

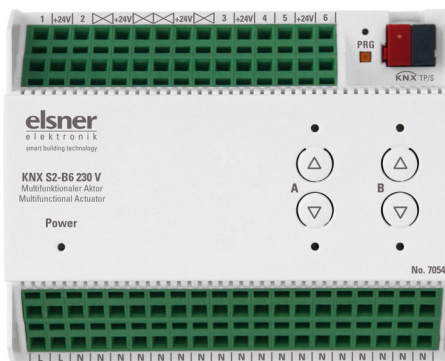
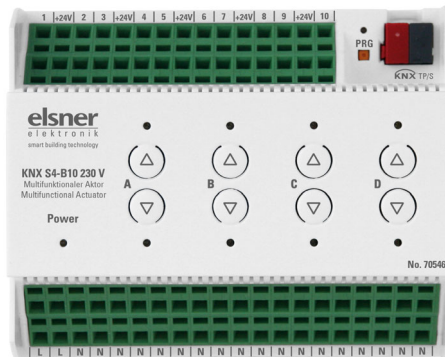


KNX S4-B10 230 V

KNX S2-B6 230 V

Actuadores multifunción

Números de artículo 70546 (KNX S4-B10 230 V), 70548 (KNX S2-B6 230 V)



1. Instrucciones de seguridad y de uso	5
1.1. Indicaciones de seguridad acerca de las funciones automáticas	5
2. Descripción	6
3. Puesta en funcionamiento	7
3.1. Direccionamiento del aparato en el bus	7
3.2. LEDs	7
3.2.1. Indicación del estado de funcionamiento mediante la red LED	7
3.2.2. Indicación del estado de funcionamiento mediante los LED de cabal	8
3.3. Supervisar las funciones de seguridad	8
4. Protocolo de transmisión	9
4.1. Lista de todos los objetos de comunicación	9
5. Ajuste de los parámetros	34
5.1. Ajustes generales	34
<i>Parámetro „Aceptar en la programación“</i>	<i>34</i>
5.1.1. Manejo local	34
5.2. Entradas	35
<i>Entrada como tecla de bus</i>	<i>36</i>
5.3. Salidas	40
5.3.1. Canal-configuraciones - accionamientos	40
5.3.1.1. Control (accionamientos)	43
<i>Bloqueos - objetos de bloqueo</i>	<i>48</i>
<i>Bloqueos - bloqueo de viento</i>	<i>48</i>
<i>Bloqueos - bloqueo de lluvia</i>	<i>50</i>
<i>Limitaciones de marcha</i>	<i>50</i>
5.3.1.2. Manual	51
5.3.1.3. Automático – externo	52
5.3.1.4. Automático - interno para el sombreado (accionamiento)	52
5.3.1.5. Automatismo para el ventana (accionamiento)	57
5.3.1.6. Escenas (accionamientos)	61
5.3.1.7. Entradas de teclas (accionamientos)	62
<i>Entrada como tecla de bus</i>	<i>62</i>
<i>Entrada como tecla de actor</i>	<i>62</i>
<i>Entrada como sensor de posición cero</i>	<i>63</i>
5.3.2. Canal-configuraciones - funciones de conmutación	63
5.3.2.1. Conexión (funciones de conmutación)	64
5.3.2.2. Retrasos de encendido/ apagado o conmutación de tiempo (funciones de conmutación)	64
5.3.2.3. Función de bloqueo (funciones de conmutación)	65
5.3.2.4. Imágenes (funciones de conmutación)	66
5.3.3. Entrada de tecla (funciones de conmutación)	66
<i>Entrada como tecla de bus</i>	<i>66</i>
<i>Entrada como tecla de actor</i>	<i>66</i>
<i>Entrada como sensor de posición cero</i>	<i>67</i>

6. Parte general	68
6.1. Canal de salida con accionamiento	68
6.1.1. Modos de control para el control del accionamiento	68
6.1.2. Posibilidades de conexión para sensores de posición cero	70
6.2. Canal de salida con función de conmutación	72
6.2.1. Nexo conexión - conexión temporizada - bloqueo	72

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

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

Legenda del manual



Advertencia de seguridad.



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

¡PELIGRO!

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

¡ADVERTENCIA!

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

¡PRECAUCIÓN!

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



¡ATENCIÓN!

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

ETS

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

1. Instrucciones de seguridad y de uso



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



¡PELIGRO!

¡Peligro de muerte por tensión eléctrica (tensión de red)!

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

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

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

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

1.1. Indicaciones de seguridad acerca de las funciones automáticas



¡ADVERTENCIA!

¡Riesgo de lesiones por movimientos automáticos de los componentes!

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

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

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

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

La información sobre la instalación, el mantenimiento, la eliminación, el alcance del suministro y los datos técnicos se encuentran en las instrucciones de instalación.

2. Descripción

Los **Actuadores KNX S4-B10 y KNX S2-B6 230 V** con control de fachada integrado posee salidas multifunción, pares de tecla y LEDs de control. En cada una de las salidas multifuncionales se puede conectar ya sea un accionamiento con control arriba/abajo (persianas, toldos, persianas enrollables, ventanas) o dos dispositivos conmutables (encendido/apagado con la luz y la ventilación). Los accionamientos y dispositivos conectados pueden manejarse directamente al actuador y mediante la tecla manual.

El automatismo puede especificarse en forma interna o externa. Internamente existe gran cantidad de posibilidades para bloqueos, cierres (por ej. master-slave) y determinaciones de prioridades (por ej. manual-automático). Las imágenes pueden guardarse y accionarse mediante el bus (control de imágenes con 16 imágenes por accionamiento).

Se puede utilizar las entradas binarias ya sea para el funcionamiento directo (por ej. pulsadores manuales) o como entrada de bus (o incluso por ej. mensajes de alarma). El comportamiento deseado puede determinarse exactamente mediante la selección de tiempos de reacción en modos estándar, confort u hombre muerto.

Funciones:

- **Salidas multifuncionales** para **cada accionamiento de 230 V** (sombreado, ventana) o para la conexión de dos **dispositivos conmutables** (luz, ventilador)
KNX S4-B10: 4 salidas | KNX S2-B6: 2 salidas
- Teclado con **4 pares de teclas** y estados LEDs
- **Entradas binarias** para el uso como pulsador manual o como tecla de bus con tensión variable (12...80 V DC, 12...240 V AC)
KNX S4-B10: 10 entradas | KNX S2-B6: 6 entradas
- **Medición automática de tiempo de ejecución** de los accionamientos para el posicionamiento (inclusive objeto de mensaje de interferencia)
- Notificación de posición (posición de desplazamiento en persianas también posición de láminas)
- Almacenador de posición (posición de desplazamiento) mediante el objeto de 1 bit (almacenamiento o accionamiento
p.ej mediante tecla)
- Control mediante **automatismo interno o externo**
- Control de sombreado **integrado** para cada salida de accionamiento (con **seguimiento de láminas** según la posición del sol en persianas)

- **Control de imágenes** para posición de desplazamiento con 16 imágenes por accionamiento (en persianas también posición de láminas)
- El cierre **mutuo** de ambos accionamientos con ayuda de sensor de posición cero evita colisiones por ej. de sombreado y ventana (master-slave)
- Los objetos de bloqueo y los mensajes de alarma tienen diferentes prioridades de modo que las funciones de seguridad siempre tienen prioridad (por ej. bloqueo de viento)
- Configuración de la prioridad del control manual o automático mediante tiempo u objeto de comunicación
- 5 objetos de seguridad para cada canal
- Limitación temporal (comando de marcha bloqueado) y 2 limitaciones de marcha

3. Puesta en funcionamiento

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

Tras la conexión a la tensión del bus, el dispositivo se encontrará durante aprox. 5 segundos en la fase de inicialización. Durante este tiempo, no se podrá recibir o enviar información a través del bus.

3.1. Direccionamiento del aparato en el bus

El dispositivo se suministra con la dirección individual 15.15.255. Esto se puede cambiar a través del ETS. Para ello hay un botón y un LED de control en el dispositivo.

3.2. LEDs

3.2.1. Indicación del estado de funcionamiento mediante la red LED

Comportamiento	Color	
Encendido	Verde	Funcionamiento normal. Conexión de bus/tensión de bus existente.
Intermitente	Verde	Funcionamiento normal. <i>No hay</i> conexión de bus/tensión de bus existente.
Encendido	Naranja	El dispositivo arranca o se programa mediante la ETS. No se realizan funciones automáticas.
Intermitente	Verde (encendido) Naranja (intermitente)	Modo de programación activado

3.2.2. Indicación del estado de funcionamiento mediante los LED de cabal

Comportamiento	LED	
Encendido	arriba	Accionamiento en posición final superior / aparato encendido.
Encendido	abajo	Accionamiento en posición final inferior / aparato encendido.
Intermitencia lenta	arriba	El accionamiento se mueve hacia arriba.
Intermitencia lenta	abajo	El accionamiento se mueve hacia abajo.
Intermitencia rápida	arriba	Accionamiento en posición final superior, bloqueo activo.
Intermitencia rápida	abajo	Accionamiento en posición final inferior, bloqueo activo.
Intermitencia rápida	ambos simultáneamente	Accionamiento en posición intermedia, bloqueo activo.
Apagado	ambos	Accionamiento en posición intermedia.
Intermitente	ambos de forma alternante	Error determinación automática de tiempo de funcionamiento. Si el accionamiento se puede mover, desplácelo manualmente hacia la posición final (replegar/desplegar o abrir/cerrar completamente) para reiniciar la determinación del tiempo de funcionamiento. Si el accionamiento no se puede mover, compruebe las conexiones.
"Luz de funcionamiento" sobre todos los LED	todos los canales	Se cargó una versión incorrecta de la aplicación. ¡Utilice la versión adecuada para el aparato!

3.3. Supervisar las funciones de seguridad

En dispositivos KNX con funciones de seguridad (por ej. bloqueo de viento o de lluvia) se debe disponer una supervisión cíclica de los objetos de seguridad. Lo óptimo es la relación 1:3 (ejemplo: si la estación meteorológica envía cada 5 minutos un valor, se debe ajustar el tiempo de supervisión en el actuador a 15 minutos).

4. Protocolo de transmisión

4.1. Lista de todos los objetos de comunicación

Abreviaturas:

C Comunicación

L Lectura

E Escritura

T Transmisión

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
1	Versión de software	Legible	L-C-	[217.1] DPT_Version	2 Bytes
50	Entrada 1 largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
51	Entrada 1 corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
52	Entrada 1 conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
53	Entrada 1 atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
54	Entrada 1 codificador 8 bit	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
55	Entrada 1 codificador de temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
56	Entrada 1 codificador de luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
57	Entrada 1 imagen	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
58	Entrada 1 objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
60	Entrada 2 largo	Entrada / Salida	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
61	Entrada 2 corto	Salida	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
62	Entrada 2 conmutar	Entrada / Salida	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
63	Entrada 2 atenuar de forma relativa	Entrada / Salida	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
64	Entrada 2 codificador 8 bit	Salida	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
65	Entrada 2 codificador de temperatura	Salida	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
66	Entrada 2 codificador de luminosidad	Salida	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
67	Entrada 2 imagen	Salida	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
68	Entrada 2 objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
100	Canal A - Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
101	Canal A - Manual largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
102	Canal A - Manual corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
103	Canal A - Posición de marcha manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
104	Canal A - Posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
105	Canal A - Automático largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
106	Canal A - Automático corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
107	Canal A - Posición de marcha automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
108	Canal A - Posición de láminas automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
109	Canal A - Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
110	Canal A - Objeto de bloqueo automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
111	Canal A - Posición de marcha actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
112	Canal A - Posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
113	Canal A - Objeto de estado	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
114	Canal A - Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
115	Canal A - Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
116	Canal A - Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
119	Canal A - Iniciar registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
120	Canal A - Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
121	Canal A - Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
124	Canal A - Obtener/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
125	Canal A - Objeto de bloqueo temperatura exterior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
126	Canal A - Valor de medición bloqueo temperatura exterior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
127	Canal A - Estado bloqueo temperatura exterior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
128	Canal A - Objeto de crepúsculo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
129	Canal A - Valor de medición crepúsculo	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
130	Canal A - Estado de crepúsculo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
131	Canal A - Control de hora	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
132	Canal A - Objeto desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
133	Canal A - Valor de medición desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
134	Canal A - Valor de consigna desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
135	Canal A - Estado desbloqueo temperatura interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
136	Canal A - Objeto de sombreado	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
137	Canal A - Luminosidad del sombreado valor de medición 1	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
138	Canal A - Luminosidad del sombreado valor de medición 2	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
139	Canal A - Luminosidad del sombreado valor de medición 3	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
140	Canal A - Umbral de sombreado	Entrada/ salida	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
141	Canal A - Umbral de sombreado 1 = + 0 = -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
142	Canal A - Umbral de sombreado +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
143	Canal A - Umbral de sombreado -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
144	Canal A - Estado de sombreado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
145	Canal A - Objeto de aprendizaje posición de sombreado	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
146	Canal A - Acimut	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
147	Canal A - Elevación	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
148	Canal A - Objeto de bloqueo suministro de aire frío	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
149	Canal A - Valor de medición temperatura exterior suministro de aire frío	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
150	Canal A - Estado bloqueo suministro de aire frío	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
151	Canal A - Ventilación obligatoria	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
152	Canal A - Objeto de bloqueo suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
153	Canal A - Valor de medición temperatura interior suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
154	Canal A - Valor de medición temperatura exterior suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
155	Canal A - Valor de consigna bloqueo suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
156	Canal A - Estado bloqueo suministro de aire cálido	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
157	Canal A - Objeto apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
158	Canal A - Valor de medición apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
159	Canal A - Valor de consigna apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
160	Canal A - Umbral apertura temperatura interior	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
161	Canal A - Umbral apertura temperatura interior 1 = +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
162	Canal A - Umbral apertura temperatura interior +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
163	Canal A - Umbral apertura temperatura interior -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
164	Canal A - Estado apertura temperatura interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
165	Canal A - Objeto apertura humedad interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
166	Canal A - Valor de medición apertura humedad interior	Entrada	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidit y	2 Bytes
167	Canal A - Estado apertura humedad interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
170	Canal A - Posición cero alcanzada	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
171	Canal A - Fallo del sensor de posición cero	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
172	Canal A - Estado posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
173	Canal A - Orden de posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
174	Canal A - Estado posición cero slave	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
175	Canal A - Estado posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
176	Canal A - Orden de posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
177	Canal A - Estado posición cero slave	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
178	Canal A - Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
179	Canal A - Objeto de fallo	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
180	Canal A - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
181	Canal A - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
182	Canal A - Bloqueo 1 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
183	Canal A - Bloqueo 1 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
184	Canal A - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
185	Canal A - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
186	Canal A - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
187	Canal A - Bloqueo 2 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
188	Canal A - Bloqueo 2 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
189	Canal A - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
190	Canal A - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
191	Canal A - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
192	Canal A - Bloqueo 3 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
193	Canal A - Bloqueo 3 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
194	Canal A - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
195	Canal A - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
196	Canal A - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
197	Canal A - Bloqueo 4 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
198	Canal A - Bloqueo 4 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
199	Canal A - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
200	Canal A - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
201	Canal A - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
202	Canal A - Bloqueo 5 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
203	Canal A - Bloqueo 5 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
204	Canal A - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
205	Canal A - Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
206	Canal A - Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
207	Canal A - Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
210	Canal A1 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
211	Canal A1 accionamiento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
212	Canal A1 Estado	Legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
213	Canal A1 Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
215	Canal A1 arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
216	Canal A1 arranque parada función de luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
217	Canal A1 conexión	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
218	Canal A1 - Activación Almacenamiento imágenes	Eingang	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
220	Canal A2 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
221	Canal A2 Mensaje	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
222	Canal A2 Estado	Legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
223	Canal A2 Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
225	Canal A2 arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
226	Canal A2 arranque parada función de luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
227	Canal A2 conexión	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
228	Canal A objeto de bloqueo manejo local	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
249	Canal A2 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
250- 258	Entrada 3 (véase entrada 1)				
260- 268	Entrada 4 (véase entrada 1)				
300	Canal B - Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
301	Canal B - Manual largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
302	Canal B - Manual corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
303	Canal B - Posición de marcha manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
304	Canal B - Posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
305	Canal B - Automático largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
306	Canal B - Automático corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
307	Canal B - Posición de marcha automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
308	Canal B - Posición de láminas automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
309	Canal B - Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
310	Canal B - Objeto de bloqueo automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
311	Canal B - Posición de marcha actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
312	Canal B - Posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
313	Canal B - Objeto de estado	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
314	Canal B - Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
315	Canal B - Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
316	Canal B - Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
319	Canal B - Iniciar registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
320	Canal B - Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
321	Canal B - Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
324	Canal B - Obtener/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
325	Canal B - Objeto de bloqueo temperatura exterior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
326	Canal B - Valor de medición bloqueo temperatura exterior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
327	Canal B - Estado bloqueo temperatura exterior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
328	Canal B - Objeto de crepúsculo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
329	Canal B - Valor de medición crepúsculo	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
330	Canal B - Estado de crepúsculo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
331	Canal B - Control de hora	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
332	Canal B - Objeto desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
333	Canal B - Valor de medición desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
334	Canal B - Valor de consigna desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
335	Canal B - Estado desbloqueo temperatura interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
336	Canal B - Objeto de sombreado	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
337	Canal B - Luminosidad del sombreado valor de medición 1	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
338	Canal B - Luminosidad del sombreado valor de medición 2	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
339	Canal B - Luminosidad del sombreado valor de medición 3	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
340	Canal B - Umbral de sombreado	Entrada/ salida	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
341	Canal B - Umbral de sombreado 1 = + 0 = -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
342	Canal B - Umbral de sombreado +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
343	Canal B - Umbral de sombreado -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
344	Canal B - Estado de sombreado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
345	Canal B - Objeto de aprendizaje posición de sombreado	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
346	Canal B - Acimut	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
347	Canal B - Elevación	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
348	Canal B - Objeto de bloqueo suministro de aire frío	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
349	Canal B - Valor de medición temperatura exterior suministro de aire frío	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
350	Canal B - Estado bloqueo suministro de aire frío	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
351	Canal B - Ventilación obligatoria	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
352	Canal B - Objeto de bloqueo suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
353	Canal B - Valor de medición temperatura interior suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
354	Canal B - Valor de medición temperatura exterior suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
355	Canal B - Valor de consigna bloqueo suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
356	Canal B - Estado bloqueo suministro de aire cálido	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
357	Canal B - Objeto apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
358	Canal B - Valor de medición apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
359	Canal B - Valor de consigna apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
360	Canal B - Umbral apertura temperatura interior	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
361	Canal B - Umbral apertura temperatura interior 1 = +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
362	Canal B - Umbral apertura temperatura interior +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
363	Canal B - Umbral apertura temperatura interior -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
364	Canal B - Estado apertura temperatura interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
365	Canal B - Objeto apertura humedad interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
366	Canal B - Valor de medición apertura humedad interior	Entrada	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidit y	2 Bytes
367	Canal B - Estado apertura humedad interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
370	Canal B - Posición cero alcanzada	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
371	Canal B - Fallo del sensor de posición cero	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
372	Canal B - Estado posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
373	Canal B - Orden posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
374	Canal B - Estado posición cero slave	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
375	Canal B - Estado posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
376	Canal B - Orden posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
377	Canal B - Estado posición cero slave	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
378	Canal B - Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
379	Canal B - Objeto de fallo	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
380	Canal B - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
381	Canal B - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
382	Canal B - Bloqueo 1 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
383	Canal B - Bloqueo 1 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
384	Canal B - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
385	Canal B - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
386	Canal B - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
387	Canal B - Bloqueo 2 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
388	Canal B - Bloqueo 2 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
389	Canal B - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
390	Canal B - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
391	Canal B - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
392	Canal B - Bloqueo 3 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
393	Canal B - Bloqueo 3 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
394	Canal B - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
395	Canal B - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
396	Canal B - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
397	Canal B - Bloqueo 4 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
398	Canal B - Bloqueo 4 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
399	Canal B - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
400	Canal B - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
401	Canal B - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
402	Canal B - Bloqueo 5 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
403	Canal B - Bloqueo 5 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
404	Canal B - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
405	Canal B - Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
406	Canal B - Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
407	Canal B - Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
410	Canal B1 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
411	Canal B1 Mensaje	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
412	Canal B1 Estado	Legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
413	Canal B1 Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
415	Canal B1 arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
416	Canal B1 arranque parada función de luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
417	Canal B1 conmutar	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
418	Canal B1 - Activación Almacenamiento imágenes	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
420	Canal B2 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
421	Canal B2 Mensaje	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
422	Canal B2 Estado	Legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
423	Canal B2 Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
425	Canal B2 arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
426	Canal B2 arranque parada función de luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
427	Canal B2 Conexión	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
428	Canal B2 - Activación Almacenamiento imágenes	Eingang	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
449	Canal B objeto de bloqueo manejo local	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
450- 458	Entrada 5 (véase entrada 1)				
460- 468	Entrada 6 (véase entrada 1)				
Sólo KNX S4-B10					
500	Canal C - Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
501	Canal C - Manual largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
502	Canal C - Manual corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
503	Canal C - Posición de marcha manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
504	Canal C - Posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
505	Canal C - Automático largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
506	Canal C - Automático corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
507	Canal C - Posición de marcha automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
508	Canal C - Posición de láminas automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
509	Canal C - Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
510	Canal C - Objeto de bloqueo automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
511	Canal C - Posición de marcha actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
512	Canal C - Posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
513	Canal C - Objeto de estado	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
514	Canal C - Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
515	Canal C - Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
516	Canal C - Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
519	Canal C - Iniciar registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
520	Canal C - Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
521	Canal C - Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
524	Canal C - Obtener/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
525	Canal C - Objeto de bloqueo temperatura exterior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
526	Canal C - Valor de medición bloqueo temperatura exterior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
527	Canal C - Estado bloqueo temperatura exterior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
528	Canal C - Objeto de crepúsculo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
529	Canal C - Valor de medición crepúsculo	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
530	Canal C - Estado de crepúsculo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
531	Canal C - Control de hora	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
532	Canal C - Objeto de desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
533	Canal C - Valor de medición desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
534	Canal C - Valor de consigna desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
535	Canal C - Estado desbloqueo temperatura interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
536	Canal C - Sombreado de objeto	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
537	Canal C - Luminosidad del sombreado valor de medición 1	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
538	Canal C - Luminosidad del sombreado valor de medición 2	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
539	Canal C - Luminosidad del sombreado valor de medición 3	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
540	Canal C - Umbral de sombreado	Entrada/ salida	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
541	Canal C - Umbral de sombreado 1 = + 0 = -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
542	Canal C - Umbral de sombreado +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
543	Canal C - Umbral de sombreado -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
544	Canal C - Estado de sombreado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
545	Canal C - Objeto de aprendizaje posición de sombreado	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
546	Canal C - Acimut	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
547	Canal C - Elevación	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
548	Canal C - Objeto de bloqueo suministro de aire frío	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
549	Canal C - Valor de medición temperatura exterior suministro de aire frío	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
550	Canal C - Estado bloqueo suministro de aire frío	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
551	Canal C - Ventilación obligatoria	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
552	Canal C - Objeto de bloqueo suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
553	Canal C - Valor de medición temperatura interior suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
554	Canal C - Valor de medición temperatura exterior suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
555	Canal C - Valor de consigna bloqueo suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
556	Canal C - Estado bloqueo suministro de aire cálido	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
557	Canal C - Objeto apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
558	Canal C - Valor de medición apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
559	Canal C - Valor de consigna apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
560	Canal C - Umbral apertura temperatura interior	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
561	Canal C - Umbral apertura temperatura interior 1 = +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
562	Canal C - Umbral apertura temperatura interior +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
563	Canal C - Umbral apertura temperatura interior -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
564	Canal C - Estado apertura temperatura interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
565	Canal C - Objeto apertura humedad interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
566	Canal C - Valor de medición apertura humedad interior	Entrada	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidit y	2 Bytes
567	Canal C - Estado apertura humedad interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
570	Canal C - Posición cero alcanzada	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
571	Canal C - Fallo del sensor de posición cero	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
572	Canal C - Estado posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
573	Canal C - Orden posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
574	Canal C - Estado posición cero slave	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
575	Canal C - Estado posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
576	Canal C - Orden posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
577	Canal C - Estado posición cero slave	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
578	Canal C - Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
579	Canal C - Objeto de fallo	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
580	Canal C - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
581	Canal C - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
582	Canal C - Bloqueo 1 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
583	Canal C - Bloqueo 1 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
584	Canal C - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
585	Canal C - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
586	Canal C - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
587	Canal C - Bloqueo 2 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
588	Canal C - Bloqueo 2 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
589	Canal C - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
590	Canal C - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
591	Canal C - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
592	Canal C - Bloqueo 3 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
593	Canal C - Bloqueo 3 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
594	Canal C - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
595	Canal C - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
596	Canal C - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
597	Canal C - Bloqueo 4 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
598	Canal C - Bloqueo 4 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
599	Canal C - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
600	Canal C - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
601	Canal C - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
602	Canal C - Bloqueo 5 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
603	Canal C - Bloqueo 5 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
604	Canal C - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
605	Canal C - Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
606	Canal C - Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
607	Canal C - Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
610	Canal C2 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
611	Canal C2 Mensaje	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
612	Canal C2 Estado	Legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
613	Canal C2 Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
615	Canal C2 arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
616	Canal C2 arranque parada función de luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
617	Canal C2 conmutar	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
618	Canal C1 - Activación Almacenamiento imágenes	Eingang	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
620	Canal C2 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
621	Canal C2 Mensaje	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
622	Canal C2 Estado	Legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
623	Canal C2 Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
625	Canal C2 arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
626	Canal C2 arranque parada función de luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
627	Canal C2 Conexión	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
628	Canal C2 - Activación Almacenamiento imágenes	Eingang	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
Todos los modelos					
649	Canal C objeto de bloqueo manejo local	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
Sólo KNX S4-B10					
650-658	Entrada 7 (véase entrada 1)				
660-668	Entrada 8 (véase entrada 1)				
700	Canal D - Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
701	Canal D - Manual largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
702	Canal D - Manual corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
703	Canal D - Posición de marcha manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
704	Canal D - Posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
705	Canal D - Automático largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
706	Canal D - Automático corto	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
707	Canal D - Posición de marcha automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
708	Canal D - Posición de láminas automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
709	Canal D - Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
710	Canal D - Objeto de bloqueo automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
711	Canal D - Posición de marcha actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
712	Canal D - Posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
713	Canal D - Objeto de estado	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
714	Canal D - Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
715	Canal D - Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
716	Canal D - Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
719	Canal D - Iniciar registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
720	Canal D - Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
721	Canal D - Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
724	Canal D - Obtener/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
725	Canal D - Objeto de bloqueo temperatura exterior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
726	Canal D - Valor de medición bloqueo temperatura exterior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
727	Canal D - Estado bloqueo temperatura exterior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
728	Canal D - Objeto de crepúsculo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
729	Canal D - Valor de medición crepúsculo	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
730	Canal D - Estado de crepúsculo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
731	Canal D - Control de hora	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
732	Canal D - Objeto de desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
733	Canal D - Valor de medición desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
734	Canal D - Valor de consigna desbloqueo temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
735	Canal D - Estado desbloqueo temperatura interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
736	Canal D - Objeto de sombreado	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
737	Canal D - Luminosidad del sombreado valor de medición 1	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
738	Canal D - Luminosidad del sombreado valor de medición 2	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
739	Canal D - Luminosidad del sombreado valor de medición 3	Entrada	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
740	Canal D - Umbral de sombreado	Entrada/ salida	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
741	Canal D - Umbral de sombreado 1 = + 0 = -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
742	Canal D - Umbral de sombreado +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
743	Canal D - Umbral de sombreado -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
744	Canal D - Estado de sombreado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
745	Canal D - Objeto de aprendizaje posición de sombreado	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
746	Canal D - Acimut	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
747	Canal D - Elevación	Entrada	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
748	Canal D - Objeto de bloqueo suministro de aire frío	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
749	Canal D - Valor de medición temperatura exterior suministro de aire frío	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
750	Canal D - Estado bloqueo suministro de aire frío	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
751	Canal D - Ventilación obligatoria	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
752	Canal D - Objeto de bloqueo suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
753	Canal D - Valor de medición temperatura interior suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
754	Canal D - Valor de medición temperatura exterior suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
755	Canal D - Valor de consigna bloqueo suministro de aire cálido	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
756	Canal D - Estado bloqueo suministro de aire cálido	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
757	Canal D - Objeto apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
758	Canal D - Valor de medición apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
759	Canal D - Valor de consigna apertura temperatura interior	Entrada	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
760	Canal D - Umbral apertura temperatura interior	Entrada/ salida	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
761	Canal D - Umbral apertura temperatura interior 1 = +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
762	Canal D - Umbral apertura temperatura interior +	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
763	Canal D - Umbral apertura temperatura interior -	Entrada	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
764	Canal D - Estado apertura temperatura interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
765	Canal D - Objeto apertura humedad interior	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
766	Canal D - Valor de medición apertura humedad interior	Entrada	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidit y	2 Bytes
767	Canal D - Estado apertura humedad interior	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
770	Canal D - Posición cero alcanzada	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
771	Canal D - Fallo del sensor de posición cero	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
772	Canal D - Estado posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
773	Canal D - Orden posición cero master	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
774	Canal D - Estado posición cero slave	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
775	Canal D - Estado posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
776	Canal D - Orden posición cero master	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
777	Canal D - Estado posición cero slave	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
778	Canal D - Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
779	Canal D - Objeto de fallo	Salida	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
780	Canal D - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
781	Canal D - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
782	Canal D - Bloqueo 1 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
783	Canal D - Bloqueo 1 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
784	Canal D - Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
785	Canal D - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
786	Canal D - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
787	Canal D - Bloqueo 2 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
788	Canal D - Bloqueo 2 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
789	Canal D - Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
790	Canal D - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
791	Canal D - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
792	Canal D - Bloqueo 3 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
793	Canal D - Bloqueo 3 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
794	Canal D - Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
795	Canal D - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
796	Canal D - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
797	Canal D - Bloqueo 4 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
798	Canal D - Bloqueo 4 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
799	Canal D - Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
800	Canal D - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
801	Canal D - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
802	Canal D - Bloqueo 5 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
803	Canal D - Bloqueo 5 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
804	Canal D - Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
805	Canal D - Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
806	Canal D - Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
807	Canal D - Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
810	Canal D1 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
811	Canal D1 notificación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
812	Canal D1 estado	Legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
813	Canal D1 objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
815	Canal D1 arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
816	Canal D1 arranque parada función de luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
817	Canal D1 conexión	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
818	Canal D1 - Activación Almacenamiento imágenes	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
820	Canal D2 conmutar	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
821	Canal D2 notificación	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
822	Canal D2 estado	Legible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
823	Canal D2 objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
825	Canal D2 arranque función de luz de escalera	Entrada	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de punto de datos (DPT)	Tamañ o
826	Canal D2 arranque parada función de luz de escalera	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
827	Canal D2 conexión	Entrada	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
828	Canal D2 - Activación Almacenamiento imágenes	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
Todos los modelos					
849	Canal D objeto de bloqueo manejo local	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
Sólo KNX S4-B10					
850- 858	Entrada 9 (véase entrada 1)				
860- 868	Entrada 10 (véase entrada 1)				

5. Ajuste de los parámetros

Los preajustes de los parámetros están marcados con un subrayado.

5.1. Ajustes generales

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

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

Parámetro „Aceptar en la programación“

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

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

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

5.1.1. Manejo local

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

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

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

5.2. Entradas

Ajuste aquí los parámetros para las entradas 1 y 2. Las otras entradas están previstas de forma estándar para el manejo de los dispositivos en las salidas (canal A-D) por lo que se parametrizan directamente en los ajustes de los canales de salida (véase *Entradas de teclas (accionamientos)*, página 62 o *Entrada de tecla (funciones de conmutación)*, página 66).

Possibilidades de configuración para cada entrada:

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

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

Usar entrada 7 y 8	véase parametrización canal C-entradas de teclas
Usar entrada 9 y 10	véase parametrización canal D-entradas de teclas

Entrada como tecla de bus

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

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

Entrada como conmutador:

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

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

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

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

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

Entrada como conmutador:

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

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

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

Usar objeto de bloqueo	No • Sí

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

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

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

*Podrá encontrar una descripción detallada de las posibilidades de configuración para cada modo de control en el capítulo *Modos de control para el control del accionamiento*, página 68.

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

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

Entrada como atenuador:

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

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

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

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

Entrada como codificador de 8 bit:

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

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

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

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

Entrada como codificador de temperatura:

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

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

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

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

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

Entrada como codificador de luminosidad:

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

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

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

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

Entrada hacia el control de imágenes:

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

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

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

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

5.3. Salidas

Indique acá qué se conecta en cada canales de salida.

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

Luego aparecen las posibilidades de configuración para cada salida:

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

- Especificaciones generales para el accionamiento conectado (véase *Canal-configuraciones - accionamientos*, página 40)
- Funciones de control: Delimitación de área de desplazamiento, bloqueos, clase de automatismo (véase *Control (accionamientos)*, página 43)
- Funciones de automatismo: El automatismo puede especificarse en forma interna o externa (véase *Limitaciones de marcha*, página 50 o *Automatismo para el ventana (accionamiento)*, página 57)
- Imágenes: Posiciones de desplazamiento (véase *Escenas (accionamientos)*, página 61)
- Entradas de teclas: Configuración como tecla de actor, tecla de bus o para el sensor de posición cero (véase *Entradas de teclas (accionamientos)*, página 62)

Configuraciones de las funciones de conmutación

(Los canales se dividen en dos interruptores A1|A2, B1|B2, C1|C2, D1|D2):

- Especificaciones generales para la función de conmutación (véase *Canal-configuraciones - funciones de conmutación*, página 63)
- Conexión de diferentes objetos de comunicación (véase *Conexión (funciones de conmutación)*, página 64)
- Retrasos de encendido/ apagado o conmutación de tiempo (véase *Retrasos de encendido/ apagado o conmutación de tiempo (funciones de conmutación)*, página 64)
- Función de bloqueo (véase *Función de bloqueo (funciones de conmutación)*, página 65)
- Entrada de tecla: Configuración como tecla de actor o tecla de bus (véase *Entrada de tecla (funciones de conmutación)*, página 66)

5.3.1. Canal-configuraciones - accionamientos

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

Sentido de marcha:

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

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

Tiempo de ejecución:

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

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

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

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

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

en caso de movimiento con cambio de dirección en 10 ms (solo con indicación manual)	<u>0</u> ... 600
con movimiento de láminas desde todas las demás posiciones, en 10 ms (solo con indicación manual)	<u>0</u> ... 600

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

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

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

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

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

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

Tiempo de pausa:

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

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

Desplazamiento de referencia:

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

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

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

Viraje de celosías:*(sólo para las persianas)*

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

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

Objeto de estado y posición de accionamiento:

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

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

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

Imágenes:

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

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

Véase *Escenas (accionamientos)*, página 61.

5.3.1.1. Control (accionamientos)

Configure acá el comportamiento del accionamiento.

Límites en el área de desplazamiento:

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

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

de su sensor de posición cero mediante el bus (véase gráficos en el capítulo *posibilidades de conexión para sensores de posición cero* en la parte general).

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

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

Un ejemplo:

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

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



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

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

Sin delimitación de área de desplazamiento:

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

Con delimitación de área de desplazamiento:

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

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

Actuador como master:

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

Actuador como Slave:

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

Dirección del desplazamiento de referencia:

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

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

Objetos de bloqueo:

El canal de salida puede bloquearse con la lluvia, viento u otros sucesos. Sin embargo ya se puede manejar a mano. Los bloqueos y la supervisión se configuran primero acá. Para la configuración de cada bloqueo aparecen a continuación opciones de menú separados "bloqueo X" (véase capítulo *Bloqueos - objetos de bloqueo*, página 48, *Bloqueos - bloqueo de viento*, página 48 y *Bloqueos - bloqueo de lluvia*, página 50).

Las prioridades de los objetos de bloqueo corresponden a la secuencia mencionada (el bloqueo 1 tiene la mayor prioridad, el bloqueo 5 la mínima).

Usar bloqueo 1 (alta prioridad)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Usar bloqueo 2	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Usar bloqueo 3	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Usar bloqueo 4	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Usar bloqueo 5 (prioridad baja)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • sí, con objeto de bloqueo • sí, como bloqueo de viento • sí, como bloqueo de lluvia
Tiene prioridad	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Bloqueo 5 ante manual</u> • <u>Manual ante bloqueo 5</u>
Usar supervisión de los objetos de bloqueo	<u>No</u> • <u>Sí</u>
Período de supervisión para objetos de bloqueo (sólo si se utiliza supervisión de los objetos de bloqueo)	5s... • 2 h; <u>5 min</u>
Procedimiento en caso de no recibir el objeto de bloqueo (sólo si se utiliza supervisión de los objetos de bloqueo)	<ul style="list-style-type: none"> • No hay acción • Parada • Orden de subir • Orden de bajar (persiana/persiana enrollada) • Orden de entrada • Orden de salida (Toldo) • Orden de cerrar • Orden de abrir (Ventanas)

Utilizar limitación de marcha 1/2:

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

Limitación temporal (para persianas):

Con la limitación temporal activa, tan solo es posible activar manualmente las órdenes breves de desplazamiento. Si al mismo tiempo se activa la función "Permitir comandos de paso solo para el ajuste de las láminas" (véase *Canal-configuraciones - acciona-*

mientos, página 40), sigue siendo posible ajustar las láminas manualmente, pero ya no se puede ajustar la posición de marcha de las persianas.

La limitación está activa con el valor de objeto 1.

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

Reseteo automático:

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

Manual cambia a automático después de	<ul style="list-style-type: none"> • Transcurso de un tiempo de espera • Recepción de un objeto • El transcurso de un tiempo de espera o la recepción de un objeto
Tiempo de espera en min (cuando se ha seleccionado "transcurso de un tiempo de espera")	1...255; <u>20</u>
Cambio a automático en valor de objeto (cuando se ha seleccionado "recepción de un objeto")	0 • <u>1</u> • 0 ó 1

Objeto de bloqueo automatización:

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

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

Utilizar objeto de bloqueo automatismo	<u>no</u> • Sí
Modo de funcionamiento después de volver la tensión	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Automatismo</u> • Manual
Envía objeto de estado	<ul style="list-style-type: none"> • <u>1 en automático 0 en manual</u> • 0 en automático 1 en manual
Retraso de envío de la salida de estado Automático o manual en 0,1 s	<u>0</u> ...50

Clase de automatismo:

El automatismo para el accionamiento conectado puede especificarse externamente, sin embargo todas las configuraciones pueden configurarse también internamente. Si se selecciona "automatismo interno" aparece una opción del menú separada "automatismo" (véase capítulo *Limitaciones de marcha*, página 50 o *Automatismo para el ventana (accionamiento)*, página 57).

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

Bloqueos - objetos de bloqueo

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

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

Bloqueos - bloqueo de viento

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

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

Objeto de entrada de 1 bit:

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

Bloqueos - bloqueo de lluvia

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

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

Limitaciones de marcha

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

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

Con la posición de marcha limitada:

Tipo de limitación	• posición de marcha
Permitir el desplazamiento en las posiciones comprendidas	

entre (en %)	<u>0</u> ...100
y (en %)	0... <u>100</u>

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

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

5.3.1.2. Manual

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Las posiciones almacenadas pueden modificarse a través del objeto de aprendizaje. El objeto de aprendizaje garantiza que la posición actual se almacene en la memoria. Se

pueden adoptar todos los parámetros (altura y lama en el caso de las persianas) o sólo los parámetros modificados (véase *Entrada como tecla de bus*, página 36).

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

5.3.1.3. Automático – externo

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

5.3.1.4. Automático - interno para el sombreado (accionamiento)

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

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

Bloqueo de temperatura exterior:

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

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

Objeto de entrada de 1 bit:

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

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

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

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

Control de crepúsculo/de tiempo:

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

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

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

Liberación de temperatura interna:

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

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

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

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

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

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

El sombreado se permite cuando

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

y se bloquea,

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

Automatismo de sombreado:

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

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

Luminosidad:

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

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

Objeto de entrada de 1 x 1 bit:

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

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

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

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

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

Valor límite por parámetro:

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

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

Valor límite por objeto de comunicación:

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

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

Posición del sol:

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

Definición de posición del sol mediante valores:

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

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

Definición de posición del sol mediante direcciones del cielo:

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

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

Posición de celosías y desplazamiento (en persianas):

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

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

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

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

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

Las celosías deben seguir la elevación:

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

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

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

Posición de desplazamiento (en toldos y persianas arrollables):

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

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

5.3.1.5. Automatismo para el ventana (accionamiento)

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

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

Bloqueo de aire de entrada frío:

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

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

Objeto de entrada de 1 bit:

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

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

La ventilación se permite cuando el valor de medición es mayor que el valor límite + histéresis

y se bloquea, el valor de medición es menor o igual al valor límite.

Ventilación forzosa:

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

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

Bloqueo de aire de entrada caliente:

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

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

Objeto de entrada de 1 bit:

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

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

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

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

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

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

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

Abrir según temperatura/humedad:

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

Temperatura interior:

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

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

Objeto de entrada de 1 bit:

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

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

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

Valor límite por parámetro:

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

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

Valor límite por objeto de comunicación:

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

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

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

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

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

Humedad de aire interior:

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

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

Objeto de entrada de 1 bit:

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

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

Apertura de ventana:

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

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

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

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

5.3.1.6. Escenas (accionamientos)

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

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

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

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

Active una de las escenas guardadas.

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

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

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

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

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

5.3.1.7. Entradas de teclas (accionamientos)

De forma estándar, las entradas a partir de la 3 están previstas para el manejo de los dispositivos en las salidas (canales) y, por ese motivo, se parametrizarán directamente al ajustar los canales de salida.

Se las puede usar como tecla de actor o tecla de bus, las entradas 3, 5, 7 y 9 pueden usarse en accionamientos conectados en forma *alternativa* para sensores de posición cero.

Tipo de funcionamiento	
Usar entrada 3 / 5 / 7 / 9	<ul style="list-style-type: none"> • No • como tecla de bus • <u>como tecla de actor</u> • como sensor de posición cero
Usar entrada 4 / 6 / 8 / 10	<ul style="list-style-type: none"> • No • como tecla de bus • <u>como tecla de actor</u>

Entrada como tecla de bus

Las configuraciones corresponden a la entrada 1/2 (véase *Entrada como tecla de bus*, página 36).

Entrada como tecla de actor

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

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

*Podrá encontrar una descripción detallada de las posibilidades de configuración para cada modo de control en el capítulo *Modos de control para el control del accionamiento*, página 68 en la parte general.

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

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

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

Entrada como sensor de posición cero

El sensor de posición cero se utiliza para los límites de área de desplazamiento de cada accionamiento (véase *Canal-configuraciones - accionamientos*, página 40). En caso de sensor de posición cero averiado se puede enviar un mensaje de falla al bus.

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

5.3.2. Canal-configuraciones - funciones de conmutación

Si en el canal de salida se ha conectado dos dispositivos conmutables, aparecen dos canales separados (por ej. "canal A1 - función de conmutación" y "canal A2 - función de conmutación"). En primer lugar configure las especificaciones generales para el dispositivo conectado y active en caso de necesidad, conexiones, funciones de tiempo y objetos de bloqueo. En el capítulo *Nexo conexión - conexión temporizada - bloqueo*, página 72 encontrará un gráfico al respecto.

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

Procedimiento al retornar la tensión del bus	<ul style="list-style-type: none"> • <u>como antes de la caída de la tensión del bus</u> sin modificación • abierto • cerrado
Procedimiento después de resetear y descargar ETS	<ul style="list-style-type: none"> • <u>abierto</u> • cerrado
Utilizar objeto de estado	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • como objeto de mensaje activo • como objeto de estado pasivo
Usar función de conexión (véase <i>Conexión (funciones de conmutación)</i> , página 64)	<u>no</u> • Sí
Usar función de tiempo (véase <i>Retrasos de encendido/ apagado o conmutación de tiempo (funciones de conmutación)</i> , página 64)	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no</u> • como retraso de conexión • como retraso de desconexión • como retraso de conexión y desconexión • como interruptor de luz de escalera
Usar objeto de bloqueo	<u>no</u> • Sí
Usar escenas	<u>no</u> • Sí

5.3.2.1. Conexión (funciones de conmutación)

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

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

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

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

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

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

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

Retraso de encendido

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

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

Retraso de apagado

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

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

Interruptor de tiempo de luz de escalera

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

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

5.3.2.3. Función de bloqueo (funciones de conmutación)

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

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

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

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

5.3.2.4. Imágenes (funciones de conmutación)

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

Puede guardar diferentes posiciones de desplazamiento para cada accionamiento como imágenes y activarlas mediante el bus. Por accionamiento se encuentran disponibles 16 imágenes.

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

Puede asignarle un propio número de imagen a cada imagen activada, independientemente del número interno del actuador.

Número de imagen	<u>0</u> ...127
Estado de conmutación	• <u>activo</u> • inactivo

5.3.3. Entrada de tecla (funciones de conmutación)

Las entradas 3 a 10 están previstas de forma estándar para el manejo de los dispositivos en las salidas (canal A-D) por lo que se parametrizan directamente en los ajustes de los canales de salida. Se las puede utilizar como tecla de actor o tecla de bus.

Tipo de funcionamiento	
Usar entrada 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8 / 9 / 10	• No • Como tecla de bus • <u>Como tecla de actor</u>

Entrada como tecla de bus

Las configuraciones corresponden a la entrada 1/2 (véase *Entrada como tecla de bus*, página 36).

Entrada como tecla de actor

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

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

*Podrá encontrar una descripción detallada de las posibilidades de configuración para cada modo de control en el capítulo *Modos de control para el control del accionamiento*, página 68 en la parte general.

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

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

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

Entrada como sensor de posición cero

El sensor de posición cero se utiliza para los límites de área de desplazamiento de cada accionamiento (véase *Canal-configuraciones - accionamientos*, página 40). En caso de sensor de posición cero averiado se puede enviar un mensaje de falla al bus.

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

6. Parte general

6.1. Canal de salida con accionamiento

6.1.1. Modos de control para el control del accionamiento

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

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

Estándar:

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

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

Estándar invertido:

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

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

Modo confort:

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

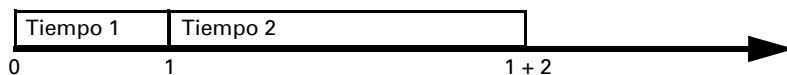
Pulsación breve (más breve que el intervalo de tiempo 1): El accionamiento avanza paso a paso de forma gradual o se detiene.

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

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

Abb. 1

Esquema de los intervalos de tiempo del modo confort



Momento 0:	Pulsando la tecla, arranque de tiempo 1
Soltando después de transcurso de tiempo 1:	Paso (o detiene el accionamiento que se encuentra en desplazamiento)
Momento 1:	Fin de tiempo 1, arranque de tiempo 2, Orden de desplazamiento
Soltando después del transcurso de tiempo 1 pero antes del transcurso del tiempo 2:	parada
Soltando después de transcurso de tiempo 1+2:	Se desplaza a la posición final

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

Conmutación hombre muerto:

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

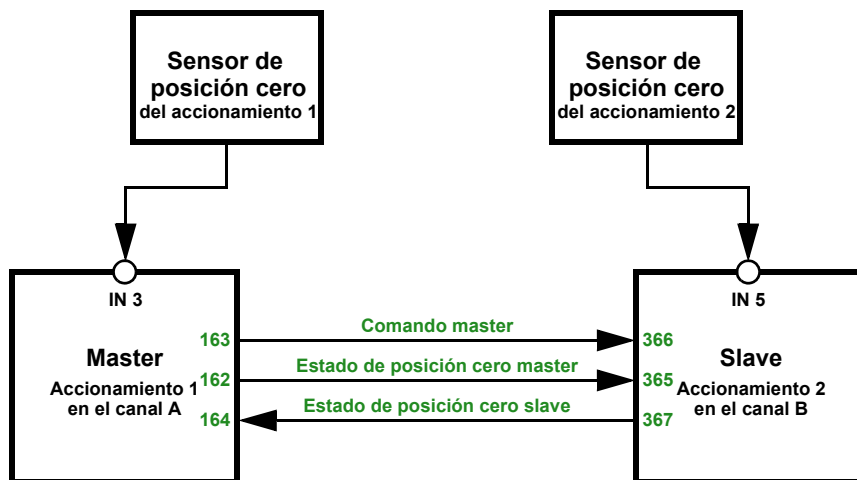
Modo de control	conmutación hombre muerto
Procedimiento para la activación de los pulsadores: Presionar la tecla = orden de subir o bajar Soltar la tecla = orden de parada	

6.1.2. Posibilidades de conexión para sensores de posición cero

Véase también apartado *Límites en el área de desplazamiento* en el capítulo *Control (accionamientos)*, página 43. Los ejemplos y los números de los objetos de comunicación se refieren al cierre mutuo master-slave de los accionamientos en el canal de salida A y canal B.

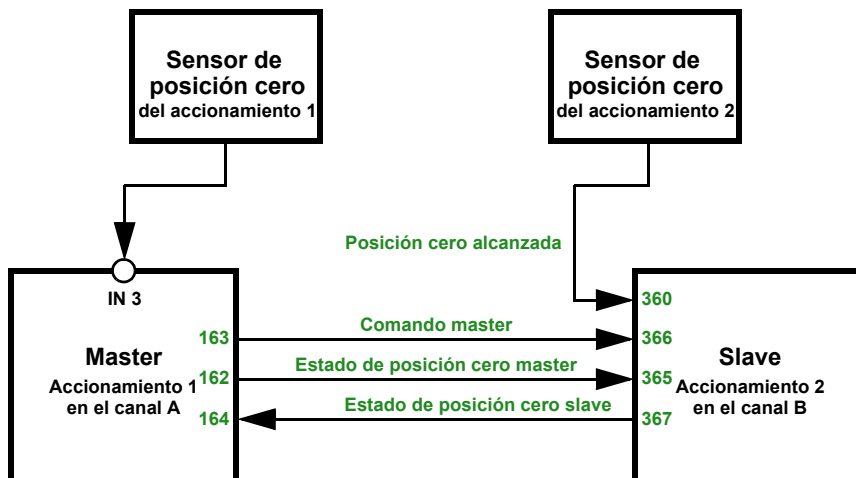
Canal de accionamiento A es master, sensor de posición cero en la entrada 3 del actor.

Canal de accionamiento B es slave, sensor de posición cero en la entrada 5 del actor:



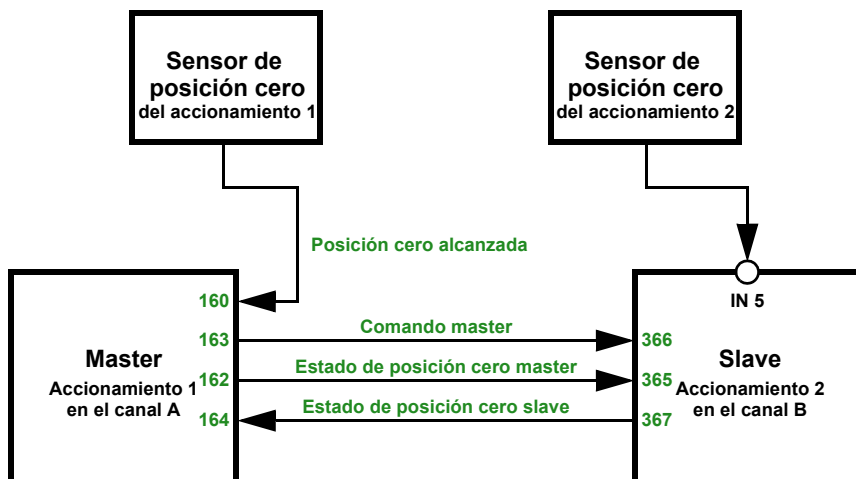
Canal de accionamiento A es master, sensor de posición cero en la entrada 3 del actor.

Canal de accionamiento B es slave, sensor de posición cero mediante el bus:



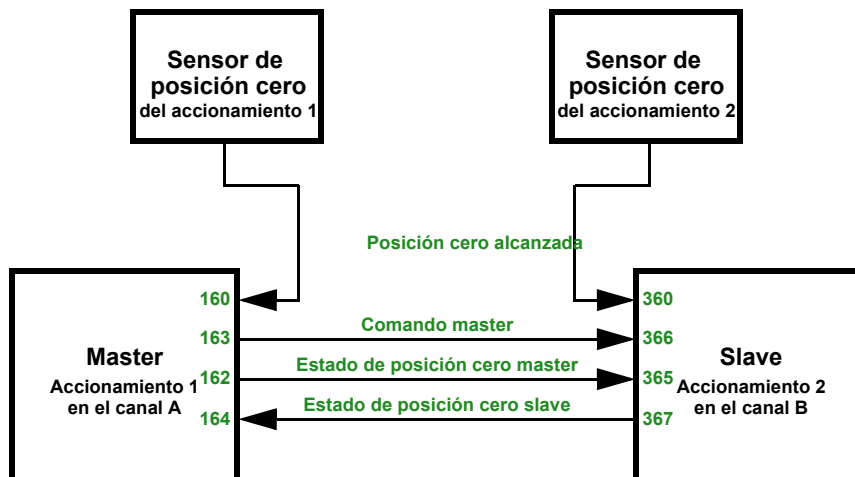
Canal de accionamiento A es master, sensor de posición cero mediante el bus,

Canal de accionamiento B es slave, sensor de posición cero en la entrada 5 del actor:



Canal de accionamiento A es master, sensor de posición cero mediante el bus,

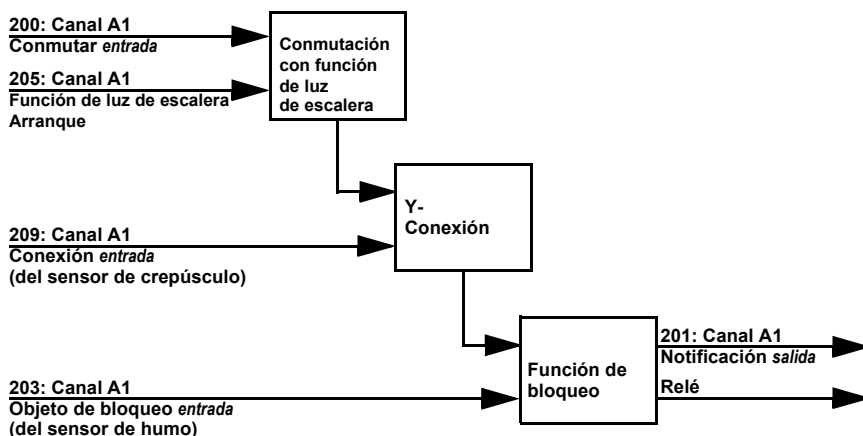
Canal de accionamiento B es slave, sensor de posición cero mediante el bus:



6.2. Canal de salida con función de conmutación

6.2.1. Nexo conexión - conexión temporizada - bloqueo

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



Al conmutar mediante el objeto de comunicación "conmutar canal A1" (200) la luz se enciende o apaga en forma normal. Al conmutar mediante el objeto "Canal A1 arranque de función de luz de escalera" (205) se activa la función temporal de luz de escalera. La función temporal tiene prioridad, es decir, se sobrescribe el estado desencadenado mediante la conmutación normal.

¿Preguntas sobre el producto?

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

Necesitamos la siguiente información para procesar su solicitud de servicio:

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

Para preguntas sobre las funciones KNX:

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

elsner

Elsner Elektronik GmbH Técnica de mando y automatización

Sohlegrund 16
75395 Ostelsheim
Alemania

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