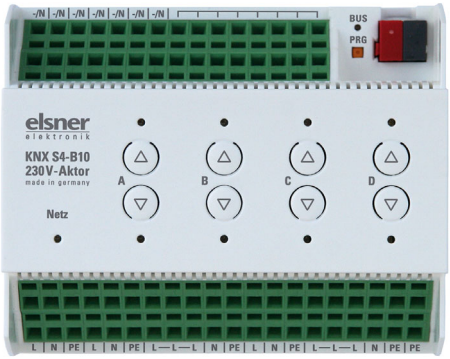
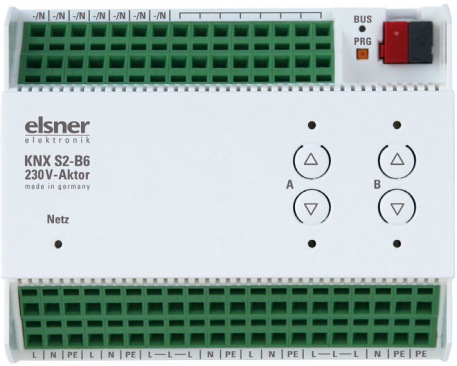
KNX S4-B10 230 V
KNX S2-B6 230 V
Actionneurs multifonctions

Numéros d'article 70546 (KNX S4-B10 230 V), 70548 (KNX S2-B6 230 V)





elsner

Manuel

1. Consignes de sécurité et mode d'emploi 5
1.1. Consignes de sécurité relatives aux fonctions automatisées 5
2. Description 6
3. Mise en service 7
3.1. Adressage de l'appareil sur le bus 7
3.2. LEDs 7
3.2.1. Affichage du statut de fonctionnement par la LED du secteur 7
3.2.2. Affichage du statut des LED du canal 8
3.3. Surveiller les fonctions de sécurité 8
4. Protocole de transmission 10
4.1. Liste de tous les objets de communication 10
5. Réglage des paramètres 38
5.1. Réglages généraux 38
Paramètre „Prise en charge à la programmation“ 38
5.1.1. Utilisation locale 38
5.2. Entrées 39
Entrée en tant que touche de bus 40
5.3. Sorties 43
5.3.1. Réglages du canal - Moteurs 44
5.3.1.1. Commande (moteurs) 47
Blocage - Objets de blocage 51
Blocage - Coupe-vent 52
Blocage - Barrière anti-pluie 53
Restrictions de déplacement 54
5.3.1.2. Manuel 55
5.3.1.3. Automatique – externe 56
5.3.1.4. Automatique - interne pour systèmes d'ombrage (moteurs) ... 56
5.3.1.5. Automatisme pour fenêtre (moteurs) 61
5.3.1.6. Scènes (moteurs) 65
5.3.1.7. Appuis de touches (moteurs) 66
Entrée en tant que touche de bus 66
Entrée en tant que touche d'actionneur 67
Entrée en tant que capteur de position de référence 67
5.3.2. Réglages du canal – Fonctions de commutation 67
5.3.2.1. Connexion (fonctions de commutation) 68
5.3.2.2. Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée (fonctions de commutation) 68
5.3.2.3. Fonction de blocage (fonctions de commutation) 70
5.3.2.4. Scènes (fonctions de commutation) 70
5.3.3. Appuis de touches (fonctions de commutation) 70
Entrée en tant que touche de bus 70
Entrée en tant que touche d'actionneur 71
6. Partie générale 72

6.1. Canal de sortie avec moteur 72
6.1.1. Modes de commande pour le moteur 72
6.1.2. Possibilités de connexion pour les capteurs de position de référence .. 74
6.2. Canal de sortie avec fonction de commutation 76
6.2.1. Enchaînement de connexion - Commutation temporisée - Blocage 76

Le présent manuel est régulièrement modifié et adapté aux versions les plus récentes du logiciel. La version des modifications (version du logiciel et date) est indiquée en pied de page de la table des matières.
Si vous employez un appareil dont la version du logiciel est plus récente, consultez le site **www.elsner-elektronik.de** sous la rubrique « Service » et vérifiez si une nouvelle version du manuel est disponible.

Explication des symboles contenus dans le présent manuel

⚠	Consignes de sécurité.
⚡	Consignes de sécurité pour les travaux sur les raccords électriques, composants, etc.
DANGER !	... signale la présence d'une situation dangereuse imminente pouvant entraîner la mort ou de graves blessures si elle n'est pas évitée.
AVERTISSEMENT !	... signale la présence d'une situation potentiellement dangereuse pouvant entraîner la mort ou de graves blessures si elle n'est pas évitée.
ATTENTION !	... signale la présence d'une situation potentiellement dangereuse pouvant entraîner des blessures légères ou mineures si elle n'est pas évitée.
STOP **ATTENTION !**	... signale une situation pouvant entraîner des dommages matériels.
ETS	Les préréglages des paramètres sont soulignés dans les tableaux ETS.

1. Consignes de sécurité et mode d'emploi

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

DANGER !
Danger de mort par électrocution (tension secteur) !

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

Utilisez l'appareil exclusivement pour l'automatisation des bâtiments et respectez le mode d'emploi. Une utilisation incorrecte, des modifications apportées à l'appareil ou le non-respect du mode d'emploi invalident toute garantie ou droit à la garantie.
N'utilisez l'appareil qu'en tant qu'installation fixe, c'est-à-dire uniquement en état monté et après l'achèvement de tous les travaux d'installation et de mise en service et uniquement dans l'environnement prévu à cet effet.
La société Elsner Elektronik décline toute responsabilité pour d'éventuelles modifications des normes et standards appliqués après la date de parution du présent manuel.

1.1. Consignes de sécurité relatives aux fonctions automatisées

AVERTISSEMENT !
Risque de blessure par des composants mobiles automatiques !
La commande automatique peut entraîner le démarrage des pièces de l'installation et la mise en danger de personnes.

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

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

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

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

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

2. Description

Les **Actionneurs KNX S4-B10 et KNX S2-B6 230 V** avec commande en façade intégrée dispose sorties multifonctionnelles, paires de touches et des LED de contrôle. Il est possible de raccorder à chacune des sorties multifonctionnelles soit un moteur avec commande de montée/descente (stores, persiennes, volants roulants, fenêtres), soit deux appareils commutables (marche/arrêt de lumière et ventilation). Les moteurs et appareils raccordés peuvent être directement commandés a l’actionneur et via les touches manuelles lié.

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

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

Fonctions :

- **Sorties multifonctionnelles** pour **chacune un moteur 230 V** (ombrage, fenêtre) ou le raccordement de deux **appareils commutables** (éclairage, ventilation)
  KNX S4-B10: 4 sorties | KNX S2-B6: 2 sorties
- Clavier avec **paires de touches** et LED de statut
- **Entrées binaires** pour utilisation comme une touche manuelle ou comme touche de bus avec tension variable (12...80 V DC, 12...240 V AC)
  KNX S4-B10: 10 entrées | KNX S2-B6: 6 entrées
- **Mesure automatique de la durée d'exécution** des moteurs pour le positionnement (y compris objet message de dysfonctionnement)
- Rétro signal de position (position de déplacement, y compris position des lamelles pour les stores à lamelles)
- Mémorisation de la position (position de déplacement) par objet 1 bit (enregistrement et appel en actionnant un bouton-poussoir, par ex.)
- Commande par **automatisme interne ou externe**

- **Commande d'ombrage** intégrée pour chaque sortie moteur (avec **ajustement de lamelles** selon la position du soleil pour les stores à lamelles)
- **Commande de scènes** pour position de déplacement avec 16 scènes par moteur (pour les stores également positions des lamelles)
- Le **Verrouillage** réciproque des deux moteurs à l'aide de capteurs de position de référence zéro empêche les collisions, par ex. du dispositif d'ombrage et de la fenêtre (maître-esclave)
- Les objets de blocage et les messages d'alarme ont des priorités différentes, de sorte que les fonctions de sécurité ont toujours la priorité (par ex. coupe-vent)
- Réglage de la priorité de la commande manuelle ou automatique par le temps d'exécution ou l'objet de communication
- 5 objets de sécurité pour chaque canal
- Restriction à court terme (commande de déplacement verrouillée) et 2 restrictions de déplacement

3. Mise en service

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

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

3.1. Adressage de l'appareil sur le bus

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

3.2. LEDs

3.2.1. Affichage du statut de fonctionnement par la LED du secteur

Comportement	Couleur	
Marche	Vert	Fonctionnement normal. Connexion de bus/tension de bus présente.
Clignote	Vert	Fonctionnement normal. *Pas* de connexion de bus / tension de bus présente.

Comporte-ment	Couleur	
Marche	Orange	L'appareil démarre ou est programmé via le logiciel ETS. Aucune fonction automatique n'est exécutée.
Clignote	Vert (allumé), orange (cli-gnote)	Mode de programmation activé.

3.2.2. Affichage du statut des LED du canal

Comporte-ment	LED	
Marche	au-dessus	Moteur en position de fin de course supérieure / appareil allumé.
Marche	au-dessous	Moteur en position de fin de course inférieure / appareil allumé.
Clignote lente-ment	au-dessus	Le moteur se déplace vers le haut.
Clignote lente-ment	au-dessous	Le moteur se déplace vers le bas.
Clignote rapi-dement	au-dessus	Moteur en position de fin de course supérieure, blocage activé.
Clignote rapi-dement	au-dessous	Moteur en position de fin de course inférieure, blocage activé.
Clignote rapi-dement	les deux simul-tanément	Moteur en position intermédiaire, blocage activé.
Arrêt	les deux	Moteur en position intermédiaire.
Clignote	les deux en alternance	Erreur détermination automatique du temps d'exécution. Si le moteur peut être déplacé, allez manuellement en position de fin de course (ren-trer/sortir complètement et/ou ouvrir/fermer) pour déclencher à nouveau la détermination du temps d'exécution. Si le moteur ne peut pas être déplacé, vérifiez les raccordements.
« Chenillard » sur toutes les LED	tous les canaux	Une version incorrecte de l'application a été char-gée. Utilisez la version adaptée à l'appareil !

3.3. Surveiller les fonctions de sécurité

Dans le cas des dispositifs KNX à fonctions de sécurité (par exemple blocage du vent ou de la pluie), il faut configurer un contrôle cyclique des objets de sécurité. Un rapport

1:3 est optimal (exemple : si la station météorologique émet une valeur toutes les 5 minutes, il faut régler le temps de contrôle dans l'actionneur à 15 minutes).

4. Protocole de transmission

4.1. Liste de tous les objets de communication

Abréviations :
L Lire
E Écrire
C Communication
T Transmettre

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
1	Version de logiciel	Extractible	L-C-	[217.1] DPT_Version	2 Bytes
50	Entrée 1 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
51	Entrée 1 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
52	Entrée 1 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
53	Entrée 1 - Variateur relatif	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
54	Entrée 1 - Affichage de valeur 8 bit	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
55	Entrée 1 - Affichage de valeur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
56	Entrée 1 - Affichage de valeur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
57	Entrée 1 - Scène	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
58	Entrée 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
60	Entrée 2 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
61	Entrée 2 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
62	Entrée 2 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
63	Entrée 2 - Variateur relatif	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_Dimming	4 Bit
64	Entrée 2 - Affichage de valeur 8 bit	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 Byte
65	Entrée 2 - Affichage de valeur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
66	Entrée 2 - Affichage de valeur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
67	Entrée 2 - Scène	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
68	Entrée 2 - Objet de blocage	Sortie	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
100	Canal A - Statut automatique ou manuel	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
101	Canal A - Court terme manuel	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
102	Canal A - Long terme manuel	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
103	Canal A - Position de déplacement manuelle	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
104	Canal A - Position manuelle de lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
105	Canal A - Long terme d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
106	Canal A - Court terme d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
107	Canal A - Position de déplacement d'automatisme	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
108	Canal A - Position de lamelles d'automatisme	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
109	Canal A - Basculement de manuel à automatique	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
110	Canal A - Objet de blocage d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
111	Canal A - Position de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
112	Canal A - Position actuelle de lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
113	Canal A - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
114	Canal A - Déplacement à la position mémorisée pour le mode manuel	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
115	Canal A - Mémorisation de la position pour le mode manuel objet de programmation 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
116	Canal A - Mémorisation de la position pour le mode manuel objet de programmation 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
119	Canal A - Mécanisme automatique déplacement mémorisation de la position de déplacement	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
120	Canal A - Mécanisme automatique de mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
121	Canal A - Mécanisme automatique de mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
124	Canal A - Mémorisation / rappel des scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
125	Canal A - Objet de verrouillage de la température extérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
126	Canal A - Valeur mesurée verrouillage de la température extérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
127	Canal A - Statut verrouillage de la température extérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
128	Canal A - Objet de crépuscule	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
129	Canal A - Valeur mesurée de crépuscule	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
130	Canal A - Statut de crépuscule	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
131	Canal A - Commande du temps	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
132	Canal A - Objet de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
133	Canal A - Valeur mesurée déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
134	Canal A - Valeur prescrite déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
135	Canal A - Statut déverrouillage de la température intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
136	Canal A - Objet d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
137	Canal A - Valeur mesurée 1 ombrage luminosité	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
138	Canal A - Valeur mesurée 2 ombrage luminosité	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
139	Canal A - Valeur mesurée 3 ombrage luminosité	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
140	Canal A - Valeur limite d'ombrage	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
141	Canal A - Valeur limite d'ombrage 1 = + | 0 = -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
142	Canal A - Valeur limite d'ombrage +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
143	Canal A - Valeur limite d'ombrage -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
144	Canal A - Statut d'ombrage	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
145	Canal A - Objet de programmation de position d'ombrage	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
146	Canal A - Azimut	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
147	Canal A - Élévation	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
148	Canal A - Objet de verrouillage de l'arrivée d'air frais	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
149	Canal A - Valeur mesurée de l'arrivée d'air frais température extérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
150	Canal A - Statut verrouillage de l'arrivée d'air frais	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
151	Canal A - Ventilation forcée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
152	Canal A - Objet de verrouillage de l'arrivée d'air chaud	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
153	Canal A - Valeur mesurée de l'arrivée d'air chaud température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
154	Canal A - Valeur mesurée de l'arrivée d'air chaud température extérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
155	Canal A - Valeur prescrite verrouillage de l'arrivée d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
156	Canal A - Statut verrouillage de l'arrivée d'air chaud	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
157	Canal A - Objet d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
158	Canal A - Valeur mesurée d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
159	Canal A - Valeur prescrite d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
160	Canal A - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure	Entrée / Sortie	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
161	Canal A - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure 1 = +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
162	Canal A - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
163	Canal A - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
164	Canal A - Statut d'ouverture de la température intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
165	Canal A - Objet d'ouverture de l'humidité intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
166	Canal A - Valeur mesurée d'ouverture de l'humidité intérieure	Entrée	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 Bytes
167	Canal A - Statut d'ouverture de l'humidité intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
170	Canal A - Position de référence zéro atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
171	Canal A - Capteur de position de référence zéro perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
172	Canal A - Statut position de référence zéro Master	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
173	Canal A - Commande position de référence zéro Master	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
174	Canal A - Statut position de référence zéro Slave asservi	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
175	Canal A - Statut position de référence zéro Master	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
176	Canal A - Commande position de référence zéro Master	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
177	Canal A - Statut position de référence zéro Slave asservi	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
178	Canal A - déplacement du mécanisme d'entraînement	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
179	Canal A - Objet de perturbation	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
180	Canal A - Verrouillage 1 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
181	Canal A - Verrouillage 1 - Objet de verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
182	Canal A - Verrouillage 1 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
183	Canal A - Verrouillage 1 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
184	Canal A - Verrouillage 1 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
185	Canal A - Verrouillage 2 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
186	Canal A - Verrouillage 2 - Objet de verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
187	Canal A - Verrouillage 2 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
188	Canal A - Verrouillage 2 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
189	Canal A - Verrouillage 2 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
190	Canal A - Verrouillage 3 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
191	Canal A - Verrouillage 3 - Objet de verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
192	Canal A - Verrouillage 3 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
193	Canal A - Verrouillage 3 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
194	Canal A - Verrouillage 3 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
195	Canal A - Verrouillage 4 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
196	Canal A - Verrouillage 4 - Objet de verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
197	Canal A - Verrouillage 4 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
198	Canal A - Verrouillage 4 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
199	Canal A - Verrouillage 4 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
200	Canal A - Verrouillage 5 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
201	Canal A - Verrouillage 5 - Objet de verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
202	Canal A - Verrouillage 5 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
203	Canal A - Verrouillage 5 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
204	Canal A - Verrouillage 5 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
205	Canal A - Restriction de déplacement 1 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
206	Canal A - Restriction de déplacement 2 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
207	Canal A - Restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
210	Canal A1 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
211	Canal A1 - Feedback	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
212	Canal A1 - Statut	Extractible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
213	Canal A1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
215	Canal A1 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
216	Canal A1 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
217	Canal A1 - Connexion	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
218	Canal A1 - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
220	Canal A2 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
221	Canal A2 - Feedback	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
222	Canal A2 - Statut	Extractible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
223	Canal A2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
225	Canal A2 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
226	Canal A2 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
227	Canal A2 - Connexion	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
228	Canal A2 - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
249	Canal A2 - Objet de blocage d'utilisation locale	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
250 - 258	Entrée 3 (cf. Entrée 1)				
260 - 268	Entrée 4 (cf. Entrée 1)				
300	Canal B - Statut automatique ou manuel	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
301	Canal B - Long terme manuel	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
302	Canal B - Court terme manuel	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
303	Canal B - Position de déplacement manuelle	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
304	Canal B - Position de lamelles manuelle	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
305	Canal B - Long terme d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
306	Canal B - Court terme d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
307	Canal B - Position de déplacement d'automatisme	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
308	Canal B - Position de lamelles d'automatisme	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
309	Canal B - Basculement de manuel à automatique	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
310	Canal B - Objet de blocage d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
311	Canal B - Position de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
312	Canal B - Position actuelle de lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
313	Canal B - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
314	Canal B - Déplacement à la position mémorisée pour le mode manuel	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
315	Canal B - Déplacement manuel mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
316	Canal B - Déplacement manuel mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
319	Canal B - mécanisme automatique de mémorisation de la position déplacement	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
320	Canal B - Mécanisme automatique de mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
321	Canal B - Mécanisme automatique de mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
324	Canal B - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
325	Canal B - Objet de déverrouillage de la température extérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
326	Canal B - Valeur mesurée de la température extérieure de verrouillage	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
327	Canal B - Statut de la température extérieure de verrouillage	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
328	Canal B - Objet de crépuscule	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
329	Canal B - Valeur mesurée de crépuscule	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
330	Canal B - Statut de crépuscule	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
331	Canal B - Commande de temporisation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
332	Canal B - Objet de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
333	Canal B - Valeur mesurée de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
334	Canal B - Valeur prescrite de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
335	Canal B - Statut de déverrouillage de la température intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
336	Canal B - Objet d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
337	Canal B - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 1	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
338	Canal B - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 2	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
339	Canal B - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 3	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
340	Canal B - Valeur limite d'ombrage	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
341	Canal B - Valeur limite d'ombrage 1 = + | 0 = -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
342	Canal B - Valeur limite d'ombrage +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
343	Canal B - Valeur limite d'ombrage -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
344	Canal B - Statut d'ombrage	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
345	Canal B - Module d'apprentissage de positionnement d'ombrage	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
346	Canal B - Azimut	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
347	Canal B - Élévation	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
348	Canal B - Objet de verrouillage d'acheminement d'air froid	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
349	Canal B - Valeur mesurée de la température extérieure d'acheminement d'air froid	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
350	Canal B - Statut de verrouillage d'acheminement d'air froid	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
351	Canal B - Ventilation forcée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
352	Canal B - Objet de verrouillage d'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
353	Canal B - Valeur mesurée de la température intérieure d'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
354	Canal B - Valeur mesurée de la température extérieure d'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
355	Canal B - Valeur prescrite de verrouillage de l'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
356	Canal B - Statut de verrouillage d'acheminement d'air chaud	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
357	Canal B - Objet d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
358	Canal B - Valeur mesurée d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
359	Canal B - Valeur prescrite d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
360	Canal B - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure	Entrée / Sortie	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
361	Canal B - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure 1 = +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
362	Canal B - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
363	Canal B - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
364	Canal B - Statut d'ouverture de la température intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
365	Canal B - Objet d'ouverture de l'humidité intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
366	Canal B - Valeur mesurée d'ouverture de l'humidité intérieure	Entrée	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 Bytes
367	Canal B - Statut d'ouverture de l'humidité intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
370	Canal B - Position de référence atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
371	Canal B - Capteur de position de référence perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
372	Canal B - Statut position de référence zéro Master	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
373	Canal B - Commande position de référence zéro Master	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
374	Canal B - Statut position de référence zéro Slave asservi	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
375	Canal B - Statut position de référence zéro Master	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
376	Canal B - Commande position de référence zéro Master	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
377	Canal B - Statut position de référence zéro Slave asservi	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
378	Canal B - déplacement du mécanisme d'entraînement	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
379	Canal B - Objet de perturbation	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
380	Canal B - Verrouillage 1 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
381	Canal B - Verrouillage 1 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
382	Canal B - Verrouillage 1 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
383	Canal B - Verrouillage 1 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
384	Canal B - Verrouillage 1 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
385	Canal B - Verrouillage 2 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
386	Canal B - Verrouillage 2 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
387	Canal B - Verrouillage 2 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
388	Canal B - Verrouillage 2 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
389	Canal B - Verrouillage 2 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
390	Canal B - Verrouillage 3 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
391	Canal B - Verrouillage 3 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
392	Canal B - Verrouillage 3 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
393	Canal B - Verrouillage 3 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
394	Canal B - Verrouillage 3 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
395	Canal B - Verrouillage 4 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
396	Canal B - Verrouillage 4 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
397	Canal B - Verrouillage 4 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
398	Canal B - Verrouillage 4 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
399	Canal B - Verrouillage 4 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
400	Canal B - Verrouillage 5 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
401	Canal B - Verrouillage 5 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
402	Canal B - Verrouillage 5 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
403	Canal B - Verrouillage 5 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
404	Canal B - Verrouillage 5 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
405	Canal B - Restriction de déplacement 1 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
406	Canal B - Restriction de déplacement 2 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
407	Canal B - restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
410	Canal B1 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
411	Canal B1 - Feedback	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
412	Canal B1 - Statut	Extractible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
413	Canal B1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
415	Canal B1 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
416	Canal B1 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
417	Canal B1 - Connexion	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
418	Canal B1 - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
420	Canal B2 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
421	Canal B2 - Feedback	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
422	Canal B2 - Statut	Extractible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
423	Canal B2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
425	Canal B2 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
426	Canal B2 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
427	Canal B2 - Connexion	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
428	Canal B2 - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
449	Canal B - Objet de blocage d'utilisation locale	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
450 - 458	Entrée 5 (cf. Entrée 1)				
460 - 468	Entrée 6 (cf. Entrée 1)				
Seulement KNX S4-B10					
500	Canal C - Statut automatique ou manuel	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
501	Canal C - Long terme manuel	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
502	Canal C - Court terme manuel	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
503	Canal C - Position de déplacement manuelle	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
504	Canal C - Position manuelle de lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
505	Canal C - Long terme d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
506	Canal C - Court terme d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
507	Canal C - Position de déplacement d'automatisme	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
508	Canal C - Position des lamelles d'automatisme	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
509	Canal C - Basculement de manuel à automatique	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
510	Canal C - Objet de blocage d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
511	Canal C - Position de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
512	Canal C - Position actuelle des lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
513	Canal C - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
514	Canal C - Déplacement à la position mémorisée pour le mode manuel	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
515	Canal C - Déplacement à la position mémorisée pour le mode manuel objet de programmation 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
516	Canal C - Déplacement à la position mémorisée pour le mode manuel objet de programmation 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
519	Canal C - mécanisme automatique de mémorisation de la position déplacement	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
520	Canal C - Mécanisme automatique mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
521	Canal C - Mécanisme automatique mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
524	Canal C - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
525	Canal C - Objet de verrouillage de la température extérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
526	Canal C - Valeur mesurée de la température extérieure de verrouillage	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
527	Canal C - Statut de la température extérieure de verrouillage	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
528	Canal C - Objet de crépuscule	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
529	Canal C - Valeur mesurée de crépuscule	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
530	Canal C - Statut de crépuscule	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
531	Canal C - Commande de temporisation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
532	Canal C - Objet de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
533	Canal C - Valeur mesurée de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
534	Canal C - Valeur prescrite de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
535	Canal C - Statut de déverrouillage de la température intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
536	Canal C - Objet d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
537	Canal C - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 1	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
538	Canal C - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 2	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
539	Canal C - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 3	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
540	Canal C - Valeur limite d'ombrage	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
541	Canal C - Valeur limite d'ombrage 1 = + | 0 = -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
542	Canal C - Valeur limite d'ombrage +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
543	Canal C - Valeur limite d'ombrage -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
544	Canal C - Statut d'ombrage	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
545	Canal C - Module d'apprentissage de positionnement d'ombrage	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
546	Canal C - Azimut	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
547	Canal C - Élévation	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
548	Canal C - Objet de verrouillage d'acheminement d'air froid	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
549	Canal C - Valeur mesurée de l'arrivée d'air frais température extérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
550	Canal C - Statut de verrouillage d'acheminement d'air frais	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
551	Canal C - Ventilation forcée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
552	Canal C - Objet de verrouillage d'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
553	Canal C - Valeur mesurée de l'arrivée d'air chaud température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
554	Canal C - Valeur mesurée de la température extérieure d'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
555	Canal C - Valeur prescrite de verrouillage de l'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
556	Canal C - Statut de verrouillage de l'acheminement d'air chaud	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
557	Canal C - Objet d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
558	Canal C - Valeur mesurée d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
559	Canal C - Valeur prescrite d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
560	Canal C - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure	Entrée / Sortie	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
561	Canal C - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure 1 = +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
562	Canal C - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
563	Canal C - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
564	Canal C - Statut d'ouverture de la température intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
565	Canal C - Objet d'ouverture de l'humidité intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
566	Canal C - Valeur mesurée d'ouverture de l'humidité intérieure	Entrée	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 Bytes
567	Canal C - Statut d'ouverture de l'humidité intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
570	Canal C - Position de référence atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
571	Canal C - Capteur de position de référence perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
572	Canal C - Statut position de référence zéro Master	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
573	Canal C - Commande position de référence zéro Master	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
574	Canal C - Statut position de référence zéro Slave asservi	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
575	Canal C - Statut position de référence zéro Master	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
576	Canal C - Commande position de référence zéro Master	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
577	Canal C - Statut position de référence zéro Slave asservi	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
578	Canal C - déplacement du mécanisme d'entraînement	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
579	Canal C - Objet de perturbation	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
580	Canal C - Verrouillage 1 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
581	Canal C - Verrouillage 1 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
582	Canal C - Verrouillage 1 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
583	Canal C - Verrouillage 1 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
584	Canal C - Verrouillage 1 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
585	Canal C - Verrouillage 2 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
586	Canal C - Verrouillage 2 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
587	Canal C - Verrouillage 2 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
588	Canal C - Verrouillage 2 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
589	Canal C - Verrouillage 2 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
590	Canal C - Verrouillage 3 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
591	Canal C - Verrouillage 3 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
592	Canal C - Verrouillage 3 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
593	Canal C - Verrouillage 3 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
594	Canal C - Verrouillage 3 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
595	Canal C - Verrouillage 4 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
596	Canal C - Verrouillage 4 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
597	Canal C - Verrouillage 4 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
598	Canal C - Verrouillage 4 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
599	Canal C - Verrouillage 4 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
600	Canal C - Verrouillage 5 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
601	Canal C - Verrouillage 5 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
602	Canal C - Verrouillage 5 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
603	Canal C - Verrouillage 5 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
604	Canal C - Verrouillage 5 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
605	Canal C - Restriction de déplacement 1 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
606	Canal C - Restriction de déplacement 2 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
607	Canal C - Restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
610	Canal C1 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
611	Canal C1 - Feedback	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
612	Canal C1 - Statut	Extractible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
613	Canal C1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
615	Canal C1 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
616	Canal C1 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
617	Canal C1 - Connexion	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
618	Canal C1 - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
620	Canal C2 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
621	Canal C2 - Feedback	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
622	Canal C2 - Statut	Extractible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
623	Canal C2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
625	Canal C2 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
626	Canal C2 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
627	Canal C2 - Connexion	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
628	Canal C2 - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
Tous les modèles					
649	Canal C - Objet de blocage d'utilisation locale	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
Seulement KNX S4-B10					
650 - 658	Entrée 7 (cf. Entrée 1)				
660 - 668	Entrée 8 (cf. Entrée 1)				

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
700	Canal D - Statut automatique ou manuel	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
701	Canal D - Long terme manuelle	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
702	Canal D - Court terme manuel	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
703	Canal D - Position de déplacement manuelle	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
704	Canal D - Position de lamelles manuelle	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
705	Canal D - Long terme d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
706	Canal D - Court terme d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
707	Canal D - Position de déplacement d'automatisme	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
708	Canal D - Position de lamelles d'automatisme	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
709	Canal D - Basculement de manuel à automatique	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
710	Canal D - Position de blocage d'automatisme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
711	Canal D - Position de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
712	Canal D - Position actuelle de lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
713	Canal D - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
714	Canal D - Déplacement manuel mémorisation de la position de déplacement	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
715	Canal D - Déplacement manuel mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
716	Canal D - Déplacement manuel mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
719	Canal D - mécanisme automatique de mémorisation de la position déplacement	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
720	Canal D - Mécanisme automatique mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
721	Canal D - Mécanisme automatique mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
724	Canal D - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
725	Canal D - Objet de verrouillage de la température extérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
726	Canal D - Valeur mesurée de la température extérieure de verrouillage	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
727	Canal D - Statut de la température extérieure de verrouillage	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
728	Canal D - Objet de crépuscule	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
729	Canal D - Valeur mesurée de crépuscule	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
730	Canal D - Statut de crépuscule	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
731	Canal D - Commande de temporisation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
732	Canal D - Objet de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
733	Canal D - Valeur mesurée de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
734	Canal D - Valeur prescrite de déverrouillage de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
735	Canal D - Statut de déverrouillage de la température intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
736	Canal D - Objet d'ombrage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
737	Canal D - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 1	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
738	Canal D - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 2	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
739	Canal D - Valeur mesurée de luminosité d'ombrage 3	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
740	Canal D - Valeur limite d'ombrage	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 Bytes
741	Canal D - Valeur limite d'ombrage 1 = + | 0 = -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
742	Canal D - Valeur limite d'ombrage +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
743	Canal D - Valeur limite d'ombrage -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
744	Canal D - Statut d'ombrage	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
745	Canal D - Module d'apprentissage de positionnement d'ombrage	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
746	Canal D - Azimut	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
747	Canal D - Élévation	Entrée	LEC-	[9] 9.xxx	2 Bytes
748	Canal D - Objet de verrouillage d'acheminement d'air froid	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
749	Canal D - Valeur mesurée de l'arrivée d'air frais température extérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
750	Canal D - Statut de verrouillage d'acheminement d'air froid	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
751	Canal D - Ventilation forcée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
752	Canal D - Objet de verrouillage d'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
753	Canal D - Valeur mesurée de la température intérieure d'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
754	Canal D - Valeur mesurée de la température extérieure d'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
755	Canal D - Valeur prescrite de verrouillage de l'acheminement d'air chaud	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
756	Canal D - Statut de verrouillage de l'acheminement d'air chaud	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
757	Canal D - Objet d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
758	Canal D - Valeur mesurée d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
759	Canal D - Valeur prescrite d'ouverture de la température intérieure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
760	Canal D - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure	Entrée / Sortie	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 Bytes
761	Canal D - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure 1 = +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
762	Canal D - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure +	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
763	Canal D - Valeur limite d'ouverture de la température intérieure -	Entrée	LEC-	[1] 1.xxx	1 Bit
764	Canal D - Statut d'ouverture de la température intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
765	Canal D - Objet d'ouverture de l'humidité intérieure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
766	Canal D - Valeur mesurée d'ouverture de l'humidité intérieure	Entrée	LEC-	[9.7] DPT_Value_Humidity	2 Bytes
767	Canal D - Statut d'ouverture de l'humidité intérieure	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
770	Canal D - Position de référence atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
771	Canal D - Capteur de position de référence perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
772	Canal D - Statut position de référence zéro Master	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
773	Canal D - Commande position de référence zéro Master	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
774	Canal D - Statut position de référence zéro Slave asservi	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
775	Canal D - Statut position de référence zéro Master	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
776	Canal D - Commande position de référence zéro Master	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
777	Canal D - Statut position de référence zéro Slave asservi	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
778	Canal D - déplacement du mécanisme d'entraînement	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
779	Canal D - Objet de perturbation	Sortie	L-CT	[1] 1.xxx	1 Bit
780	Canal D - Verrouillage 1 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
781	Canal D - Verrouillage 1 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
782	Canal D - Verrouillage 1 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
783	Canal D - Verrouillage 1 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
784	Canal D - Verrouillage 1 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
785	Canal D - Verrouillage 2 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
786	Canal D - Verrouillage 2 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
787	Canal D - Verrouillage 2 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
788	Canal D - Verrouillage 2 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
789	Canal D - Verrouillage 2 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
790	Canal D - Verrouillage 3 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
791	Canal D - Verrouillage 3 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
792	Canal D - Verrouillage 3 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
793	Canal D - Verrouillage 3 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
794	Canal D - Verrouillage 3 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
795	Canal D - Verrouillage 4 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
796	Canal D - Verrouillage 4 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
797	Canal D - Verrouillage 4 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
798	Canal D - Verrouillage 4 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
799	Canal D - Verrouillage 4 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
800	Canal D - Verrouillage 5 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
801	Canal D - Verrouillage 5 - Objet coupe-vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
802	Canal D - Verrouillage 5 - Valeur mesurée coupe-vent	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
803	Canal D - Verrouillage 5 - Statut verrouillage coupe-vent	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
804	Canal D - Verrouillage 5 - Objet de barrière anti-pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
805	Canal D - Restriction de déplacement 1 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
806	Canal D - Restriction de déplacement 2 - Objet de verrouillage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
807	Canal D - Restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
810	Canal D1 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
811	Canal D1 - Feedback	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
812	Canal D1 - Statut	Extractible	L-K-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
813	Canal D1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
815	Canal D1 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
816	Canal D1 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit

N°	Texte	Fonction	Bannières	Type de point de données (DPT)	Dimension
817	Canal D1 - Connexion	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
818	Canal D1 - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
820	Canal D2 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
821	Canal D2 - Feedback	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
822	Canal D2 - Statut	Extractible	L-K-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
823	Canal D2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
825	Canal D2 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
826	Canal D2 - Fonction d'éclairage d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
827	Canal D2 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 Bit
828	Canal D2 - Appel / Enregistrement de scènes	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
Tous les modèles					
849	Canal D - Objet de blocage d'utilisation locale	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
Seulement KNX S4-B10					
850 - 858	Entrée 9 (cf. Entrée 1)				
860 - 868	Entrée 10 (cf. Entrée 1)				

5. Réglage des paramètres

Les réglages des paramètres sont caractérisés par un soulignement.

5.1. Réglages généraux

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

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

Paramètre „Prise en charge à la programmation“

Si "tous les paramètres" est sélectionné, les valeurs enregistrées dans l'appareil (par ex. les positions) sont dans tous les cas écrasées par le téléchargement ETS.

Si l'on choisit "les paramètres modifiés seulement", seuls les paramètres dans l'appareil qui ont été modifiés *dans l'ETS* par rapport au téléchargement précédent sont écrasés.
Cela permet par exemple de conserver les positions de déplacement qui ont été enregistrées par l'utilisateur via le bus à l'aide de la fonction d'enregistrement. Si une valeur est modifiée via le bus (pas dans l'ETS !), cette valeur est conservée avec "paramètres modifiés uniquement".

5.1.1. Utilisation locale

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

Utiliser un objet de blocage d'utilisation locale Canal A	non • oui
Utiliser un objet de blocage d'utilisation locale Canal B	non • oui

Utiliser un objet de blocage d'utilisation locale Canal C	non • oui
Utiliser un objet de blocage d'utilisation locale Canal D	non • oui

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

5.2. Entrées

Configurez ici les paramètres pour les entrées 1 et 2. D'autres entrées sont prévues normalement pour l'utilisation des appareils sur les sorties (canaux A-D) et sont donc directement paramétrés par les réglages des canaux de sortie (cf. *Appuis de touches (moteurs)*, page 66 ou resp. *Appuis de touches (fonctions de commutation)*, page 70).

Possibilités de configuration de chaque entrée :

Entrée 1
- Touche de bus

Entrée 2
- Touche de bus

Entrée 3
- Touche de l'actionneur pour canal de sortie A
- Touche de bus
- également capteur de position de référence pour les moteurs

Entrée 4
- Touche de l'actionneur pour canal de sortie A
- Touche de bus

Entrée 5
- Touche de l'actionneur pour canal de sortie B
- Touche de bus
- également capteur de position de référence pour les moteurs

Entrée 6
- Touche de l'actionneur pour canal de sortie B
- Touche de bus

Entrée 7
- Touche de l'actionneur pour canal de sortie C
- Touche de bus
- également capteur de position de référence pour les moteurs

Entrée 8
- Touche de l'actionneur pour canal de sortie C
- Touche de bus

Entrée 9
- Touche de l'actionneur pour canal de sortie D
- Touche de bus
- également capteur de position de référence pour les moteurs

Entrée 10
- Touche de l'actionneur pour canal de sortie D
- Touche de bus

Mode de fonctionnement	
Utiliser l'entrée 1	Non • comme touche de bus
Utiliser l'entrée 2	Non • comme touche de bus
Utiliser les entrées 3 et 4	cf. Paramétrage Canal A - Appuis de touche
Utiliser les entrées 5 et 6	cf. Paramétrage Canal B - Appuis de touche

Utiliser les entrées 7 et 8	cf. Paramétrage Canal C - Appuis de touche
Utiliser les entrées 9 et 10	cf. Paramétrage Canal D - Appuis de touche

Entrée en tant que touche de bus

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

Fonction bus	• Commutateur • Commutateur • Jalousie • Store • Store • Fenêtre • Variateur • Affichage de valeur 8 bit • Affichage de valeur de température • Affichage de valeur de luminosité • Scènes

Entrée en tant qu'interrupteur :

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

Fonction	**Interrupteur**
Commande à l'appui de la touche	• Envoyer 0 • Envoyer 1 • N'envoyer aucun message
Commande au relâchement de la touche	• Envoyer 0 • Envoyer 1 • N'envoyer aucun message
envoyer la valeur	• en cas de modification • en cas de passage à 1 • en cas de passage à 0 • en cas de modification et périodique • en cas de passage à 1 et périodique • en cas de passage à 0 et périodique
Cycle *(quand envoyé périodiquement)*	5 s • 10 s • 30 s • 1 min • 2 min • 5 min • 10 min • 20 min • 30 min • 1 h • 2 h

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. Fixez ce qui sera envoyé à l'activation/la désactivation des blocages sur le bus.
En cas de blocage, il n'y a *aucun* envoi périodique.

Utiliser l'objet de blocage	Non • **Oui**

Uniquement à l'activation du blocage	• envoyer 0 • Envoyer 1 • N'envoyer aucun message
Uniquement à la désactivation du blocage	• Envoyer 0 • Envoyer 1 • N'envoyer aucun message • Envoyer l'état actuel

Entrée en tant que Commutateur :

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

Fonction	**Commutateur**
Instruction en pressant le bouton	• Commutation • ne transmettre aucun télégramme
Instruction en relâchant le bouton	• Commutation • ne transmettre aucun télégramme

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

Entrée pour commande de jalousies, stores ou fenêtres :

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

Fonction	**Jalousie / Stores / Fenêtre**	
Fonction de touche	Haut • Bas Haut • Bas • Haut/Bas Entrée • Sortie • Entrée/Sortie Ouvert • Fermé • Ouvert/Fermé	(jalousie) ((Store) (store) (fenêtre)
Mode de commande*	• Standard • Standard inversé • Mode confort • Dispositif de l'homme mort	

*Vous trouverez une description complète des possibilités de réglage pour chaque mode de commande au chapitre *Modes de commande pour le moteur*, page 72 de la partie générale.

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

Entrée en tant que variateur :

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

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

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

Entrée comme affichage de valeur 8 bits :

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

Fonction	**Affichage de valeur 8 bit**
Valeur	0...255

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

Entrée en tant qu' Encodeur de valeur de température :

Si l'entrée doit être utilisée comme affichage de température, vous choisissez la fonction de bus "affichage de valeur de température" et vous fixez quelle valeur sera envoyée entre -30°C et +80°C.
En envoyant une valeur de température, on peut, par exemple, modifier la valeur de consigne d'une régulation de température.

Fonction	**Encodeur de valeur de température**
Température par 0,1°C	-300...800; 200

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

Entrée en tant qu'affichage de valeur de luminosité :

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

Fonction	**Affichage de valeur de luminosité**
Luminosité en kLux	0...100; 20

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

Entrée de commande de scène :

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

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

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

5.3. Sorties

Indiquez ici ce qui est raccordé à chaque canal de sortie.

Mode de fonctionnement	
Le canal A / B / C / D commande	• Persienne • Volet Roulant • Store • Fenêtre • Double fonction de commutation

Ensuite apparaissent les possibilités de réglage de chaque sortie :

Réglages des moteurs (canal A, B, C, D) :

- Prescriptions générales pour le moteur connecté (voir *Réglages du canal - Moteurs*, page 44)
- Fonctions de commande : Limitation de domaine de déplacement, blocages, type d'automatisme (voir *Commande (moteurs)*, page 47)
- Fonctions d'automatisme : L'automatisme peut y être programmé de façon externe ou interne.
  (cf. § *Automatique - interne pour systèmes d'ombrage (moteurs)*, page 56 ou *Automatisme pour fenêtre (moteurs)*, page 61)
- Scènes : Positions de déplacement (voir *Appuis de touches (moteurs)*, page 66)
- Appuis de touche : Configuration comme touche de l'actionneur, touche de bus ou pour capteur de position de référence (voir *Appuis de touches (moteurs)*, page 66)

Réglages pour fonctions de commutation
(les canaux sont répartis en groupes de deux : A1|A2, B1|B2, C1|C2, D1|D2) :

- Prescriptions générales pour la fonction de commutation
  (voir *Réglages du canal – Fonctions de commutation*, page 67)
- Connexion de différents objets de communication
  (voir *Connexion (fonctions de commutation)*, page 68)
- Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée
  (voir *Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée (fonctions de commutation)*, page 68)
- Fonction de blocage (voir *Fonction de blocage (fonctions de commutation)*, page 70)
- Appui de touche : Configuration comme touche d'actionneur ou de bus
  (voir *Appuis de touches (fonctions de commutation)*, page 70)

5.3.1. Réglages du canal - Moteurs

Quand un entraînement est raccordé au canal de sortie, commencez par régler ici les prescriptions générales pour le moteur.

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

HAUT/BAS pour *(jalousie, stores)* ENTRÉE/SORTIE pour *(stores)* FERMÉ/OUVERT pour *(fenêtres)*	non • oui

Durée de fonctionnement :
La durée de fonctionnement entre les positions de fin de course est la base du déplacement depuis les positions intermédiaires (ex. aux limites des domaines de déplacement et aux scènes). Vous pouvez entrer numériquement la durée de fonctionnement (en secondes) ou la faire déterminer automatiquement. L'actionneur détermine les po-

sitions de fin de course par l'intensité supérieure au niveau de la sortie du moteur. Pour ce faire, on doit régler des parcours de référence réguliers (voir plus bas).

Utiliser une mesure automatique de durée d'exécution	non • oui

Utiliser une mesure automatique de durée d'exécution	**non**
Durée BAS en s pour *(jalousie, stores)* Durée SORTIE en s *(stores)* Durée OUVERT en s *(fenêtre)*	1 … 320; 60
Durée HAUT en s pour *(jalousie, stores)* Durée ENTRÉE en s *(stores)* Durée FERMÉ en s *(fenêtre)*	1 … 320; 65

Si un temps mort doit être respecté lors du déplacement de la tenture, celui-ci peut être entré manuellement ou détecté automatiquement. Respectez les instructions du fabricant de la tenture.

Utiliser les temps morts	• non • oui, entrer manuellement • oui, détecter automatiquement
En cas de déplacement de position à partir de la position fermée en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.)	0 … 600
En cas déplacement de position à partir de toutes les autres positions en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.)	0 … 600
En cas de mouvement des lamelles à partir de la position fermée en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.)	0 … 600
En cas de mouvement avec un changement de direction en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.)	0 … 600
En cas de mouvement des lamelles à partir de toutes les autres positions en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.)	0 … 600

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

(pour les stores uniquement)

Grâce à la durée de fonctionnement pendant laquelle le moteur se place en position de référence (après avoir atteint la position de fin de course supérieure), on peut égaliser différentes longueurs de tablier ou positions de montage de l'interrupteur de fin de course. Par l'adaptation des temps de fonctionnement en position de référence, les dis-

positifs d'ombrage d'une façade sont tous complètement rétractés, ce qui donne un meilleur aspect général.
Le produit de la durée des pas x le nombre de pas donne la durée d'orientation des lamelles.

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

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

Autoriser les commandes graduelles uniquement pour le réglage des lamelles	non • oui

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

Durée de pause pour changement d'orientation par 0,1 s	5 ... 100; 10

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

Effectuer un déplacement de référence	non • oui

Effectuer un déplacement de référence	**oui**
pour plus de déplacements avant un déplacement de positionnement automatique	1 ... 255; 10

Orientation des lamelles :
(pour les stores uniquement)
L'orientation des lamelles doit être réglée suivant les prescriptions du fabricant du moteur.

Orienter les lamelles	• jamais • seulement après déplacement • après chaque déplacement

Objet de statut et position du moteur :
Il est possible d'envoyer la position actuelle et le statut sur le bus. En envoyant 1, l'objet de statut montre que la position rétractée ou resp. fermée a été quittée. Il convient, par exemple, à la surveillance des fenêtres.
Le délai réglable d'envoi de la position exacte du moteur veille à ce qu'en cas de déplacement relativement long, il n'y ait pas trop de paquets de données qui viennent bloquer le bus.

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

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

Utiliser des scènes	non • oui

cf. *Appuis de touches (moteurs)*, page 66.

5.3.1.1. Commande (moteurs)

Réglez le comportement du moteur.

Limite du domaine de déplacement :

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

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

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

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

Exemple :

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

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

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

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

Sans limitation de domaine de déplacement :

Utiliser la limitation de domaine de déplacement	**non**
Comportement en cas de panne d'alimentation électrique du bus	• aucune action • Stop • Commande de montée (ou on/fermé) • Commande de descente (ou off/ouvert)
Comportement à la remise sous tension du bus et après programmation	• aucune action • Commande de montée (ou on/fermé) • Commande de descente (ou off/ouvert)

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

Utiliser la limitation de domaine de déplacement	**oui**

Capteur de position de référence raccordé comme	• Objet de communication • Canal d'entrée
L'actionneur est	Master • Slave

Actionneur maître :

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

Actionneur asservi :

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

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

Direction du déplacement de référence	• en position de sécurité • *en position fermée (déployer le dispositif d'ombrage)* • en position ouverte (fenêtre) • la voie la plus courte

Objets de blocage :
On peut bloquer le canal de sortie en cas de pluie, de vent ou d'autres évènements. L'utilisation manuelle est alors impossible. On commence par configurer les blocages et le suivi ici. Pour régler chaque blocage, il apparaît des menus séparés "Blocage X" (cf. § *Blocage - Objets de blocage*, page 51, *Blocage - Coupe-vent*, page 52 et *Blocage - Barrière anti-pluie*, page 53).
Les priorités des objets de blocage correspondent à l'ordre produit (le blocage 1 a la plus haut priorité, le blocage 5 la plus basse).

Utiliser le blocage 1 (priorité haute)	• non • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie

Utiliser la priorité 2	• non • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie
Utiliser la priorité 3	• non • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie
Utiliser la priorité 4	• non • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie
Utiliser le blocage 5 (priorité basse)	• non • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie
A la priorité	• Blocage 5 avant Manuel • Manuel avant blocage 5
Utiliser le suivi des objets de blocage	non • oui
Durée de surveillance pour les objets de blocage *(seulement quand on utilise le suivi des objets de blocage)*	5s... • 2 h; 5 min
Comportement en cas de non-réception d'un objet de blocage *(seulement quand on utilise le suivi des objets de blocage)*	• Stop • Commande de montée • Commande de descente (jalousies/stores) • Commande d'entrée • Commande de sortie (store) • Commande de fermeture • Commande d'ouverture (fenêtre)

Utiliser la restriction de déplacement 1 / 2 :

Les restrictions de déplacement sont activées ici avant d'être configurées dans un menu spécifique. Voir “Restrictions de déplacement” à la page 30.

Restriction à court terme (pour les stores à lamelles) :
En cas de restriction à court terme, seules les commandes de déplacement à court terme peuvent être effectuées manuellement. En cas d'activation simultanée de la fonction « Autoriser les commandes graduelles uniquement pour le réglage des lamelles », (voir *Réglages du canal - Moteurs*, page 44) seules les lamelles peuvent être réglées manuellement et non la position de déplacement du store à lamelles.
La restriction est active pour la valeur d'objet 1.

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

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

Passage de manuel à automatique selon	• Fin d'un délai d'attente • Réception d'un objet • Fin d'un délai d'attente ou réception d'un objet
Durée d'attente en min *(en cas de sélection de "Fin d'un délai d'attente")*	1...255; 20
Passage en automatique selon la valeur d'objet *(en cas de sélection de "Réception d'un objet")*	0 • 1 • 0 ou 1

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

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

Type d'automatisme :
On peut programmer l'automatisme du moteur raccordé en externe, mais tous les réglages peuvent aussi se configurer en interne. Si on choisit "Automatisme interne", il apparaît un menu séparé "Automatisme" (cf. § *Automatique - interne pour systèmes d'ombrage (moteurs)*, page 56 ou *Automatisme pour fenêtre (moteurs)*, page 61).

Type d'automatisme	Automatisme externe • Automatisme interne

Blocage - Objets de blocage

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

Description	[Blocage 1 ... 5] Entrez ici une description !
Quand la valeur de l'objet de blocage = 1	• aucune action • Stop • Commande de montée • Commande de descente *(jalousies/stores)* • Commande d'entrée • Commande de sortie *(store)* • Commande de fermeture • Commande d'ouverture *(fenêtre)*
Position en % (uniquement si, en cas de blocage, une position est sélectionnée)	0...100
Position des lamelles en % (uniquement si, dans le cas de stores à lamelles, en cas de blocage, une oosition est sélectionnée)	0...100
Quand la valeur de l'objet de blocage = 0	
En mode manuel avant et après blocage	• aucune action • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme
Valeur de l'objet avant la 1e communication et la remise sous tension du bus	0...1

Blocage - Coupe-vent

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

Description	[Coupe-vent] Entrez ici une description !
Type d'objet d'entrée	1 Bit • 16 Bit

Objet d'entrée 1 bit :

Type d'objet d'entrée	**1 bit**
Quand la valeur de l'objet de blocage = 1	• aucune action • Stop • Commande de montée • Commande de descente *(jalousies/stores)* • Commande d'entrée • Commande de sortie *(store)* • Commande de fermeture • Commande d'ouverture *(fenêtre)*

Position en % (uniquement si, en cas de blocage, une position est sélectionnée)	0...100
Position des lamelles en % (uniquement si, dans le cas de stores à lamelles, en cas de blocage, une oosition est sélectionnée)	0...100
Temps d'attente en position sûre en min après blocage	1...255; 5
Comportement après durée d'attente	
En mode manuel avant et après blocage	• aucune action • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme

Objet d'entrée 16 bit :

Type d'objet d'entrée	**16 bit**
Blocage à partir d'une vitesse du vent de - m/s	2...30; 5
Quand le blocage est actif	• aucune action • Stop • Commande de montée • Commande de descente *(jalousies/stores)* • Commande d'entrée • Commande de sortie *(store)* • Commande de fermeture • Commande d'ouverture *(fenêtre)*
Temps d'attente en position sûre en min après blocage	1...255; 5
Comportement après durée d'attente	
En mode manuel avant et après blocage	• aucune action • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme
Envoyer le statut actuel de blocage	non • oui

Blocage - Barrière anti-pluie

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

Description	[Barrière anti-pluie] Entrez ici une description !
Quand la valeur de l'objet de blocage = 1	• aucune action • Stop • Commande de montée • Commande de descente *(jalousies/stores)* • Commande d'entrée • Commande de sortie *(store)* • Commande de fermeture • Commande d'ouverture *(fenêtre)*
Position en % (uniquement si, en cas de blocage, une position est sélectionnée)	0...100
Position des lamelles en % (uniquement si, dans le cas de stores à lamelles, en cas de blocage, une oosition est sélectionnée)	0...100
Temps d'attente en position sûre en min après blocage	1...255; 5
Comportement après durée d'attente	
En mode manuel avant et après blocage	• aucune action • arrivée à la dernière position
En mode automatique après blocage	suit l'Automatisme

Restrictions de déplacement

Le menu n'apparaît que si une restriction de déplacement a été activée sous « Commande ». Les restrictions de déplacement permettent de limiter le déplacement manuel. La restriction est active pour la valeur d'objet 1.

Type de restriction	• totale • Position de déplacement • Angle des lamelles (dans le cas de stores à lamelles) • Autoriser seulement MONTÉE • Autoriser seulement DESCENTE
Valeur de l'objet avant la 1e communication et retour de la tension du bus	0 • 1

En cas de restriction de la position de déplacement :

Type de restriction	• Position de déplacement
Autoriser le déplacement dans la plage de position	
de (en %)	0...100
à (en %)	0...100

En cas de restriction de l'angle des lamelles (stores à lamelles uniquement) :

Type de restriction	• Angle des lamelles
Autoriser le déplacement dans la plage d'angle	
de (en %)	0...100
à (en %)	0...100

5.3.1.2. Manuel

L'actionneur dispose de deux mémoires de position de déplacement pour le déplacement manuel. Ces positions peuvent être

- être appelées via l'objet 15 "Accéder manuellement à la mémoire de position", par exemple avec un bouton-poussoir.
- être appelées par une séquence de télégrammes déterminée. La séquence d'instructions de ces télégrammes peut par exemple être envoyée avec la touche Descente d'un bouton-poussoir de bus configuré en conséquence (appui long sur la touche, suivi immédiatement d'un appui court). De cette manière, une seule position peut être appelée.

Utiliser la mémorisation de la position	non • qui

L'objet 15 permet d'atteindre une ou deux (valeur d'objet 0 et 1) positions.

Utiliser des positions différentes pour la valeur d'objet 0 et 1	non • qui (Si « oui » est sélectionné, un partage en position pour la valeur d'objet 0 et la valeur d'objet 1 a lieu)

Pour les stores à lamelles, la position de déplacement comme la position des lamelles peuvent être mémorisées.

Position en %	0...100

Si l'appel via la séquence de commandes est activé, la position est appelée dès qu'un "1" est reçu via l'objet longue durée et qu'un "1" est également reçu via l'objet courte durée dans les 2 secondes. Si l'option "Utiliser des positions différentes pour les valeurs d'objet 0 et 1" est sélectionnée, la position pour la valeur d'objet 0 est appelée.

Autoriser appel via séquence de commande à long terme=1, à court terme=1	non • qui

Les positions enregistrées peuvent être modifiées via l'objet d'apprentissage. L'objet d'apprentissage veille à ce que la position actuelle soit enregistrée dans la mémoire.

Tous les paramètres (hauteur et lamelles pour les stores) ou seulement les paramètres modifiés peuvent être pris en compte (voir *Entrée en tant que touche de bus*, page 40).

Utiliser objet de programmation pour nouvelle position	non • qui
Prendre en charge lors de la programmation (si l'objet de programmation est utilisé)	• tous les paramètres • seulement les paramètres modifiés

5.3.1.3. Automatique – externe

Le menu „Automatique externe“ s'affiche si le mode automatique externe est sélectionné sous "Commande". Dans ce cas, la mémorisation de la position pour le déplacement automatique peut être activée ici. La position spécifiée ici peut être écrasée à tout moment à l'aide d'un objet de programmation. La position mémorisée peut être ré-appelée plus tard. Pour les possibilités de réglage, voir le chapitre “Manuel” à la page 31.

5.3.1.4. Automatique - interne pour systèmes d'ombrage (moteurs)

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

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

Blocage de température externe :

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

Utiliser un objet de blocage automatique	non • oui

Utiliser un objet de blocage automatique	**oui**
Type d'objet d'entrée de température	1 Bit • 16 Bit

Objet d'entrée 1 bit :

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

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

Objet d'entrée 16 bit :

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

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

Commande de crépuscule/horaire :

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

Utiliser la commande de crépuscule/horaire	• non • Commande de crépuscule seulement • Commande temporisée seulement • les deux (OU connexion)

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

Objet d'entrée 16 bit :

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

Déblocage de température interne :

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

Utiliser le déblocage de température interne	non • oui

Type d'objet d'entrée	1 Bit • 16 Bit • 16 Bit température de consigne/de mesure

Objet d'entrée 16 bit :

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

Objet d'entrée 16 bits (température de consigne / de mesure) :
Cette fonction intègre et évalue la valeur de consigne et la valeur de mesure de l'objet 16 bits.

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

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

Système automatisé d'ombrage :

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

Utiliser les stores automatiques	non • oui

Luminosité :

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

Type d'entrée des stores	1 x 1 bit • 1 x 16 bits • 2 x 16 bits • 3 x 16 bits

Objet d'entrée 1 x 1 bit :
Entrez les délais d'ombrage (empêche que le store s'ouvre et se ferme continuellement quand les conditions de luminosité changent).

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

Objet d'entrée 1 x 16 bits, 2 x 16 bits ou 3 x 16 bits :
Il est possible de prédéterminer la valeur limite de luminosité par paramètre ou par objet de communication. Dans le cas de plusieurs valeurs de mesure de luminosité (2 x 16 bits ou 3 x 16 bits), seule la valeur maximale de luminosité est comparée à la valeur limite.

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

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

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

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

Directive de valeur limite d'ombrage par	**Objet de communication**
La dernière valeur communiquée doit être conservée	• pas • après remise sous tension • après remise sous tension et programmation
Valeur limite de démarrage en kLux valable jusqu'à la 1e communication	0 ... 100; 30
Type de modification de valeur limite	• Valeur absolue avec un objet de communication 16 bits • Montée/Descente avec un objet de communication • Montée / Descente avec deux objets de communication
Progressivement en kLux *(seulement en cas de montée/descente avec un objet de communication)*	1 ... 5; 2
Délai d'ascension en min	0 ... 255; 12
Délai d'accélération en min	0 ... 30; 1
Envoyer le statut actuel d'ombrage	non • oui

Position du soleil !

Évaluer la position du soleil	non • oui

Évaluer la position du soleil	**oui**
La position du soleil est définie par	• Valeurs discrètes d'azimut et d'élévation • Points cardinaux (azimut/élévation)

Définition de la position du soleil par valeurs :
Entrez le domaine (direction et hauteur) où doit se trouver le soleil quand le système d'ombrage est actif.

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

Définition de la position du soleil par points cardinaux :
Entrez le point cardinal où doit se trouver le soleil quand le système d'ombrage est actif.

La position du soleil est définie par	**Points cardinaux (azimut/élévation)**
Point cardinal	• Est (azimut : 0° ... 180°) • Sud-Est (azimut : 45° ... 225°) • Sud (Azimut : 90° ... 270°) • Sud-Ouest (azimut : 135° ... 315°) • Ouest (azimut : 180° ... 360°)

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

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

Les lamelles doivent suivre l'élévation	non • oui

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

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

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

Les lamelles doivent suivre l'élévation	**oui**
En cas d'élévation inférieure à (en degrés)	0 ... 90; 10
Position des lamelles en %	0 ... 100; 95

sinon Position des lamelles en %	0 ... 100
Position de jalousie en %	0 ... 100
Utiliser le module d'enseignement pour de nouvelles positions d'ombrage *(seule la position de la couverture est enregistrée. Pour toute information, voir plus bas)*	non • oui

Position de déplacement (pour les stores) :

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

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

5.3.1.5. Automatisme pour fenêtre (moteurs)

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

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

Blocage de l'acheminement d'air froid :

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

Utiliser le blocage d'acheminement d'air froid	non • oui

Utiliser le blocage d'acheminement d'air froid	**oui**
Type d'objet d'entrée de température	1 Bit • 16 Bit

Objet d'entrée 1 bit :

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

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

Objet d'entrée 16 bit :

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

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

Ventilation forcée :

Utiliser la ventilation forcée	non • oui

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

Blocage d'acheminement d'air chaud :

L'objet d'entrée "Blocage d'acheminement d'air chaud" est connecté à l'objet de sortie d'un ou plusieurs capteurs de température. L'objet d'entrée peut être aussi bien un objet 1 bit (inférieur ou supérieur à une valeur limite) qu'un objet 16 bits (valeur de mesure interne/externe ou valeur de consigne et de mesure).

Utiliser le blocage d'acheminement d'air chaud	non • oui

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

Objet d'entrée 1 bit :

Type d'objet d'entrée	**1 bit**

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

Objet d'entrée 16 bit :

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

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

Objet d'entrée 16 bits (température de consigne / de mesure) :
Cette fonction intègre et évalue la valeur de consigne et la valeur de mesure de l'objet 16 bits.

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

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

Ouverture fonction de la température/humidité :

Fenêtre ouverte	• jamais • en cas de trop haute température • en cas de trop forte humidité ambiante • En cas de trop haute température ou de trop forte humidité ambiante

Température interne :

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

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

Objet d'entrée 1 bit :

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

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

Objet d'entrée 16 bit :
On peut entrer la directive de valeur limite par paramètre ou par objet de communication.

Type d'objet d'entrée de température	**16 bit**
Prescription de valeur limite de température interne par	Paramètres • Objet de communication

Valeur limite par paramètre :

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

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

Prescription de valeur limite de température interne par	**Objet de communication**
La dernière valeur communiquée doit être conservée	• pas • après remise sous tension • après remise sous tension et programmation
Valeur limite de démarrage par 0,1°C valable jusqu'à la 1e communication	100 … 500; 300
Type de modification de valeur limite	• Valeur absolue avec un objet de communication 16 bits • Montée/Descente avec un objet de communication • Montée / Descente avec deux objets de communication
Progressivement *(seulement en cas de montée/descente avec un objet de communication)*	0,1°C ... 5°C; 1°C
Hystérésis par 0,1°C	1 … 100; 20
Envoyer le statut actuel de température	non • oui

Objet d'entrée 16 bits (température de consigne / de mesure) :
Cette fonction intègre et évalue la valeur de consigne et la valeur de mesure de l'objet 16 bits.

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

Humidité ambiante :

Ces paramètres apparaissent en cas de ventilation à "trop haute humidité ambiante" / "trop haute température ou humidité ambiante". L'objet d'entrée peut être aussi bien

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

Type d'objet d'entrée d'humidité	1 Bit • 16 Bit

Objet d'entrée 1 bit :

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

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

Objet d'entrée 16 bit :

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

Ouverture de fenêtre :

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

Ouverture de fenêtre en %	1...100

Si la ventilation est commandée en fonction de la température ou de l'humidité par un objet d'entrée 16 bits, vous pouvez soit régler une position d'ouverture, soit ouvrir la fenêtre par pas. En mode par pas, l'écart de température/humidité est vérifié en fonction d'une durée fixe et, le cas échéant, augmenté/diminué d'un pas.

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

5.3.1.6. Scènes (moteurs)

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

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

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

Activez une mémoire de scène.

Utiliser la mémoire de scène X	non • **oui**

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

Numéro de scène	0...127

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

Position de la persienne en % Position du volet roulant en % Position du store en % Position de la fenêtre en %	0...100 ; 50
Position des lamelles en % *(pour les persiennes uniquement)*	0...100 ; 70

5.3.1.7. Appuis de touches (moteurs)

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

Mode de fonctionnement	
Utiliser l'entrée 3 / 5 / 7 / 9	• Non • comme bouton bus • comme bouton d'actionneur • comme capteur de position de référence
Utiliser l'entrée 4 / 6 / 8 / 10	• Non • comme bouton bus • comme bouton d'actionneur

Entrée en tant que touche de bus

Les réglages correspondent à l'entrée 1/2 (voir *Entrée en tant que touche de bus*, page 40).

Entrée en tant que touche d'actionneur

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

Fonction de touche	Haut • Bas Haut • Bas • Haut/Bas Entrée • Sortie • Entrée/Sortie Ouvert • Fermé • Ouvert/Fermé	(jalousie) (store) (store) (fenêtre)
Mode de commande*	• Standard • Standard inversé • Mode confort • Dispositif de l'homme mort	

*Vous trouverez une description complète des possibilités de réglage pour chaque mode de commande au chapitre *Modes de commande pour le moteur*, page 72.

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

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

Entrée en tant que capteur de position de référence

On utilise le capteur de position de référence pour limiter le domaine de déplacement du moteur correspondant(voir *Réglages du canal - Moteurs*, page 44). En cas de capteur de position de référence défectueux, on peut envoyer un message d'erreur sur le bus.

Envoyer un message d'erreur en cas de capteur de position de référence défectueux	non • oui

5.3.2. Réglages du canal – Fonctions de commutation

Si deux appareils à commutation sont connectés au canal de sortie, il apparaît deux canaux séparés (ex. "Canal 1 - Fonction de commutation" et "Canal 2 - Fonction de commutation"). Commencez par régler les instructions générales pour l'appareil connecté, puis, en cas de besoin, activez des connexions, des fonctions de temporisation et des objets de blocage. Vous trouverez un graphique à ce sujet au chapitre *Enchaînement de connexion - Commutation temporisée - Blocage*, page 76.

Mode relais	Système de fermeture • Système d'ouverture
Comportement en cas de panne d'alimentation électrique du bus	• aucune modification • ouvert • fermé
Comportement en cas de remise sous tension du bus	• comme avant la panne d'alimentation électrique du bus • aucune modification • ouvert • fermé
Comportement après réinitialisation et téléchargement ETS	• ouvert • fermé
Utiliser l'objet de statut	• non • comme objet actif de feed-back • comme objet de statut passif
Utiliser la fonction de connexion (voir *Connexion (fonctions de commutation)*, page 68)	non • oui
Utiliser la fonction de temps (voir *Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée (fonctions de commutation)*, page 68)	• non • comme activation temporisée • comme désactivation temporisée • comme activation et désactivation temporisées • comme minuterie d'escalier
Utiliser l'objet de blocage	non • oui
Utiliser scènes	non • oui

5.3.2.1. Connexion (fonctions de commutation)

Le menu "Connexion" n'apparaît que si "Utiliser des fonctions de connexion : Oui" est sélectionné lors des réglages du canal des fonctions de commutation.

Dans l'objet de connexion ("Canal X Connexion"), on peut connecter différents objets de communication avec ET ou OU. Par exemple, on peut actionner une lampe si appui de touche ET crépuscule sont actifs.

Type de connexion	ET • OU
Valeur de l'objet de connexion après remise sous tension	0 • 1

5.3.2.2. Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée (fonctions de commutation)

Ce menu n'apparaît que si une fonction de temporisation est sélectionnée lors des réglages du canal des fonctions de commutation. Le menu est désigné par le nom de la fonction choisie.

Avec le délai de connexion et déconnexion, on peut, par exemple, utiliser un interrupteur pour un ventilateur et une lampe. Toutefois, avec un délai de connexion, le venti-

lateur ne démarrera que lorsque la lampe sera allumée depuis déjà quelques minutes. Le délai de déconnexion a pour effet que le ventilateur fonctionnera encore alors que l'interrupteur aura été rappuyé et que la lampe sera déjà éteinte.

La fonction de minuterie d'escalier veille à ce que, par exemple, la lumière reste allumée un moment puis s'éteigne automatiquement.

Activation temporisée

Un délai de connexion se règle avec une base temporelle et un facteur temporel (ex. 1 min × 4 correspond à 4 minutes). On détermine en plus si la durée est prolongée en cas de nouvelle réception d'un message de connexion ("redéclenchable", ex. par suite d'un nouvel appui de l'interrupteur) et ce qui se passe si un message de déconnexion arrive du bus.

Base temporelle	0,1 s • 1 s • 1 min • 1 h
Facteur de temps	4...255; 4
Le délai d'allumage est	non redéclenchable • redéclenchable
Un message d'arrêt pendant le délai de minuterie d'escalier a pour effet	rien • déconnexion directe

Désactivation temporisée

Un délai de déconnexion se règle avec une base temporelle et un facteur temporel (ex. 1 min × 4 correspond à 4 minutes). On détermine en plus si la durée est prolongée en cas de nouvelle réception d'un message de déconnexion ("redéclenchable", ex. par suite d'un nouvel appui de l'interrupteur) et ce qui se passe si un message de connexion arrive du bus.

Base temporelle	0,1 s • 1 s • 1 min • 1 h
Facteur de temps	4...255; 4
Le délai d'allumage est	non redéclenchable • redéclenchable
Un message de démarrage pendant le délai de minuterie d'escalier a pour effet	rien • connexion directe

Minuterie d'éclairage d'escalier

Dans le cadre de la minuterie, on déterminer par une base temporelle et un facteur temporel combien de temps la lampe restera allumée (ex. 1 s × 10 correspond à 10 secondes). On détermine en plus si la durée est prolongée en cas de nouvelle réception d'un message de connexion ("redéclenchable", ex. par suite d'un nouvel appui de l'interrupteur) et ce qui se passe si un message de déconnexion arrive du bus.

Base temporelle	0,1 s • 1 s • 1 min • 1 h
Facteur de temps	4...255; 10
La durée d'éclairage de la minuterie est	non redéclenchable • redéclenchable
Un message d'arrêt pendant le délai de minuterie d'escalier a pour effet	rien • déconnexion directe

5.3.2.3. Fonction de blocage (fonctions de commutation)

Le menu "Fonction de blocage" n'apparaît que si "Utiliser des fonctions de blocage : Oui" est sélectionné lors des réglages du canal des fonctions de commutation.

On peut bloquer le canal de sortie par un message de blocage. On règle ici ce qui se passe pendant le blocage, à la remise sous tension du bus et après le blocage. L'utilisation manuelle est impossible en cas de blocage actif.
On peut utiliser cette fonction, par exemple, pour une lampe qui s'allume quand on appuie sur une "touche de panique" (=déclencheur d'une fonction de blocage) et qu'on ne peut plus éteindre.

La fonction de blocage bloque quand	0 • 1
Valeur de l'objet de blocage après remise sous tension	0 • 1
Réaction en cas de blocage	aucune modification • ouvert • fermé
Réaction au déblocage	suit la commande de commutation • ouvert • fermé

5.3.2.4. Scènes (fonctions de commutation)

Le menu "Scènes" n'apparaît que si "Utiliser des scènes : Oui" est sélectionné lors des réglages du canal du moteur.

Utiliser scènes	non • qui

Vous pouvez enregistrer différentes positions de déplacement pour chaque moteur comme scènes et les appeler par bus. Pour chaque moteur, on dispose de 16 scènes.

Numéro de scène	0...127
État de commutation	• inactif • actif

5.3.3. Appuis de touches (fonctions de commutation)

Les entrées 3 et plus sont par défaut prévues pour l'utilisation des appareils au niveau des sorties (canaux) et sont donc paramétrées directement dans les paramètres des canaux de sorties. On peut les utiliser comme touche d'actionneur ou de bus.

Mode de fonctionnement	
Utiliser l'entrée 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8 / 9 / 10	• Non • comme bouton bus • comme bouton d'actionneur

Entrée en tant que touche de bus

Les réglages correspondent à l'entrée 1/2 (voir *Entrée en tant que touche de bus*, page 40).

Entrée en tant que touche d'actionneur

Si vous utilisez l'entrée pour la commande de l'appareil à ce canal, déterminez la fonction de la touche.

Fonction de touche	Commutateur • Interrupteur

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

Fonction de touche	**Commutateur**
Commande à l'appui de la touche	• Allumer • Éteindre • rien
Commande au relâchement de la touche	• Allumer • Éteindre • rien

On peut bloquer l'entrée avec un objet de blocage. Configurez ce qui arrive à l'activation/désactivation du blocage. En cas de blocage actif, aucune utilisation n'est possible.

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

Utiliser l'objet de blocage	**Oui**
Uniquement à l'activation du blocage	• Allumer • Éteindre • rien
Uniquement à la désactivation du blocage	• Allumer • Éteindre • rien • évaluer l'état actuel

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

Fonction de touche	**Commutateur**
Commande à l'appui de la touche	• Commutation • rien
Commande au relâchement de la touche	• Commutation • rien

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

Utiliser l'objet de blocage	non • oui

6. Partie générale

6.1. Canal de sortie avec moteur

6.1.1. Modes de commande pour le moteur

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

Mode de commande	• Standard • Standard inversé • Mode confort • Dispositif de l'homme mort

Standard :

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

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

Standard inversé :

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

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

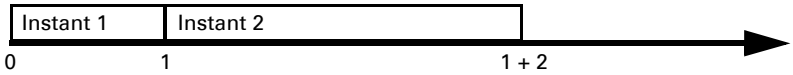
Mode confort :

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

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

Pression un peu plus longue (supérieure au temps 1 mais inférieure au temps 1+2) : Le moteur se déplace. Le moteur s'arrête dès qu'on relâche la touche.
Pression longue (relâchement après expiration du temps 1+2) : Le moteur se déplace automatiquement jusqu'à la position de fin de course. On peut arrêter le déplacement en appuyant brièvement sur la touche.

Abb. 1
Schéma des intervalles de temps en mode confort



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

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

Dispositif de l'homme mort :

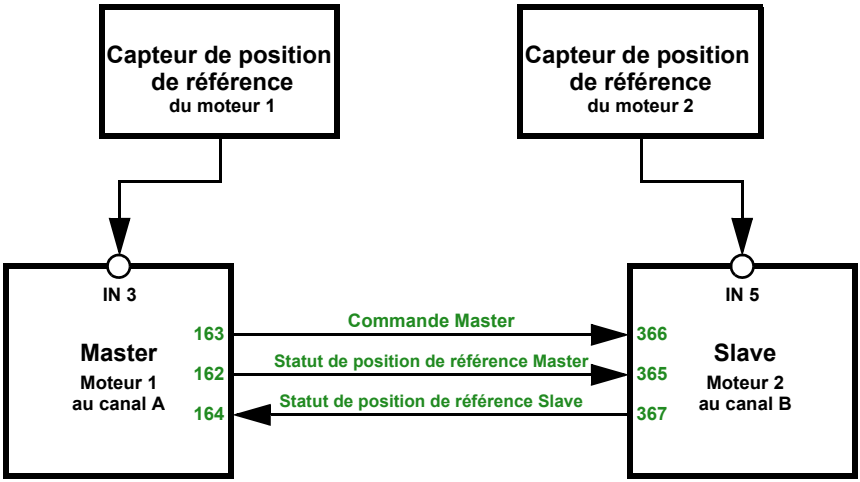
Le moteur se déplace dès qu'on actionne sur la touche et s'arrête quand on relâche la touche.

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

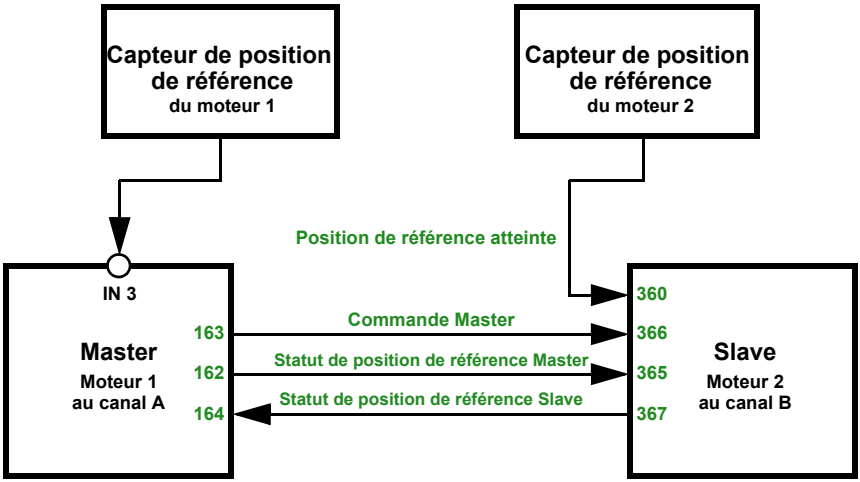
6.1.2. Possibilités de connexion pour les capteurs de position de référence

cf. *Limite de domaine de déplacement* au chapitre *Commande (moteurs)*, page 47. Les exemples et les numéros d'objet de communication se rapportent au verrouillage réciproque Master-Slave des moteurs à deux canaux de sortie A et B.

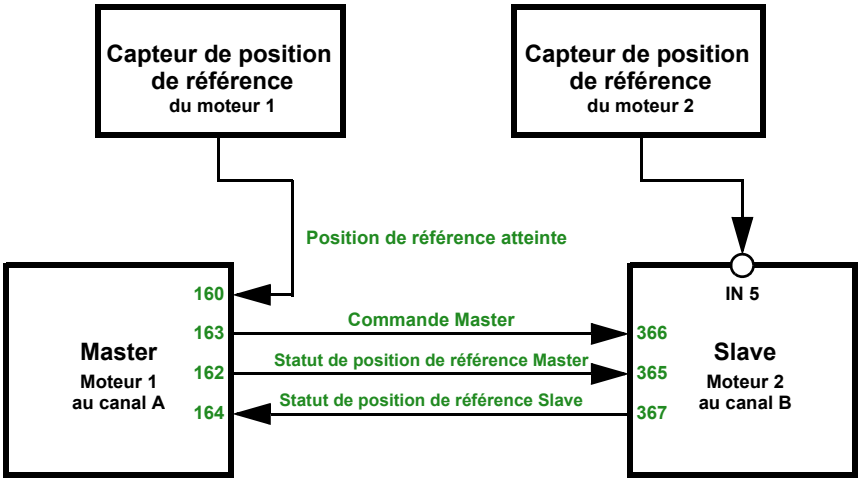
Le canal de moteur A est maître, capteur de position de référence à l'entrée 3 de l'actionneur,
Le canal de moteur B est asservi, capteur de position de référence à l'entrée 5 de l'actionneur :



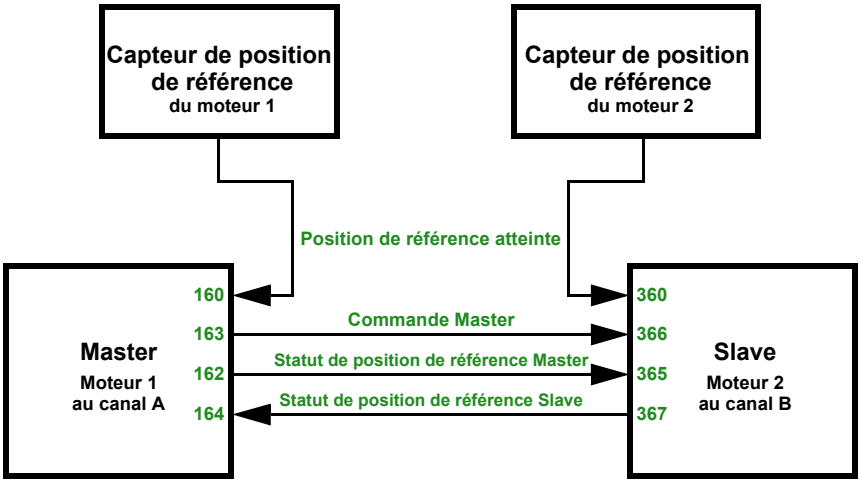
Le canal de moteur A est maître, capteur de position de référence à l'entrée 3 de l'actionneur,
Le canal de moteur B est asservi, capteur de position de référence par bus :



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



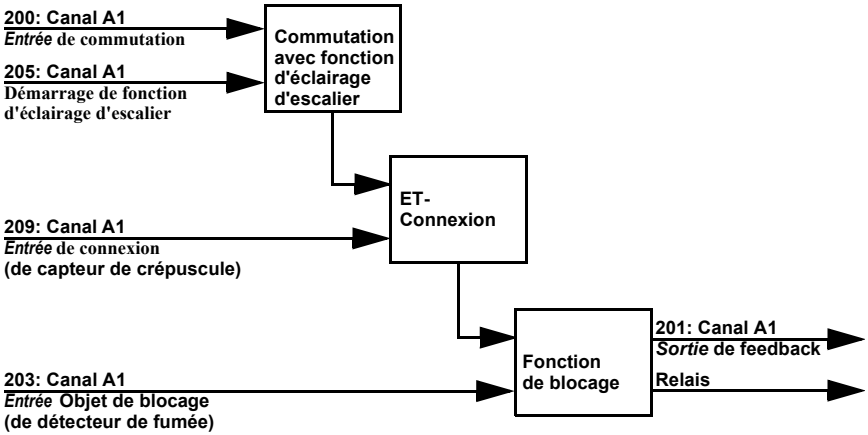
Le canal de moteur A est maître, capteur de position de référence par bus,
Le canal de moteur B est asservi, capteur de position de référence par bus :



6.2. Canal de sortie avec fonction de commutation

6.2.1. Enchaînement de connexion - Commutation temporisée - Blocage

Application 1 : Éclairage d'escalier sur le canal A1 qui ne doit pouvoir être allumé qu'au crépuscule / à la nuit (connexion) et qui s'allume en cas d'alarme d'incendie (blocage).



La lumière est s'allume ou s'éteint normalement par commutation par l'objet de communication "Commutation canal A1" (200). La fonction de minuterie s'active par commutation par l'objet "Fonction de minuterie canal A1 Démarrage" (205). La fonction temporisée a alors la priorité, ce qui signifie que le statut déclenché par la commutation normale est écrasé.

Des questions sur le produit ?

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

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

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

En cas de questions sur les fonctions KNX :

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

elsner

Elsner Elektronik GmbH Technologie de la commande et de l'automatisation
Sohlengrund 16
75395 Ostelsheim
Allemagne
Tél. +49 (0) 70 33 / 30 945-0
Fax +49 (0) 70 33 / 30 945-20
info@elsner-elektronik.de
www.elsner-elektronik.de