



KNX RF-MSG-ST

Actuador de Radio

Número de artículo 70711



1. Descripción	3
1.0.1. Alcance del suministro	3
1.1. Información técnica	3
2. Instalación y puesta en servicio	4
2.0.1. Advertencias de seguridad	5
2.1. Indicaciones sobre las radioinstalaciones	5
2.2. Conexión	5
2.2.1. Conexión KNX RF-MSG-ST	7
2.3. Establecer comunicación por radio	7
2.4. Activación de la función de retransmisor	8
2.5. Instrucciones de montaje y de puesta en marcha	8
3. Direcccionar el dispositivo en el bus	8
4. Eliminación	8
5. Conformidad	8
6. Protocolo de transmisión	10
6.1. Lista de todos los objetos de comunicación	10
7. Ajuste de los parámetros	13
7.1. Ajustes generales	13
7.2. Tipo de accionamiento	13
7.2.1. Accionamiento - Persiana, Persiana enrolladas, Toldo, Ventana	13
7.3. Control	16
<i>Bloqueos - objetos de bloqueo</i>	<i>18</i>
<i>Bloqueos - bloqueo de viento</i>	<i>19</i>
<i>Bloqueos - bloqueo de lluvia</i>	<i>21</i>
<i>Limitaciones de marcha</i>	<i>21</i>
7.3.0.1. Manual	22
7.3.0.2. Automático – externo	22
7.3.0.3. Imágenes	22

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

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

Legenda del manual



Advertencia de seguridad.



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

¡PELIGRO!

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

¡ADVERTENCIA!

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

¡PRECAUCIÓN!

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



¡ATENCIÓN!

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

ETS

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

1. Descripción

KNX RF-MSG-ST es un actuador por radio para radio-transmisión KNX (KNX RF). El actuador controla un accionamiento (persiana, persiana enrollada, toldo o ventana). El **KNX RF-MSG-ST** emplea el estándar KNX RF S.

Funciones:

- 1 conexión para el accionamiento de 230 V (STAK3)
- Recepción de la señal de control por radio KNX RF
- **Función de retransmisor:** redireccionamiento de todas las notificaciones RF KNX recibidas. Estas pueden recibirlas los dispositivos RF KNX con las mismas direcciones de dominios. De este modo se puede ampliar el radio de alcance de la señal de RF de KNX.
- **Medición de tiempo de propagación automática** del accionamiento de posicionamiento (incl. objeto de mensaje de avería)
- **Mensaje de confirmación de posición** (posición de marcha; en persianas también posición de las láminas)
- **Registrador de posición** (posición de marcha) en un objeto de 1 bit (almacenamiento y acceso, p. ej. con pulsador)
- **Control de imágenes** para la posición de marcha con 16 imágenes por accionamiento (en persianas, también la posición de las láminas)
- Los **objetos de bloqueo** y los **mensajes de alarma** tienen prioridades distintas para que las funciones de seguridad siempre tengan prioridad (p. ej. bloqueo de viento)
- **Selección de control** manual o automático con el tiempo o el objeto de comunicación
- **Limitación temporal** (comando de marcha bloqueado) y 2 **limitaciones de marcha**

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

1.0.1. Alcance del suministro

- Actuador de radio
- Imán para programación (barra telescópica)

1.1. Información técnica

Carcasa	Plástico
Grado de protección*	IP 54
Dimensiones	Aprox. 149 x 37 x 26 (an. x al. x pr., mm)
Peso	Aprox. 140 g
Temperatura ambiente	En funcionamiento -20...+55°C, en almacenamiento -30...+85°C

Humedad atmosférica ambiente	Máx. 95 % HR, evitar la acción del rocío
Tensión de servicio	230 V AC
Entrada	Conector hembra STAS3 (230 V)
Salida	Conector STAK3, carga máx. 4 A / 230 V AC
Gama de frecuencias Potencia de transmisión	868,0...868,6 MHz máx. 25 mW

*A pesar de su alto grado de protección, la **Actuador radio KNX RF-MSG-ST** se debe montar en una zona protegida para que no pueda entrar agua por las conexiones. Siga las instrucciones del capítulo *Conexión*.

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

2. Instalación y puesta en servicio



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



¡PELIGRO!

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

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

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

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

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

2.0.1. Advertencias de seguridad



ADVERTENCIA!

¡Peligro de lesión por componentes accionados de forma automática!

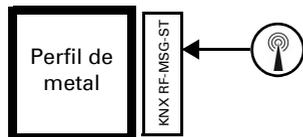
Si se interrumpe la conexión por radio entre el cacoplador de medio y el actuador por radio, los dispositivos conectados ya no se pueden utilizar.

- No conecte ningún actuador por radio que pueda poner a personas en riesgo.

2.1. Indicaciones sobre las radioinstalaciones

En la planificación de instalaciones con aparatos que se comunican mediante radio, se debe procurar que haya suficiente cobertura. La cobertura de las interferencias está limitada por las disposiciones legales para radioinstalaciones y por las características de las obras. Evite fuentes de perturbación y obstáculos entre el emisor y el receptor, que llevan a fallas de la comunicación por radio. Estos son ejemplos:

- Paredes y techos (en especial hormigón y acristalamiento de protección solar).
- Superficies metálicas cerca de los aparatos radiofónicos (por ej. construcciones de aluminio de un jardín de invierno).
- Otros aparatos radiofónicos y radioinstalaciones locales potentes (p.ej. auriculares por radio) que emiten en la misma frecuencia. Por tal razón mantenga una distancia mínima de 30 cm entre los emisores.



El símbolo de antenas en la carcasa muestra la posición de la antena en **KNX RF-MSG-ST**. Este lado no se puede colocar directamente sobre superficies u objetos de metal. De lo contrario, la señal de radio podría sufrir perturbaciones.

2.2. Conexión

El módulo de radio se conecta entre el consumidor y la línea de alimentación. Solo se pueden conectar en cables flexibles mediante uniones enchufables STAK/STAS. Los conectores enchufables se deben bloquear con los pasadores de seguridad.

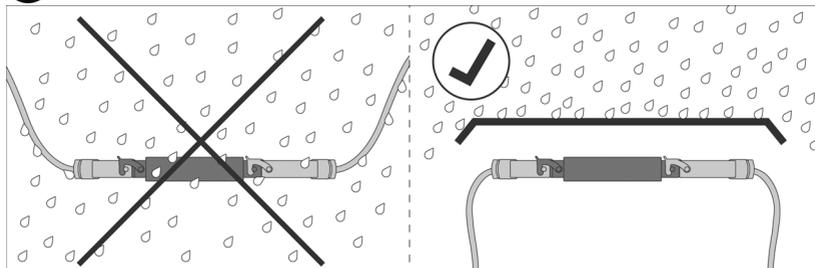


No lo exponga mucho tiempo a la radiación directa del sol para evitar que se caliente excesivamente. La carcasa no es resistente a los rayos ultravioleta.

- Monte el equipo en una zona protegida (p. ej. en cajas de persianas/toldos/persianas enrolladas, en un perfil de construcción debajo de las tejas o en un armario).



No se permite que pase agua a la alimentación ni el equipo.



- Monte el equipo en una zona protegida (p. ej. en cajas de persianas/toldos/persianas enrolladas, en un perfil de construcción debajo de las tejas o en un armario).
- Tienda los cables de alimentación del equipo hacia fuera y abajo.



¡Evite las vibraciones!

- Monte el equipo en un lugar exento de vibraciones.

2.2.1. Conexión KNX RF-MSG-ST

Entrada de la tensión de red

Conector STAS3 para acoplamiento STAK3



- 1 Conductor neutro
 - 2 L
 - 3 nc (Contacto no utilizado)
- Tierra \perp

Salida del motor
STAK3 acoplamiento
para conector STAS3

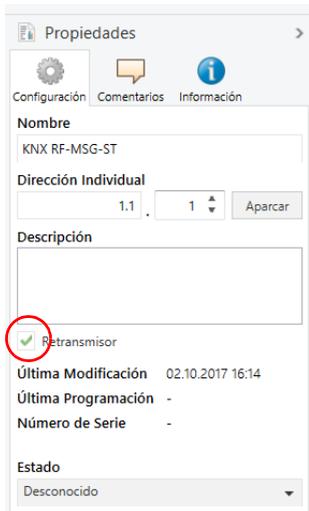
- 1 Conductor neutro
 - 2 Arriba
 - 3 Abajo
- Tierra \perp

2.3. Establecer comunicación por radio

El equipo se integra en el sistema KNX mediante un lápiz de memoria USB de KNX RF o un acoplador de medios (consulte el manual o la hoja de datos correspondiente).

1. Active el modo de programación de KNX RF-MSG con los imanes suministrados (barra telescópica). El LED de programación empieza a iluminarse.

2.4. Activación de la función de retransmisor



The screenshot shows the 'Propiedades' window for a device named 'KNX RF-MSG-ST'. The window has three tabs: 'Configuración', 'Comentarios', and 'Información'. The 'Configuración' tab is active. The 'Nombre' field contains 'KNX RF-MSG-ST'. The 'Dirección Individual' field shows '1.1' and '1' with an 'Aparcar' button. The 'Descripción' field is empty. A checkbox labeled 'Retransmisor' is checked and circled in red. Below it, the 'Última Modificación' is '02.10.2017 16:14', 'Última Programación' is '-', and 'Número de Serie' is '-'. The 'Estado' dropdown menu is set to 'Desconocido'.

Si el dispositivo está configurado como retransmisor, reenvía todas las notificaciones RF KNX recibidas. Estas pueden recibirlas los dispositivos RF KNX con las mismas direcciones de dominios. De este modo se puede ampliar el alcance de radio de un sistema RF KNX.

La función se debe activar en ETS en la ventana de propiedades del equipo seleccionando la casilla "Retransmitter" (Retransmisor).

2.5. Instrucciones de montaje y de puesta en marcha

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

3. Direccionar el dispositivo en el bus

El dispositivo se entrega con la dirección de bus 15.15.255 En el ETS se puede programar otra dirección sobrescribiendo la dirección 15.15.255 o sujetando un imán en el PRG imán.

4. Eliminación

Observar las disposiciones legales y no lo deposite en la basura doméstica.

5. Conformidad

El equipo de radio tipo **KNX RF-MSG-ST** cumple la Directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración de conformidad de la UE está disponible en la dirección de Internet

<https://www.elsner-elektronik.de/es/knx-rf-msg-st.html>

6. Protocolo de transmisión

6.1. Lista de todos los objetos de comunicación

Abreviaturas:

C Comunicación

L Lectura

E Escritura

T Transmisión

N.º	Texto	Función	Marcas	Tipo de DPT (Data Point Type)	Tamaño
1	Versión de software	Legible	L-C-	[217.1] DPT_Version	2 Bytes
100	Estado automático o manual	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
101	Manual largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
102	Manual corto	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
103	Posición de marcha manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
104	Posición de láminas manual	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
105	Automático largo	Entrada	LEC-	[1.8] DPT_UpDown	1 Bit
106	Automático corto	Entrada	LEC-	[1.10] DPT_Start	1 Bit
107	Posición de marcha automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
108	Posición de láminas automática	Entrada	LEC-	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
109	Cambio de manual a automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
110	Objeto de bloqueo automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
111	Posición de marcha actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
112	Posición de láminas actual	Salida	L-CT	[5.1] DPT_Scaling	1 Byte
113	Objeto de estado	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
114	Iniciar registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT (Data Point Type)	Tama- ño
115	Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
116	Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición manual	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
119	Iniciar registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
120	Objeto de aprendizaje 0 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
121	Objeto de aprendizaje 1 registrador de posición automático	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
124	Obtener/guardar escenas	Entrada	LEC-	[18.1] DPT_SceneControl	1 Byte
178	Accionamiento en marcha	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
179	Objeto de fallo	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
180	Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
181	Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
182	Bloqueo 1 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
183	Bloqueo 1 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
184	Bloqueo 1 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
185	Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
186	Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
187	Bloqueo 2 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
188	Bloqueo 2 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
189	Bloqueo 2 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
190	Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
191	Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

N.º	Texto	Función	Mar- cas	Tipo de DPT (Data Point Type)	Tama- ño
192	Bloqueo 3 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
193	Bloqueo 3 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
194	Bloqueo 3 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
195	Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
196	Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
197	Bloqueo 4 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
198	Bloqueo 4 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
199	Bloqueo 4 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
200	Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
201	Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
202	Bloqueo 5 - Valor de medición bloqueo de viento	Entrada	LEC-	[9.5] DPT_Value_Wsp	2 Bytes
203	Bloqueo 5 - Estado bloqueo de viento	Salida	L-CT	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
204	Bloqueo 5 - Objeto de bloqueo de lluvia	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
205	Limitación de marcha 1 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
206	Limitación de marcha 2 - Objeto de bloqueo	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit
207	Limitación temporal	Entrada	LEC-	[1.1] DPT_Switch	1 Bit

7. Ajuste de los parámetros

Los preajustes de los parámetros están marcados con un subrayado.

7.1. Ajustes generales

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

En la denominación de objetos puede incluir una identificación adicional (abreviatura) para los objetos del equipo, por ejemplo "SE" para sala de estar, para que la instalación espacial sea más comprensible.

Retraso del envío de los valores límite tras volver la tensión	<u>5 s</u> ... 2 h
Retraso de envío de las salidas de conmutación y estado tras volver la tensión	<u>5 s</u> ... 2 h
En el uso de imágenes:	
Aceptar en la programación	<u>todos los parámetros</u> • sólo los parámetros modificados
Denominación de objetos	[Texto libre máx. 20 caracteres]

7.2. Tipo de accionamiento

Seleccione el modo de funcionamiento del accionamiento.

Tipo de accionamiento	<ul style="list-style-type: none"> • <u>no utilice</u> • Persiana • Persianas enrolladas • Toldo • Ventana
-----------------------	---

7.2.1. Accionamiento - Persiana, Persiana enrolladas, Toldo, Ventana

Primero ajuste aquí las especificaciones generales para el accionamiento.

Sentido de marcha:

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

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

Tiempo de ejecución:

El tiempo de ejecución entre la posición final es la base para el accionamiento de posiciones intermedias. Puede ingresar numéricamente el tiempo de ejecución (en segundos) o dejar que el tiempo de ejecución se calcule automáticamente. Luego el actuador determina las posiciones finales en base a la corriente más alta en la salida del accionamiento.

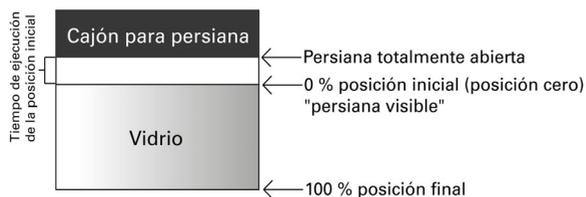
Utilizar medición automática de tiempo de ejecución	<u>no</u> • sí
Utilizar medición automática de tiempo de ejecución	no
<i>Tiempo de ejecución a partir en s (persiana, persiana enrollada)</i> <i>Tiempo de ejecución afuera en s (toldo)</i> <i>Tiempo de ejecución abierto en s (ventana)</i>	1 ... 320;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

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

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

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

La posición cero define la posición inicial de 0 % para iniciar las posiciones de marcha. Mediante la adaptación del tiempo de ejecución de la posición inicial se pueden sincronizar ópticamente varios sombreados de una fachada.



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

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

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

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

Tiempo de pausa:

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

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

Desplazamiento de referencia:

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

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

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

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

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

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

Objeto de estado y posición de accionamiento:

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

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

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

Imágenes:

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

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

Véase *Imágenes*, página 22.

7.3. Control

Configure acá el comportamiento del accionamiento.

Configure el comportamiento después del reinicio y la descarga, así como la dirección para los desplazamientos de referencia

Comportamiento después del reinicio y la descarga	<ul style="list-style-type: none"> • <u>ninguna acción</u> • orden arriba • orden abajo
Dirección del desplazamiento de referencia	<ul style="list-style-type: none"> • <u>en posición segura</u> • <u>en posición cerrada</u> <i>(desplegar sombreado)</i> • en posición abierta (ventana) • recorrido más corto

Objetos de bloqueo:

El canal de salida puede bloquearse con la lluvia, viento u otros sucesos. Sin embargo ya se puede manejar a mano. Los bloqueos y la supervisión se configuran primero acá.

Para la configuración de cada bloqueo aparecen a continuación opciones de menú separados "bloqueo X" (véase capítulo *Bloqueos - objetos de bloqueo*, página 18, *Bloqueos - bloqueo de viento*, página 19 y *Bloqueos - bloqueo de lluvia*, página 21). Las prioridades de los objetos de bloqueo corresponden a la secuencia mencionada (el bloqueo 1 tiene la mayor prioridad, el bloqueo 5 la mínima).

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

Utilizar limitación de marcha 1/2:

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

Limitación temporal (para persianas):

Con la limitación temporal activa, tan solo es posible activar manualmente las órdenes breves de desplazamiento. Si al mismo tiempo se activa la función "Permitir comandos de paso solo para el ajuste de las láminas" (véase *Accionamiento - Persiana, Persiana enrolladas, Toldo, Ventana*, página 13), sigue siendo posible ajustar las láminas manualmente, pero ya no se puede ajustar la posición de marcha de las persianas.

La limitación está activa con el valor de objeto 1.

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

Reseteo automático:

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

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

Objeto de bloqueo automatización:

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

Utilizar objeto de bloqueo automatismo	<u>no</u> • Sí
--	----------------

Modus:

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

Modo de funcionamiento después de volver la tensión	<ul style="list-style-type: none"> • <u>Automatismo</u> • Manual
Envía objeto de estado	<ul style="list-style-type: none"> • <u>1 en automático 0 en manual</u> • 0 en automático 1 en manual
Retraso de envío de la salida de estado Automático o manual en 0,1 s	<u>0</u> ...50

Bloqueos - objetos de bloqueo

La opción del menú aparece sólo cuando en "control" se ha configurado un bloqueo con objeto de bloqueo. Acá se determina qué pasa en el valor de objeto 1 y 0. Mediante los objetos de bloqueo libres se pueden configurar, por ejemplo, un escenario de

alarma de fuego (crear salidas de emergencia entrando los sombreados, sistema de ventilación mediante las ventanas). Así se puede por ej. evitar el bloqueo en la terraza (contacto de ventana abierto de la puerta de la terraza bloquea la persiana delante de la puerta).

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

Bloqueos - bloqueo de viento

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

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

Objeto de entrada de 1 bit:

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

Objeto de entrada de 16 bit:

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

Bloqueos - bloqueo de lluvia

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

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

Limitaciones de marcha

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

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

Con la posición de marcha limitada:

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

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

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

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

7.3.0.1. Manual

Aquí se puede activar el registrador de posición para el desplazamiento manual. La posición predefinida aquí se puede sobrescribir en cualquier momento con un objeto de aprendizaje. Más adelante se puede volver a cargar la posición guardada.

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

Utilizar registrador de posición	<u>no</u> • sí
Utilizar posiciones distintas para el valor de objeto 0 y 1	<u>no</u> • sí (sí se selecciona "Sí" se diferencia la posición para el valor de objeto 0 y para el valor de objeto 1)
Posición en %	<u>0</u> ...100
Permitir consulta a través de una secuencia de comandos Largo=1, Corto=1	<u>no</u> • sí
Usar objeto de aprendizaje para una nueva posición	<u>no</u> • sí
<i>Aceptar en la programación (si se utiliza el objeto de aprendizaje)</i>	• <u>todos los parámetros</u> • solo parámetros modificados

7.3.0.2. Automático – externo

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

7.3.0.3. Imágenes

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

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

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

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

Active una de las escenas guardadas.

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

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

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

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

Posición de la persiana en %, posición de la persiana enrollada en %, posición del toldo en % o apertura de la ventana en %	0 - 100; <u>50</u>
--	--------------------

Posición de las láminas en % (solo con persianas)	0 - 100; <u>70</u>
--	--------------------

¿Preguntas sobre el producto?

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

Necesitamos la siguiente información para procesar su solicitud de servicio:

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

Para preguntas sobre las funciones KNX:

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

elsner

Elsner Elektronik GmbH Técnica de mando y automatización

Sohlegrund 16
75395 Ostelsheim
Alemania

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