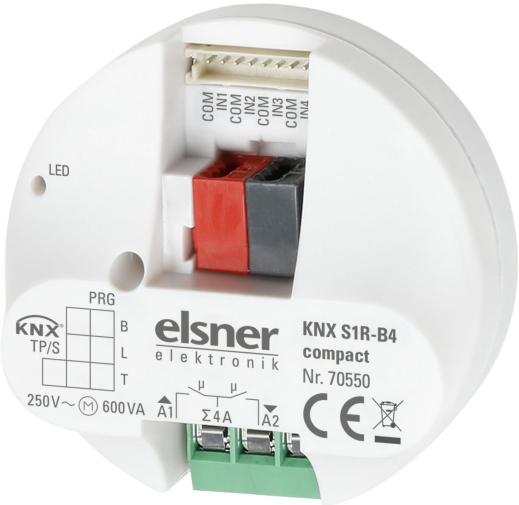
KNX S1R-B4 compact

Actionneur multifonctionnel

Numéro d'article 70550



Installation et réglage

1. Consignes de sécurité et mode d'emploi 3
1.1. Consignes de sécurité relatives aux fonctions automatisées 3
2. Description 4
3. Mise en service 5
3.1. Adressage de l'appareil sur le bus 5
3.2. Surveiller les fonctions de sécurité 5
4. Protocole de transmission 6
4.1. Liste de tous les objets de communication 6
5. Réglage des paramètres 14
5.1. Réglages généraux 14
5.2. Sortie 14
5.2.1. Réglages du canal - Moteurs 15
5.2.1.1. Commande (moteurs) 18
5.2.1.2. Manuell 26
5.2.1.3. Automatique – externe 27
5.2.1.4. Automatique - interne pour systèmes d'ombrage (moteurs) ... 27
5.2.1.5. Automatisme pour fenêtre (moteurs) 32
5.2.1.6. Scènes (moteurs) 37
5.2.1.7. Appuis de touches (moteurs) 37
5.2.2. Possibilités de connexion pour les capteurs de position de référence .. 44
5.2.3. Réglages du canal - Fonctions de commutation 46
5.2.3.1. Connexion (fonctions de commutation) 47
5.2.3.2. Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée (fonctions de commutation) 47
5.2.3.3. Fonction de blocage (fonctions de commutation) 48
5.2.4. Appui de touche (fonctions de commutation) 49

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 agréés.

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

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

1.1. Consignes de sécurité relatives aux fonctions automatisées

AVERTISSEMENT !
Risque de blessure par des composants mobiles automatiques !
La commande automatique peut entraîner le démarrage des pièces de l'installation et la mise en danger de personnes.
- Il faut s'assurer qu'aucune personne ne se trouve sur la trajectoire de déplacement de composants à commande motorisée en mouvement.
- Respecter les normes sur la construction.
- Vérifier qu'en cas de séjour en-dehors du bâtiment, le retour/l'accès n'est pas bloqué (risque de blocage à l'extérieur)
- Mettre l'installation hors service de façon conforme pour les travaux de maintenance et les travaux de nettoyage.

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

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

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

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

2. Description

Le **Actionneur KNX S1R-B4 compact** avec commande de façade intégrée a une sortie multifonction, sur laquelle il est possible de raccorder un entraînement avec une commande haut/bas (store, marquise, volet roulant, fenêtre) ou deux appareils commutables (marche/arrêt pour l'éclairage et la ventilation). Grâce à la réalisation sans potentiel de la sortie, il est également possible de contrôler d'autres systèmes, par ex. à l'aide de l'entrée du bouton-poussoir manuel d'un appareil de commande du moteur.

Le système automatique peut être défini en externe ou en interne. En interne, de nombreuses options de blocage, de verrouillage (Master-Slave par ex.) et de définitions de priorités (Manuel-Automatique par ex.) sont disponibles. Les scénarios peuvent être enregistrés et être exécutés via le bus (commande de scénario avec 16 scènes).

4 entrées binaires sont disponibles pour la connexion de contacts tels que des boutons-poussoirs.

Fonctions :

- Sortie multifonction sans potentiel pour un **entraînement 230 V** (dispositif d'ombrage, fenêtre) ou le raccordement de deux appareils commutables (éclairage, ventilation)
- **4 entrées binaires**
- **Retour de position** (position de déplacement, avec des stores également la position des lamelles)
- **Mémoire de position** (position de déplacement) sur objet de 1 bit (enregistrement et exécution
  via un bouton-poussoir par ex.)
- Paramètre pour la prise en compte des **temps morts** de l'entraînement et de la mécanique
- Contrôle par un **système automatique interne ou externe**
- **Commande du dispositif d'ombrage** intégrée avec **suivi des lamelles** en fonction du soleil pour les stores
- **Commande de scénarios** pour la position de déplacement avec 16 scènes (pour les stores également la position des lamelles)
- Le verrouillage réciproque de deux entraînements à l'aide de **capteurs de position nulle** évite les collisions, par ex. du dispositif d'ombrage et des fenêtres (Master-Slave)

- **Les objets de blocage et les messages d'alarme** ont différentes priorités, de sorte que les fonctions de sécurité sont toujours prioritaires (par ex. blocage du vent)
- Réglage de la **priorité** de la commande manuelle ou automatique en fonction du temps ou de l'objet de communication
- **Restriction à court terme** (commande de déplacement bloquée) 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** dans le menu « service ».

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

3.1. Adressage de l'appareil sur le bus

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

3.2. Surveiller les fonctions de sécurité

Sur les appareils KNX avec des fonctions de sécurité (comme un blocage du vent ou de la pluie par exemple), une surveillance cyclique des objets de sécurité doit être mise en place.

Vous trouverez de plus amples explications sur l'intégration KNX dans les chapitres du manuel *Protocole de transmission* et *Réglage des paramètres*.

4. Protocole de transmission

4.1. Liste de tous les objets de communication

Abréviations :
L Lecture
E Écriture
C Communication
T Transmission
DPT Type de point de données

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
0	Version logicielle	Lisible	L-C-	[217.1] DPT_Version	2 bits
1	Canal A - Statut Automatique ou Manuel	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
2	Canal A - Manuel à long terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
3	Canal A - Manuel à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
4	Canal A - Manuel position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
5	Canal A - Manuel Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
6	Canal A - Automatique à long terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
7	Canal A - Automatique à court terme	Entrée	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
8	Canal A - Automatique position de déplacement	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
9	Canal A - Automatique Position des lamelles	Entrée	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
10	Canal A - Changement de Manuel à Automatique	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
11	Canal A - Automatique Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
12	Canal A - Position de déplacement actuelle	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
13	Canal A - Position actuelle des lamelles	Sortie	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 bit
14	Canal A - Objet de statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
15	Canal A - Manuel Démarrer la mémoire de position	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
16	Canal A - Manuel Mémoire de position Objet d'apprentissage 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
17	Canal A - Manuel Mémoire de position Objet d'apprentissage 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
18	Canal A - Automatique Démarrer la mémoire de position	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
19	Canal A - Automatique Mémoire de position Objet d'apprentissage 0	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
20	Canal A - Automatique Mémoire de position Objet d'apprentissage 1	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
21	Canal A1 - Exécution / Enregistrement de scénarios	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
22	Canal A - Température extérieure Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
23	Canal A - Température extérieure Blocage Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
24	Canal A - Température extérieure Blocage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
25	Canal A - Crépuscule Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
26	Canal A - Crépuscule Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
27	Canal A - Crépuscule Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
28	Canal A - Contrôle de l'heure	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
29	Canal A - Température intérieure Validation Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
30	Canal A - Température intérieure Validation Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
31	Canal A - Température intérieure Validation Valeur de consigne	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
32	Canal A - Température intérieure Validation Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
33	Canal A - Dispositif d'ombrage Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
34	Canal A - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 1	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
35	Canal A - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 2	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
36	Canal A - Dispositif d'ombrage Luminosité Valeur de mesure 3	Entrée	LEC-	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
37	Canal A - Dispositif d'ombrage Valeur limite	Entrée / Sortie	LECT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
38	Canal A - Dispositif d'ombrage Valeur limite 1 = + | 0 = -	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
39	Canal A - Dispositif d'ombrage Valeur limite +	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
40	Canal A - Dispositif d'ombrage Valeur limite -	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
41	Canal A - Dispositif d'ombrage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
42	Canal A - Dispositif d'ombrage Position Objet d'apprentissage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
43	Canal A - Azimut	Entrée	LEC-	[9.7] DPT_Value_ Humidity	2 bits
44	Canal A - Élévation	Entrée	LEC-	[9.7] DPT_Value_ Humidity	2 bits
45	Canal A - Alimentation en air frais Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
46	Canal A - Alimentation en air frais Température externe Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
47	Canal A - Alimentation en air frais Blocage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
48	Canal A - Aération forcée	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
49	Canal A - Alimentation en air chaud Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
50	Canal A - Alimentation en air chaud Température interne Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
51	Canal A - Alimentation en air chaud Température externe Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
52	Canal A - Alimentation en air chaud Blocage Valeur de consigne	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
53	Canal A - Alimentation en air chaud Blocage Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
54	Canal A - Température intérieure Ouverture Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
55	Canal A - Température intérieure Ouverture Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
56	Canal A - Température intérieure Ouverture Valeur de consigne	Entrée	LEC-	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
57	Canal A - Température intérieure Ouverture Valeur limite	Entrée / Sortie	LECT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
58	Canal A - Température intérieure Ouverture Valeur limite 1 = +	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
59	Canal A - Température intérieure Ouverture Valeur limite +	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
60	Canal A - Température intérieure Ouverture Valeur limite -	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
61	Canal A - Température intérieure Ouverture Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
62	Canal A - Humidité intérieure Ouverture Objet	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
63	Canal A - Humidité intérieure Ouverture Valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.7] DPT_Value_ Humidity	2 bits
64	Canal A - Humidité intérieure Ouverture Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
65	Canal A - Position nulle atteinte	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
66	Canal A - Capteur de position nulle perturbé	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
67	Canal A - Master Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
68	Canal A - Master Position nulle Commande	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
69	Canal A - Slave Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
70	Canal A - Master Position nulle Statut	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
71	Canal A - Master Position nulle Commande	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
72	Canal A - Slave Position nulle Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
73	Canal A - Entraînement en déplacement	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
74	Canal A - Objet perturbateur	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
75	Canal A - Blocage 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
76	Canal A - Blocage 1 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
77	Canal A - Blocage 1 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
78	Canal A - Blocage 1 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
79	Canal A - Blocage 1 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
80	Canal A - Blocage 2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
81	Canal A - Blocage 2 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
82	Canal A - Blocage 2 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
83	Canal A - Blocage 2 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
84	Canal A - Blocage 2 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
85	Canal A - Blocage 3 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
86	Canal A - Blocage 3 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
87	Canal A - Blocage 3 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
88	Canal A - Blocage 3 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
89	Canal A - Blocage 3 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
90	Canal A - Blocage 4 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
91	Canal A - Blocage 4 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
92	Canal A - Blocage 4 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
93	Canal A - Blocage 4 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
94	Canal A - Blocage 4 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
95	Canal A - Blocage 5 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
96	Canal A - Blocage 5 - Objet de blocage du vent	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
97	Canal A - Blocage 5 - Blocage du vent valeur de mesure	Entrée	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 bits
98	Canal A - Blocage 5 - Blocage du vent Statut	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
99	Canal A - Blocage 5 - Objet de blocage de la pluie	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
100	Canal A - Restriction 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
101	Canal A - Restriction 2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
102	Canal A - Restriction à court terme	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
103	Canal A1 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
104	Canal A1 - Retour	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
105	Canal A1 - Statut	Lisible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
106	Canal A1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
107	Canal A1 - Fonction de minuterie d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 bit
108	Canal A1 - Fonction de minuterie d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 bit
109	Canal A1 - Association	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
110	Canal A1 - Exécution / Enregistrement de scénarios	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
111	Canal A2 - Commutation	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
112	Canal A2 - Retour	Sortie	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
113	Canal A2 - Statut	Lisible	L-C-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
114	Canal A2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
115	Canal A2 - Fonction de minuterie d'escalier Marche	Entrée	-EC-	[1.10] DPT_Start	1 bit
116	Canal A2 - Fonction de minuterie d'escalier Marche/Arrêt	Entrée	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 bit
117	Canal A2 - Association	Entrée	LEC-	[1.2] DPT_Bool	1 bit
118	Canal A2 - Exécution / Enregistrement de scénarios	Entrée	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
119	Canal B1 - Commande locale de l'objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
120	Entrée 1 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
121	Entrée 1 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
122	Entrée 1 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
123	Entrée 1 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_ Dimming	4 bits
124	Entrée 1 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
125	Entrée 1 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
126	Entrée 1 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
127	Entrée 1 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
128	Entrée 1 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
133	Entrée 2 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
134	Entrée 2 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
135	Entrée 2 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
136	Entrée 2 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_ Dimming	4 bits
137	Entrée 2 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
138	Entrée 2 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
139	Entrée 2 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
140	Entrée 2 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
141	Entrée 2 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

N°	Texte	Fonction	Balises	Type de DPT	Taille
154	Entrée 3 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
155	Entrée 3 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
156	Entrée 3 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
157	Entrée 3 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_ Dimming	4 bits
158	Entrée 3 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
159	Entrée 3 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
160	Entrée 3 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
161	Entrée 3 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
162	Entrée 3 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit
163	Entrée 4 - Long terme	Entrée / Sortie	LECT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
164	Entrée 4 - Court terme	Sortie	L-CT	[1.8] DPT_UpDown	1 bit
165	Entrée 4 - Commutation	Entrée / Sortie	LECT	[1.1] DPT_Switch	1 bit
166	Entrée 4 - Variation relative	Entrée / Sortie	LECT	[3.7] DPT_Control_ Dimming	4 bits
167	Entrée 4 - Transducteur 8 bits	Sortie	L-CT	[5] 5.xxx	1 bit
168	Entrée 4 - Actionneur de température	Sortie	L-CT	[9.1] DPT_Value_Temp	2 bits
169	Entrée 4 - Actionneur de luminosité	Sortie	L-CT	[9.4] DPT_Value_Lux	2 bits
170	Entrée 4 - Scénario	Sortie	L-CT	[18.1] DPT_SceneControl	1 bit
171	Entrée 4 - Objet de blocage	Entrée	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 bit

5. Réglage des paramètres

Les réglages des paramètres sont caractérisés par un soulignement.

5.1. Réglages généraux

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

Taux de transmission de messages maximal	1 • 2 • 5 • 10 • 20 messages par seconde
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".

5.2. Sortie

Indiquez ici ce qui est raccordé au canal de sortie.

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

Ensuite apparaissent les possibilités de réglage :

Réglages des moteurs (canal A) :

- Prescriptions générales pour le moteur connecté (cf. *Réglages du canal - Moteurs*, page 15)

- Fonctions de commande : Limitation de domaine de déplacement, blocages, type d'automatisme (cf. *Commande (moteurs)*, page 18)
- Fonctions d'automatisme : L'automatisme peut y être programmé de façon externe ou interne.
  (cf. § *Automatique - interne pour systèmes d'ombrage (moteurs)*, Page 27 ou *Automatisme pour fenêtre (moteurs)*, Page 32)
- Scènes : Positions de déplacement (cf. *Scènes (moteurs)*, page 37)
- Appuis de touche : Configuration comme touche de l'actionneur, touche de bus ou pour capteur de position de référence (cf. *Appuis de touches (moteurs)*, page 37)

Réglages pour fonctions de commutation
(le canal est réparti en groupes de deux : A1|A2) :

- Prescriptions générales pour la fonction de commutation
  (cf. *Réglages du canal - Fonctions de commutation*, page 46)
- Connexion de différents objets de communication
  (cf. *Connexion (fonctions de commutation)*, page 47)
- Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée
  (cf. *Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée (fonctions de commutation)*, page 47)
- Fonction de blocage (cf. *Fonction de blocage (fonctions de commutation)*, page 48)
- Appui de touche : Configuration comme touche d'actionneur ou de bus
  (cf. *Appui de touche (fonctions de commutation)*, page 49)

5.2.1. 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.

Changer entre HAUT/BAS *(jalousie, stores)* Changer entre RENTRER/SORTIR *(stores)* Changer entre FERMETURE/OUVERTURE *(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). Entrez numériquement la durée de fonctionnement (en secondes).

Durée BAS en s pour *(jalousie, stores)* Durée SORTIR en s *(stores)* Durée OUVERTURE en s *(fenêtre)*	1 ... 320; 60
Durée HAUT en s pour *(jalousie, stores)* Durée RENTRER en s *(stores)* Durée FERMETURE 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
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 dispositifs 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 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. *Scènes (moteurs)*, Page 37.

5.2.1.1. 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 à la remise sous tension du bus et après programmation	• aucune action • Commande haut (ou de sortie/de fermeture) • Commande bas (ou de rentrée/ d'ouverture)

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	• moyen d'objet de communication • moyen de canal d'entrée • ne pas utiliser
L'actionneur est	Master • Slave

Actionneur maître :
Mettre en position sûre en cas de non-réception d'objet de statut Slave.

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 :
Mettre en position sûre en cas de non-réception d'objet de statut Master.

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 22, *Blocage - Coupe-vent*, Page 23 et *Blocage - Barrière anti-pluie*, Page 24).
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 haut • Commande bas (jalousies/stores) • Commande de rentrée • 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 », (cf. *Réglages du canal - Moteurs*, page 15) 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 • Réception d'un objet ou fin d'un délai d'attente
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
L'automatisation est bloquée par *(en cas de sélection de „oui“)*	0 • 1
Valeur de l'objet de blocage après remise sous tension *(en cas de sélection de „oui“)*	0 • 1
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 27 ou *Automatisme pour fenêtre (moteurs)*, Page 32).

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 haut • Commande bas *(jalousies/stores)* • Commande de rentrée • 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 haut • Commande bas *(jalousies/stores)* • Commande de rentrée • 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 haut • Commande bas *(jalousies/stores)* • Commande de rentrée • 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 haut • Commande bas *(jalousies/stores)* • Commande de rentrée • 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 HAUT • Autoriser seulement BAS
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

5.2.1.2. Manuell

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 *Paramètre „Prise en charge à la programmation“*, Page 14).

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

5.2.1.3. 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.

5.2.1.4. 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 le blocage de temp. ext.	non • oui

Utiliser le blocage de temp. ext.	**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
Valeur de sortie hystérèse en	Pourcentage (%) • kLux
Hystérèse (en %)	0 ... 100; 10
Hystérèse (en kLux)	1 ... 120; 20
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
Valeur de sortie hystérèse en	Pourcentage (%) • kLux
Hystérèse (en %)	0 ... 100; 10
Hystérèse (en kLux)	1 ... 120; 20
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
En cas d'élévation inférieure à (en degrés)	0 ... 90; 30
Position des lamelles en %	0 ... 100; 80
En cas d'élévation inférieure à (en degrés)	0 ... 90; 45
Position des lamelles en %	0 ... 100; 65
En cas d'élévation inférieure à (en degrés)	90
Position des lamelles en %	0 ... 100; 50
Position de jalousie en %	0 ... 100; 75
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.

5.2.1.5. 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 d'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	0 … 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	0 … 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	0...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	0 ... 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

5.2.1.6. 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

5.2.1.7. Appuis de touches (moteurs)

Les entrées peuvent être utilisées comme touche d'actionneur ou de bus.

Sinon, on peut utiliser l‘entrée 1 pour un capteur de position de référence dans le cas de moteurs raccordés.

Mode de fonctionnement	
Utiliser l'entrée 1	• Non • comme bouton bus • comme bouton d'actionneur • comme capteur de position de référence
Utiliser l'entrée 2 (3 / 4)	• Non • comme bouton bus • comme bouton d'actionneur

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 • 45 min • 1 h • 1,5 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 persiennes, volets roulants, stores ou fenêtres :

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

Fonction	**Persienne / Volets roulants / Store / Fenêtre**

Fonction de touche	Haut • Bas Haut • Bas • Haut/Bas Rentrer • Sortir • Rentrer/Sortir Fermeture • Ouverture • Fermeture/Ouverture	(persienne) (volets roulants) (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 43 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; 20
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

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 Rentrer • Sortir • Rentrer/Sortir Fermeture • Ouverture • Fermeture/Ouverture	(persienne) (volets roulants) (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 43.

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(cf. *Réglages du canal - Moteurs*, page 15). 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

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.

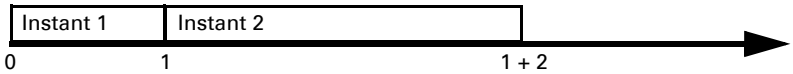
Mode de commande	**Standard inversé**
Comportement à l'appui de touche : court = haut/bas long = stop/pas	
Intervalle entre court et long en 0,1 s	1...50; 10
Répétition de la commande d'itération en cas d'appui prolongé de la touche	toutes les 0,1 s • toutes les 2 s toutes les 0,5 s

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.

B : III. 6
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.

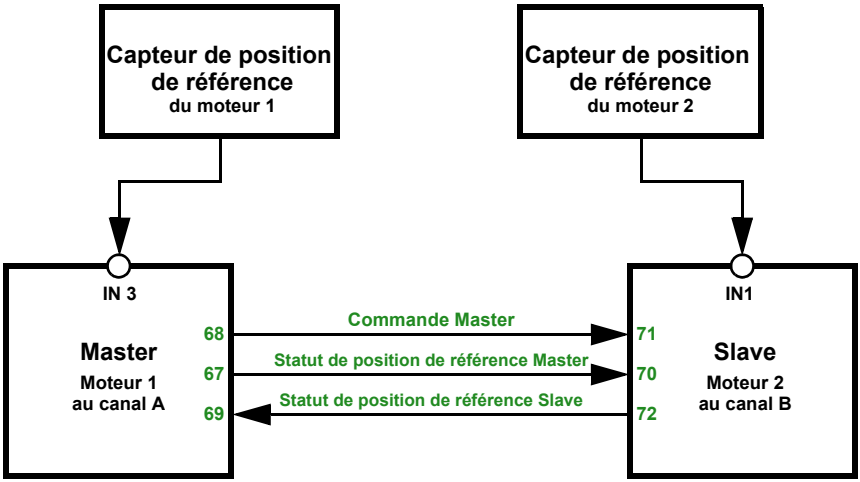
Mode de commande	**Dispositif de l'homme mort**
Comportement à l'appui de touche : Appui sur la touche = Commande de montée ou de descente Relâchement de la touche = Commande d'arrêt	

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

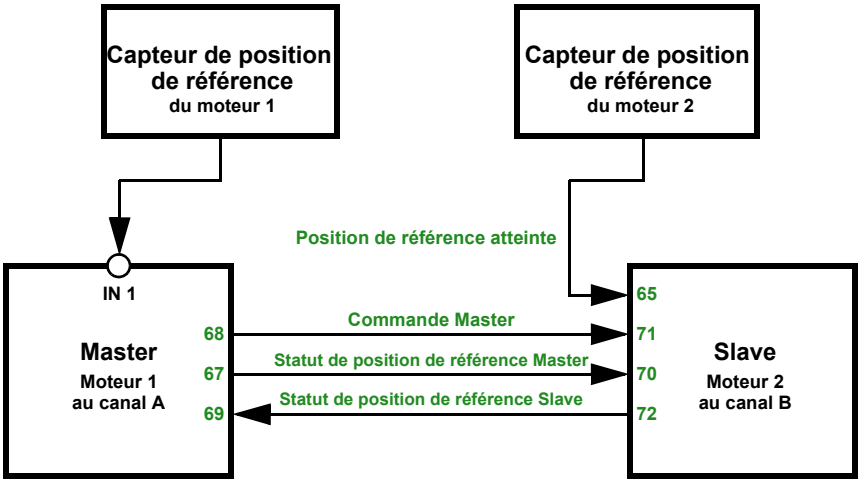
cf. *Limite de domaine de déplacement* au chapitre *Commande (moteurs)*, Page 18. Les exemples et les numéros d'objet de communication se rapportent au verrouillage réciproque Master-Slave des moteurs à deux canaux de sortie A et B.

Actionneur A est maître, capteur de position de référence à l'entrée 1 de l'actionneur,

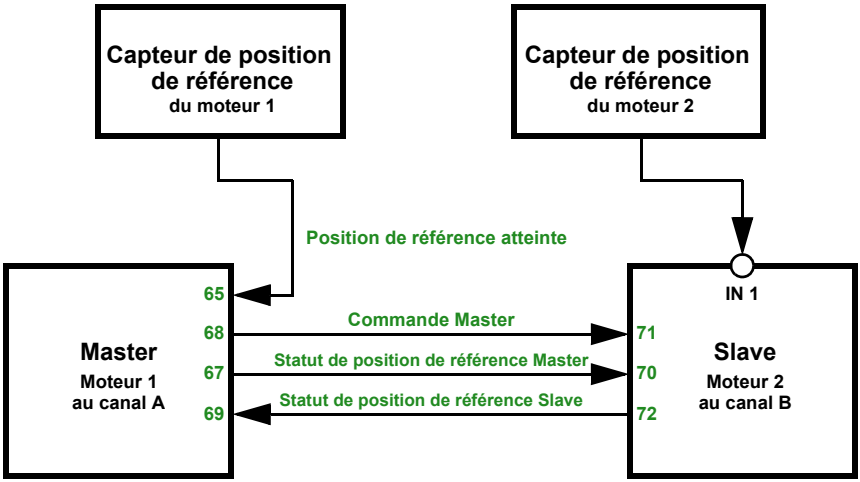
Actionneur B est asservi, capteur de position de référence à l'entrée 1 de l'actionneur :



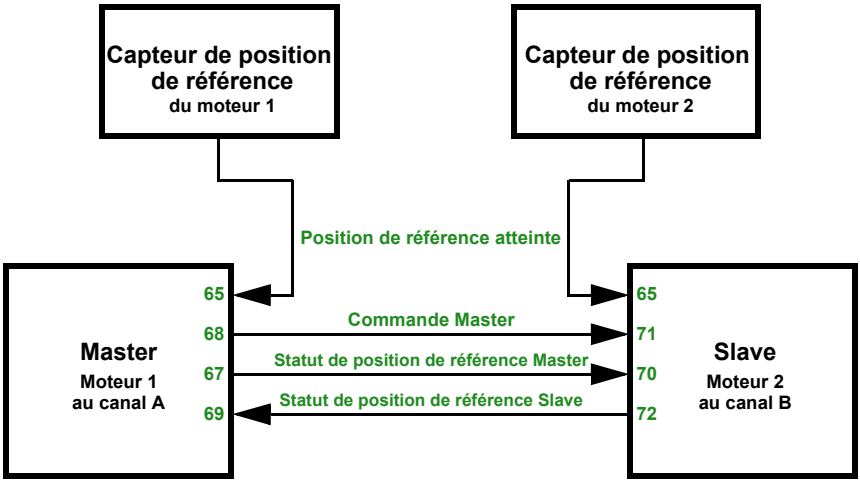
Actionneur A est maître, capteur de position de référence à l'entrée 1 de l'actionneur,
Actionneur B est asservi, capteur de position de référence par bus :



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



Actionneur A est maître, capteur de position de référence par bus, Actionneur B est asservi, capteur de position de référence par bus :



6.0.2. 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 *Réglages du canal - Fonctions de commutation*, Page 46.

Mode relais	Système de fermeture • Système d'ouverture
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 (cf. *Connexion (fonctions de commutation)*, page 47)	non • oui
Utiliser la fonction de temps (cf. *Délais de connexion/déconnexion ou commutation temporisée (fonctions de commutation)*, page 47)	• non • comme activation temporisée • comme désactivation temporisée • comme activation et désactivation temporisées • comme minuterie d'escalier
Utiliser l'objet de blocage	non • oui
Utiliser des scènes	non • oui

6.0.2.1. 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

6.0.2.2. 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 ventilateur 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; 10
Le délai d'allumage est	non redéclenchable • redéclenchable
Un message d'arrêt pendant le délai d'allumage 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; 10
Désactivation temporisée est	non redéclenchable • redéclenchable
Un message de démarrage pendant la désactivation temporisée 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

6.0.2.3. 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 verrouillé après une réinitialisation et téléchargement ETS	0 • 1
Réaction en cas de blocage	aucune modification • ouvert • fermé
Réaction au déblocage	suit la commande de commutation • ouvert • fermé

6.0.3. Appui de touche (fonctions de commutation)

Les entrées peuvent être utilisées comme touche d'actionneur ou de bus.

Mode de fonctionnement	
Utiliser l'entrée 1 / 2 / 3 / 4	• Non • comme bouton bus • comme bouton d'actionneur

Entrée en tant que touche de bus

Voir *Entrée en tant que touche de bus*, Page 38.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.

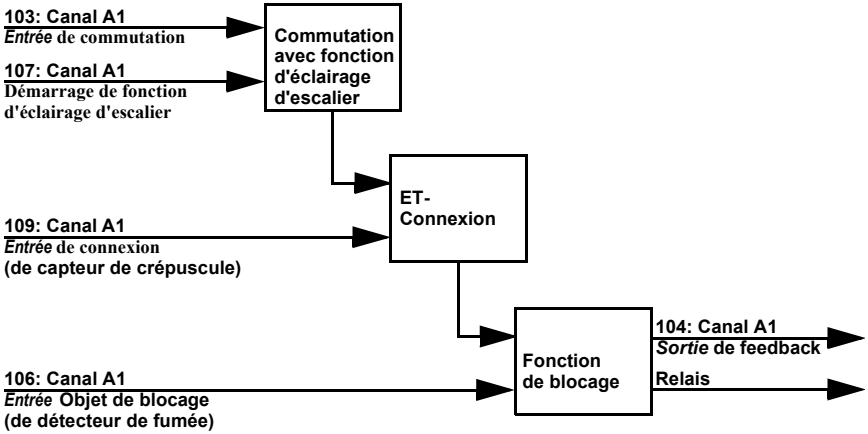
Fonction de touche	**Commutateur**
Commande à l'appui de la touche	• Commutation • rien
Commande au relâchement de la touche	• Commutation • rien

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

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" (103). La fonction de minuterie s'active par commutation par l'objet "Fonction de minuterie canal A1 Démarrage" (107). 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® elektronik

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