplacement en appuyant brièvement sur la touche.

Abb. 1

Schéma des intervalles de temps en mode confort



Instant 0 : Actionne de la touche, début du temps 1

Relâcher avant l'écoulement du temps 1 : Pas (ou arrêt pendant le déplacement du moteur)

Instant 1 : Fin du temps 1, Début du temps 2, Commande de déplacement

Relâchement à l'issue du temps 1

mais avant l'issue du temps 2 : Stop

Relâcher avant l'écoulement du temps 1+2 : Déplacement en fin de course

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

Dispositif de l'homme mort :

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

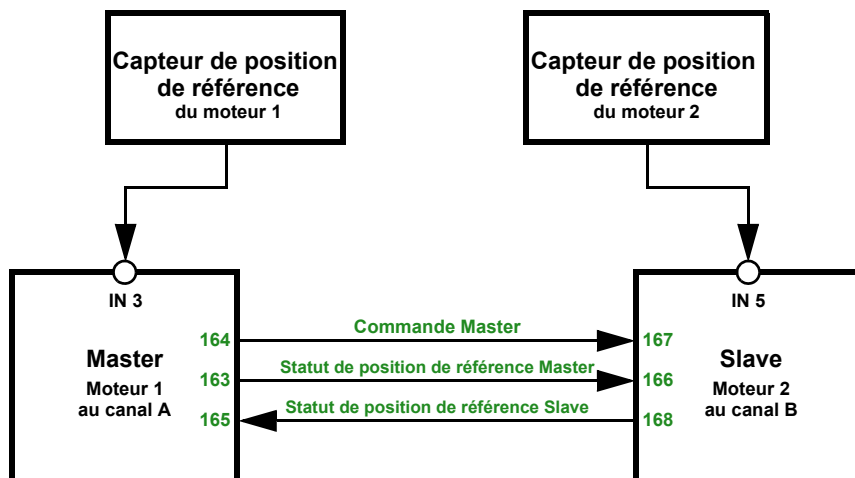
Mode de commande	Dispositif de l'homme mort
Comportement à l'appui de touche : Appui sur la touche = Commande de montée ou de descente Relâchement de la touche = Commande d'arrêt	

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

cf. *Limite de domaine de déplacement* au chapitre *Commande*, page 36. Les exemples et les numéros d'objet de communication se rapportent au verrouillage réciproque Master-Slave des moteurs à deux canaux de sortie A et B.

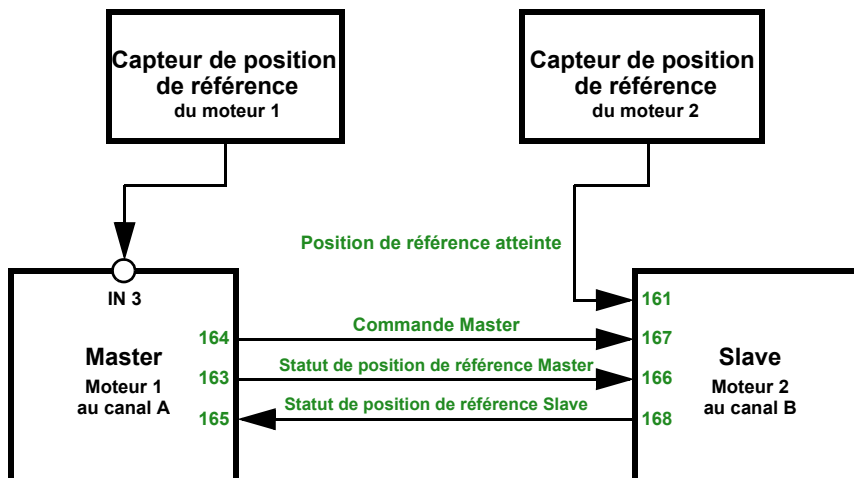
Le canal de moteur A est maître, capteur de position de référence à l'entrée 3 de l'actionneur,

Le canal de moteur B est asservi, capteur de position de référence à l'entrée 5 de l'actionneur :

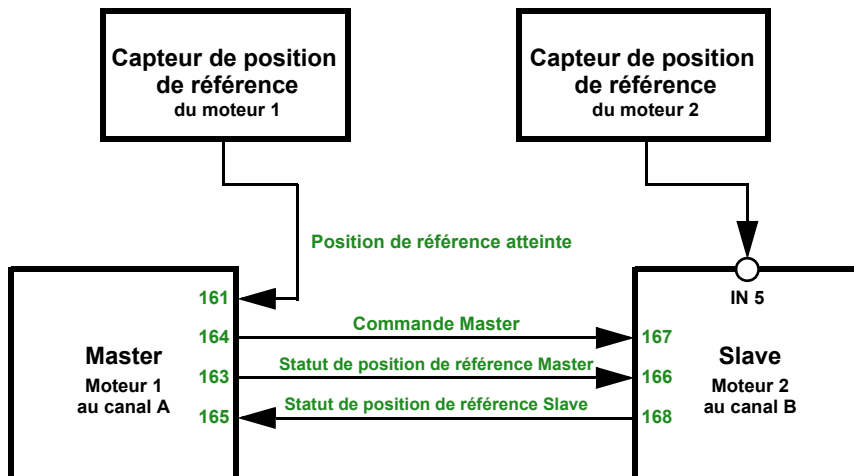


Le canal de moteur A est maître, capteur de position de référence à l'entrée 3 de l'actionneur,

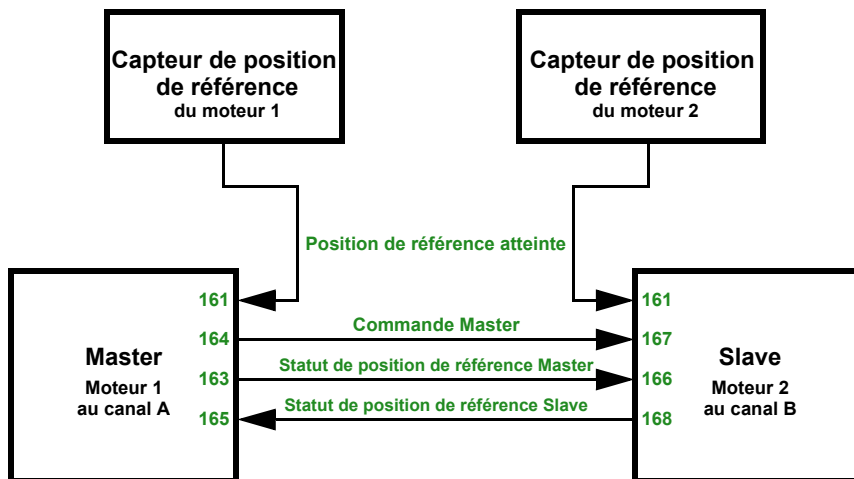
Le canal de moteur B est asservi, capteur de position de référence par bus :



Le canal de moteur A est maître, capteur de position de référence par bus,
Le canal de moteur B est asservi, capteur de position de référence à l'entrée 5 de l'actionneur :



**Le canal de moteur A est maître, capteur de position de référence par bus,
Le canal de moteur B est asservi, capteur de position de référence par bus :**



Des questions sur le produit ?

Vous pouvez joindre le service technique d'Elsner Elektronik au
Tél. +49 (0) 70 33 / 30 945-250 ou
service@elsner-elektronik.de

Nous avons besoin des informations suivantes pour traiter votre demande de service :

- Type d'appareil (désignation du modèle ou numéro d'article)
- Description du problème
- Numéro de série ou version du logiciel
- Source d'approvisionnement (revendeur/installateur qui a acheté l'appareil chez Elsner Elektronik)

En cas de questions sur les fonctions KNX :

- Version de l'application de l'appareil
- Version ETS utilisée pour le projet

elsner

Elsner Elektronik GmbH Technologie de la commande et de l'automatisation
Sohlengrund 16
75395 Ostelsheim
Allemagne

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