



KNX RF-MSG-ST

Actionneur Radio

Numéro d'article 70711



| | |
|--|-----------|
| 1. Description | 3 |
| 1.0.1. Contenu de la livraison | 3 |
| 1.1. Caractéristiques techniques | 3 |
| 2. Installation et mise en service | 4 |
| 2.0.1. Indications de sécurité | 4 |
| 2.1. Informations sur les équipements récepteurs radio | 5 |
| 2.2. Raccordement | 5 |
| 2.2.1. Schema de raccordement | 7 |
| 2.3. Établissement de la liaison radio | 7 |
| 2.4. Activer la fonction retransmetteur | 8 |
| 2.5. Informations sur le montage et la mise en service | 8 |
| 3. Adresser l'appareil sur le bus | 8 |
| 4. Elimination | 8 |
| 5. Protocole de transmission | 9 |
| 5.1. Liste de tous les objets de communication | 9 |
| 6. Réglage des paramètres | 13 |
| 6.1. Réglages généraux | 13 |
| 6.2. Mode de fonctionnement | 13 |
| 6.2.1. Entraînement - Persienne, Volet Roulant, Store, Fenêtre | 13 |
| 6.3. Réglez ici le comportement du moteur | 17 |
| <i>Blocage - Objets de blocage</i> | 19 |
| <i>Blocage - Coupe-vent</i> | 20 |
| <i>Blocage - Barrière anti-pluie</i> | 21 |
| <i>Restrictions de déplacement</i> | 22 |
| 6.3.1. Manuel | 22 |
| 6.3.2. Automatique – externe | 23 |
| 6.3.3. Scènes | 23 |

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

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

Explication des symboles contenus dans le présent manuel



Consignes de sécurité.



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

DANGER !

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

AVERTISSEMENT !

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

ATTENTION !

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



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

ETS

Les préréglages des paramètres sont soulignés dans les tableaux ETS.

1. Description

Le **KNX RF-MSG-ST** est un actionneur radio pour KNX radio (KNX RF). L'actionneur commandes un entraînement (store à lamelles, volets roulants, store ou fenêtres). Le **KNX RF-MSG-ST** utilise le standard KNX RF S.

Fonctions :

- 1 raccord pour moteur 230 V (STAK3)
- Réception du signal par radio KNX RF
- **Fonction retransmetteur** : Transfert de tous les télégrammes KNX RF reçus. Ces derniers peuvent être reçus par les participants KNX-RF avec la même adresse de domaine. Cela peut augmenter la portée du signal KNX-RF.
- **Mesure automatique de la durée** de fonctionnement des moteurs pour le positionnement (y compris objet message d'erreur)
- **Retour de position** (position de déplacement, y compris position des lamelles pour les stores à lamelles)
- **Mémorisation de la position** (position de déplacement) par objet 1 bit (enregistrement et appel par ex. en actionnant un bouton-poussoir)
- **Commande de scènes** pour la position de déplacement avec 16 scènes par moteur (également position des lamelles pour les stores à lamelles)
- Les **objets de blocage** et les **messages d'alarme** ont des priorités différentes, de sorte que les fonctions de sécurité ont toujours la priorité (par ex. coupe-vent)
- **Sélection de la commande manuelle ou automatique** par le temps ou l'objet de communication
- **Restriction à court terme** (commande de déplacement verrouillée) et 2 **restrictions de déplacement**

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 ».

1.0.1. Contenu de la livraison

- Actionneur
- Aimant de programmation (tige télescopique)

1.1. Caractéristiques techniques

| | |
|---------------------------|---|
| Boîtier | Plastique |
| Type de protection* | IP 53 |
| Dimensions | env. 147 x 36 x 29 (L x H x P, mm) |
| Poids | env. 140 g |
| Température ambiante | Service -20...+55°C, stockage -30...+85°C |
| Humidité ambiante | Humidité relative max. de 95%, éviter la condensation |
| Tension de fonctionnement | 230 V AC |
| Entrée | STAS3 connecteur (230 V) |

| | |
|-----------------|---|
| Sorties | STAK3 coupleur, résistant à une charge maximale de 4 A/230 V AC |
| Fréquence radio | 868,3 MHz |

*Bien qu'il offre un type de protection élevé, il est recommandé de monter l'**Actionneur radio KNX RF-MSG-ST** dans une zone protégée, car de l'eau pourrait pénétrer par les fiches de raccordement. Observez les remarques dans le chapitre *Raccordement*.

Le produit est en conformité avec les normes des directives U.E.

2. Installation et mise en service



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.

2.0.1. Indications de sécurité



AVERTISSEMENT !

Danger de blessures par les composants à déplacement automatique !

Si la liaison radio entre la commande et l'actionneur radio est

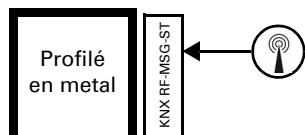
interrompue, les appareils raccordés ne peuvent plus être pilotés.

- Ne raccordez à l'actionneur radio aucun appareil représentant un danger pour les personnes

2.1. Informations sur les équipements récepteurs radio

Lors de la planification d'installations avec des appareils qui communiquent par radio, une réception radio suffisante doit être garantie. La portée est limitée par les spécifications légales pour les équipements hertziens et les conditions du bâtiment. Évitez des sources de perturbation et des obstacles entre l'émetteur et le récepteur qui peuvent perturber la communication radio. Ce sont par exemple:

- Murs et dalles (en particulier en béton et vitrage de protection thermique).
- Des surfaces métalliques à proximité des participants de la communication radio (p.ex. construction d'un jardin d'hiver / véranda en aluminium).
- Autres communicants radio et des équipements locaux puissants (p.ex. casques sans fil) émettant sur la même fréquence. Conservez une distance minimale d'environ 30 cm entre les émetteurs radio.



Le symbole de l'antenne sur le boîtier indique la position de l'antenne à l'intérieur du **KNX RF-MSG-ST**. Cette face ne doit pas directement être placée contre des surfaces ou objets métalliques. Le signal radio risquerait sinon d'être perturbé.

2.2. Raccordement

Le module radio doit être enfilé entre le consommateur et le câble d'alimentation. Il doit uniquement être raccordé à des lignes flexibles au moyen de fiches de raccordement STAK / STAS. Les fiches de raccordement doivent être verrouillées à l'aide des circlips.

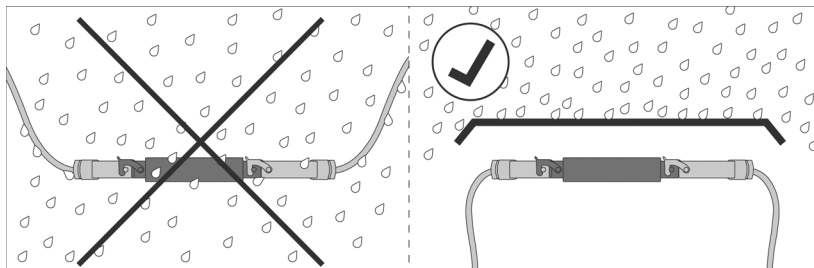


Ne pas exposer à un rayonnement solaire direct prolongé afin d'éviter un échauffement trop important. Le boîtier n'est pas résistant aux UV.

- Montez l'appareil dans une zone protégée (par ex. dans le caisson du store à lamelles / store / volet roulant, dans un profilé de construction, sous les tuiles ou dans un boîtier).



Ne pas installer de conduite d'eau le long du câble d'alimentation ou de l'appareil car de l'eau risquerait de pénétrer au niveau des fiches de raccordement.



- Montez l'appareil dans une zone protégée (par ex. dans le caisson du store à lamelles / store / volet roulant, dans un profilé de construction, sous les tuiles ou dans un boîtier).
- À partir de l'appareil, posez les câbles d'alimentation vers le bas.



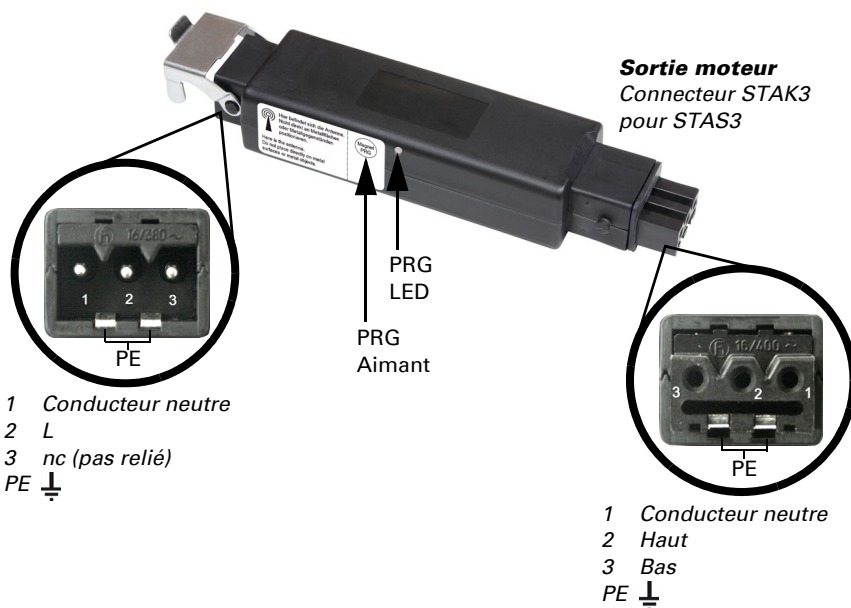
Ne pas exposer à des vibrations !

- Montez l'appareil à un emplacement sans secousses.

2.2.1. Schema de raccordement

Entrée tension secteur

Connecteur STAS3 pour STAK3

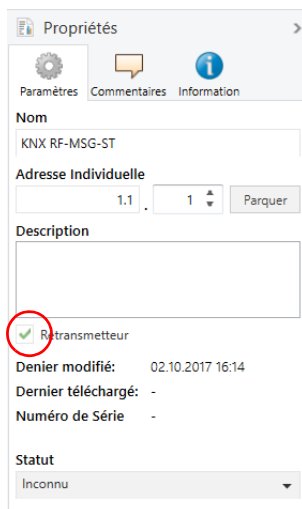


2.3. Établissement de la liaison radio

L'appareil est intégré au système KNX via une clé USB KNX RF ou un coupleur de médias. (Reportez-vous au manuel / à la fiche technique correspondant(e)).

1. Activez le mode programmation du KNX RF-MSG à l'aide de l'aimant fourni (tige télescopique). La LED de programmation s'allume.

2.4. Activer la fonction retransmetteur



Propriétés

Paramètres Commentaires Information

Nom
KNX RF-MSG-ST

Adresse Individuelle
1.1 1 Parquer

Description

☒ Retransmetteur

Denier modifié: 02.10.2017 16:14
Dernier téléchargé: -
Numéro de Série: -

Statut
Inconnu

Quand l'appareil est configuré comme retransmetteur, il retransmet tous les télégrammes KNX RF reçus. Ces derniers peuvent être reçus par les participants KNX-RF avec la même adresse de domaine. La portée radio d'un système KNX RF peut être ainsi augmentée.

La fonction doit être activée dans ETS dans la fenêtre propriétés de l'appareil en cochant la case « Retransmetteur ».

2.5. Informations sur le montage et la mise en service

Ne jamais exposer l'équipement à l'eau (de pluie). Sinon l'électronique pourrait être endommagée. Une humidité relative de 95 % ne doit pas être dépassée. Éviter la condensation.

3. Adresser l'appareil sur le bus

L'appareil est livré avec l'adresse de bus 15.15.255. Une autre adresse peut être programmée dans l'ETS en écrasant l'adresse 15.15.255 ou en tenant un aimant sur le PRG aimant.

4. Elimination

Après utilisation, l'appareil doit être éliminé conformément aux dispositions légales. Ne le jetez pas avec les ordures ménagères !

5. Protocole de transmission

5.1. Liste de tous les objets de communication

Abréviations :

L Lecture

E Écriture

C Communication

T Transmission

| N° | Texte | Fonction | Ban- nières | Type de point de données (DPT) | Dimen- sion |
|-----|---|-------------|----------------|-----------------------------------|----------------|
| 1 | Version logiciel | Extractible | L-C- | [217.1] DPT_Version | 2 Bytes |
| 100 | Statut automatisme ou manuel | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 101 | Manuel à long terme | Entrée | LEC- | [1.8] DPT_UpDown | 1 Bit |
| 102 | Manuel à court terme | Entrée | LEC- | [1.10] DPT_Start | 1 Bit |
| 103 | Position de déplacement manuel | Entrée | LEC- | [5.1] DPT_Scaling | 1 Byte |
| 104 | Position des lamelles manuel | Entrée | LEC- | [5.1] DPT_Scaling | 1 Byte |
| 105 | Automatisme à long terme | Entrée | LEC- | [1.8] DPT_UpDown | 1 Bit |
| 106 | Automatisme à court terme | Entrée | LEC- | [1.10] DPT_Start | 1 Bit |
| 107 | Position de déplacement automatisme | Entrée | LEC- | [5.1] DPT_Scaling | 1 Byte |
| 108 | Position des lamelles automatisme | Entrée | LEC- | [5.1] DPT_Scaling | 1 Byte |
| 109 | Commutation de manuel à automatisme | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 110 | Objet de verrouillage automatisme | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 111 | Position actuelle de déplacement | Sortie | L-CT | [5.1] DPT_Scaling | 1 Byte |
| 112 | Position actuelle des lamelles | Sortie | L-CT | [5.1] DPT_Scaling | 1 Byte |
| 113 | Objet de statut | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 114 | Déplacement à la position mémorisée pour le mode manuel | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |

| N° | Texte | Fonction | Ban- nières | Type de point de données (DPT) | Dimen- sion |
|-----|--|----------|----------------|-----------------------------------|----------------|
| 115 | Mémorisation de la position pour le mode manuel objet de programmation 0 | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 116 | Mémorisation de la position pour le mode manuel objet de programmation 1 | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 119 | Mécanisme automatique déplacement mémorisation de la position de déplacement | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 120 | Mécanisme automatique de mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 0 | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 121 | Mécanisme automatique de mémorisation de la position de déplacement objet de programmation 1 | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 124 | Mémorisation / rappel des scènes | Entrée | LEC- | [18.1] DPT_SceneControl | 1 Byte |
| 178 | Déplacement du mécanisme d'entraînement | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 179 | Objet de perturbation | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 180 | Verrouillage 1 - Objet de verrouillage | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 181 | Verrouillage 1 - Objet de verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 182 | Verrouillage 1 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [9.5] DPT_Value_Wsp | 2 Bytes |
| 183 | Verrouillage 1 - Statut verrouillage coupe-vent | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 184 | Verrouillage 1 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 185 | Verrouillage 2 - Objet de verrouillage | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 186 | Verrouillage 2 - Objet de verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 187 | Verrouillage 2 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [9.5] DPT_Value_Wsp | 2 Bytes |

| N° | Texte | Fonction | Ban- nières | Type de point de donées (DPT) | Dimen sion |
|-----|--|----------|----------------|----------------------------------|---------------|
| 188 | Verrouillage 2 - Statut verrouillage coupe-vent | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 189 | Verrouillage 2 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 190 | Verrouillage 3 - Objet de verrouillage | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 191 | Verrouillage 3 - Objet de verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 192 | Verrouillage 3 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [9.5] DPT_Value_Wsp | 2 Bytes |
| 193 | Verrouillage 3 - Statut verrouillage coupe-vent | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 194 | Verrouillage 3 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 195 | Verrouillage 4 - Objet de verrouillage | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 196 | Verrouillage 4 - Objet de verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 197 | Verrouillage 4 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [9.5] DPT_Value_Wsp | 2 Bytes |
| 198 | Verrouillage 4 - Statut verrouillage coupe-vent | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 199 | Verrouillage 4 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 200 | Verrouillage 5 - Objet de verrouillage | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 201 | Verrouillage 5 - Objet de verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 202 | Verrouillage 5 - Valeur mesurée verrouillage coupe-vent | Entrée | LEC- | [9.5] DPT_Value_Wsp | 2 Bytes |
| 203 | Verrouillage 5 - Statut verrouillage coupe-vent | Sortie | L-CT | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 204 | Verrouillage 5 - Objet de verrouillage barrière anti-pluie | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |

| N° | Texte | Fonction | Ban- nières | Type de point de données (DPT) | Dimen- sion |
|-----|---|----------|----------------|-----------------------------------|----------------|
| 205 | Restriction de déplacement 1 - Objet de verrouillage | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 206 | Restriction de déplacement 2 - Objet de verrouillage | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |
| 207 | Restriction à court terme | Entrée | LEC- | [1.1] DPT_Switch | 1 Bit |

6. Réglage des paramètres

Les réglages des paramètres sont caractérisés par un soulignement.

6.1. Réglages généraux

Commencez par régler les paramètres généraux de communication par bus (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.

À la rubrique Identification d'objets, vous pouvez entrer une identification (un sigle) supplémentaire pour les objets de l'appareil, p. ex. « SdS » pour la salle de séjour, afin de retrouver les affectations aux pièces.

| | |
|---|---|
| Délai d'envoi des valeurs limites après remise sous tension | <u>5 s</u> ... 2 h |
| Délai d'envoi des sorties de commutation et de statut après remise sous tension | <u>5 s</u> ... 2 h |
| Lors de l'utilisation de scènes : | |
| Prise en charge à la programmation | tous les paramètres • les paramètres modifiés seulement |
| Identification d'objets | [texte libre jusqu'à 20 caractères] |

6.2. Mode de fonctionnement

Sélectionnez le mode de fonctionnement du moteur.

| | |
|------------------------|--|
| Mode de fonctionnement | <ul style="list-style-type: none"> • <u>Ne pas utiliser</u> • Persienne • Volet Roulant • Store • Fenêtre |
|------------------------|--|

6.2.1. Entraînement - Persienne, Volet Roulant, Store, Fenêtre

Commencez par régler ici les prescriptions générales pour le moteur.

Direction de déplacement :

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

| | |
|--|------------------|
| HAUT/BAS pour (<i>jalousie, stores</i>) ENTRÉE/SORTIE pour (<i>stores</i>) FERMÉ/OUVERT pour (<i>fenêtres</i>) | <u>non</u> • oui |
|--|------------------|

Durée de fonctionnement :

La durée de fonctionnement entre les positions de fin de course est la base du déplacement depuis les positions intermédiaires. Vous pouvez entrer numériquement la durée de fonctionnement (en secondes) ou la faire déterminer automatiquement.

L'actionneur détermine les positions de fin de course par l'intensité supérieure au niveau de la sortie du moteur.

| | |
|---|----------------------|
| Utiliser une mesure automatique de durée d'exécution | <u>non</u> • oui |
| Utiliser une mesure automatique de durée d'exécution | non |
| Durée BAS en s pour (jalousie, stores) Durée SORTIE en s (stores) Durée OUVERT en s (fenêtre) | 1 ... 320; <u>60</u> |
| Durée HAUT en s pour (jalousie, stores) Durée ENTRÉE en s (stores) Durée FERMÉ en s (fenêtre) | 1 ... 320; <u>65</u> |

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.

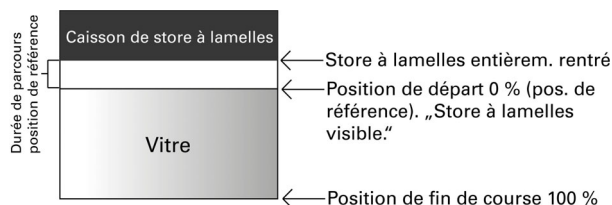
| | |
|---|---|
| Utiliser les temps morts | <ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, entrer manuellement • oui, détecter automatiquement |
| En cas de déplacement de position à partir de la position fermée en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.) | <u>0</u> ... 600 |
| En cas déplacement de position à partir de toutes les autres positions en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.) | <u>0</u> ... 600 |
| En cas de mouvement des lamelles à partir de la position fermée en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.) | <u>0</u> ... 600 |
| En cas de mouvement avec un changement de direction en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.) | <u>0</u> ... 600 |
| En cas de mouvement des lamelles à partir de toutes les autres positions en 10 ms (uniquement en cas d'entrée man.) | <u>0</u> ... 600 |

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

(pour les stores uniquement)

La position de référence correspond à la position de départ 0 % pour le démarrage de positions de déplacement. Le paramétrage de la durée de parcours de la position de

référence permet la synchronisation optique de plusieurs dispositifs d'ombrage d'une façade.



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 | <u>0</u> ... 255 |
| Durée de pas par 10 ms | 10 ... 100; <u>20</u> |
| Compteur pas à pas lamelles | 1 ... 255; <u>5</u> |

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

| | |
|--|------------------|
| Autoriser les commandes graduelles uniquement pour le réglage des lamelles | <u>non</u> • qui |
|--|------------------|

Durée de pause :

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

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

Déplacement de référence :

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

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

Orientation des lamelles :

(pour les stores uniquement)

L'orientation des lamelles doit être réglée suivant les prescriptions du fabricant du moteur.

| | |
|-----------------------|--|
| Orienter les lamelles | <ul style="list-style-type: none"> • <u>jamais</u> • 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 | <u>non</u> • oui |
| Envoyer la position du moteur après modification | <u>non</u> • oui |
| Délai d'envoi de la position par 0,1 s (seulement si la position du moteur a été envoyée après modification) | 0...50; <u>10</u> |

Scènes :

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

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

cf. *Scènes*, page 23.

6.3. Réglez ici le comportement du moteur

Réglez le comportement après réinitialisation et téléchargement, ainsi que la direction des parcours de référence.

| | |
|---|---|
| Comportement après réinitialisation et téléchargement | <ul style="list-style-type: none"> • <u>aucune action</u> • Commande de montée • Commande de descente |
| Direction du déplacement de référence | <ul style="list-style-type: none"> • <u>en position de sécurité</u> • <u>en position fermée</u> (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 événements. L'utilisation manuelle est alors impossible. On commence par configurer les blocages et le suivi ici. Pour régler chaque blocage, il apparaît des menus séparés "Blocage X" (cf. § *Blocage - Objets de blocage*, page 19, *Blocage - Coupe-vent*, page 20 et *Blocage - Barrière anti-pluie*, page 21).

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

| | |
|--|---|
| Utiliser le blocage 1 (priorité haute) | <ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie |
| Utiliser la priorité 2 | <ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie |
| Utiliser la priorité 3 | <ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie |
| Utiliser la priorité 4 | <ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie |
| Utiliser le blocage 5 (priorité basse) | <ul style="list-style-type: none"> • <u>non</u> • oui, avec objet de blocage • oui, comme coupe-vent • oui, comme barrière anti-pluie |

| | |
|---|--|
| A la priorité | <ul style="list-style-type: none"> • <u>Blocage 5 avant Manuel</u> • Manuel avant blocage 5 |
| Utiliser le suivi des objets de blocage | <u>non</u> • oui |
| Durée de surveillance pour les objets de blocage (seulement quand on utilise le suivi des objets de blocage) | 5s... • 2 h; <u>5 min</u> |
| Comportement en cas de non-réception d'un objet de blocage (seulement quand on utilise le suivi des objets de blocage) | <ul style="list-style-type: none"> • Stop • <u>Commande de montée</u> • Commande de descente (<i>jalousies/stores</i>) • <u>Commande d'entrée</u> • Commande de sortie (<i>store</i>) • <u>Commande de fermeture</u> • Commande d'ouverture (<i>fenêtre</i>) |

Utiliser la restriction de déplacement 1 / 2 :

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

Restriction à court terme (pour les stores à lamelles) :

En cas de restriction à court terme, seules les commandes de déplacement à court terme peuvent être effectuées manuellement. En cas d'activation simultanée de la fonction « Autoriser les commandes graduelles uniquement pour le réglage des lamelles », (voir *Entraînement - Persienne, Volet Roulant, Store, Fenêtre*, page 13) seules les lamelles peuvent être réglées manuellement et non la position de déplacement du store à lamelles.

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

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

Réinitialisation de l'automatisme :

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

| | |
|---------------------------------------|---|
| Passage de manuel à automatique selon | <ul style="list-style-type: none"> • <u>Fin d'un délai d'attente</u> • Réception d'un objet • Fin d'un délai d'attente ou réception d'un objet |
|---------------------------------------|---|

| | |
|---|-----------------------|
| Durée d'attente en min (en cas de sélection de "Fin d'un délai d'attente") | 1...255; <u>20</u> |
| Passage en automatique selon la valeur d'objet (en cas de sélection de "Réception d'un objet") | 0 • <u>1</u> • 0 ou 1 |

Objet de blocage d'automatisme :

Avec l'objet de blocage d'automatisme, on peut brièvement désactiver l'automatisme (ex. quand il y a quelqu'un, ou pendant une conférence dans une salle de conférence).

| | |
|--|------------------|
| Utiliser un objet de blocage automatique | <u>non</u> • oui |
|--|------------------|

Mode:

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.

| | |
|---|--|
| Mode de fonctionnement à la remise sous tension | <ul style="list-style-type: none"> • <u>Automatique</u> • Manuel |
| Objet de statut envoyé | <ul style="list-style-type: none"> • <u>1</u> pour Automatique 0 pour Manuel • 0 pour Automatique <u>1</u> pour Manuel |
| Délai d'envoi de la sortie de statut Automatique ou Manuel, par 0,1 s | <u>0</u> ...50 |

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 | <ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande de montée</u> • Commande de descente (<i>jalousies/stores</i>) • <u>Commande d'entrée</u> • Commande de sortie (<i>store</i>) • <u>Commande de fermeture</u> • Commande d'ouverture (<i>fenêtre</i>) |
| Quand la valeur de l'objet de blocage = 0 | |

| | |
|---|---|
| En mode manuel avant et après blocage | <ul style="list-style-type: none"> • aucune action • arrivée à la dernière position |
| En mode automatique après blocage | suit l'Automatisme |
| Valeur de l'objet avant la 1 ^{re} communication et la remise sous tension du bus | 0... <u>1</u> |
| Description | [Blocage 1 ... 5] Entrez ici une description ! |
| Quand la valeur de l'objet de blocage = 1 | <ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande de montée</u> • Commande de descente (<i>jalousies/stores</i>) • <u>Commande d'entrée</u> • Commande de sortie (<i>store</i>) • <u>Commande de fermeture</u> • Commande d'ouverture (<i>fenêtre</i>) |

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 | <u>1 Bit</u> • 16 Bit |

Objet d'entrée 1 bit :

| | |
|--|---|
| Type d'objet d'entrée | 1 bit |
| Quand la valeur de l'objet de blocage = 1 | <ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande de montée</u> • Commande de descente (<i>jalousies/stores</i>) • <u>Commande d'entrée</u> • Commande de sortie (<i>store</i>) • <u>Commande de fermeture</u> • Commande d'ouverture (<i>fenêtre</i>) |
| 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 position est sélectionnée) | 0...100 |
| Temps d'attente en position sûre en min après blocage | 1...255; <u>5</u> |

| | |
|---------------------------------------|---|
| Comportement après durée d'attente | |
| En mode manuel avant et après blocage | <ul style="list-style-type: none"> • 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; <u>5</u> |
| Quand le blocage est actif | <ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande de montée</u> • Commande de descente (<i>jalousies/stores</i>) • <u>Commande d'entrée</u> • Commande de sortie (<i>store</i>) • <u>Commande de fermeture</u> • Commande d'ouverture (<i>fenêtre</i>) |
| Temps d'attente en position sûre en min après blocage | 1...255; <u>5</u> |
| Comportement après durée d'attente | |
| En mode manuel avant et après blocage | <ul style="list-style-type: none"> • aucune action • arrivée à la dernière position |
| En mode automatique après blocage | suit l'Automatisme |
| Envoyer le statut actuel de blocage | <u>non</u> • oui |

Blocage - Barrière anti-pluie

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

| | |
|---|---|
| Description | [Barrière anti-pluie] Entrez ici une description ! |
| Quand la valeur de l'objet de blocage = 1 | <ul style="list-style-type: none"> • aucune action • Stop • <u>Commande de montée</u> • <u>Commande de descente</u> |
| <i>Position en % (uniquement si, en cas de blocage, une position est sélectionnée)</i> | <u>0</u> ...100 |
| <i>Position des lamelles en % (uniquement si, dans le cas de stores à lamelles, en cas de blocage, une position est sélectionnée)</i> | <u>0</u> ...100 |
| Temps d'attente en position sûre en min après blocage | 1...255; <u>5</u> |
| Comportement après durée d'attente | |

| | |
|---------------------------------------|---|
| En mode manuel avant et après blocage | <ul style="list-style-type: none"> • 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 | <ul style="list-style-type: none"> • totale • Position de déplacement • Angle des lamelles (dans le cas de stores à lamelles) • Autoriser seulement MONTÉE • Autoriser seulement DESCENTE |
| Valeur de l'objet avant la 1 ^e communication et retour de la tension du bus | <u>0</u> • 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 %) | <u>0</u> ...100 |
| à (en %) | 0... <u>100</u> |

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 %) | <u>0</u> ...100 |
| à (en %) | 0... <u>100</u> |

6.3.1. Manuel

La mémorisation de la position pour le déplacement manuel 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 stores à lamelles, la position de déplacement comme la position des lamelles peuvent être mémorisées.

| | |
|--|---|
| Utiliser la mémorisation de la position | <u>non</u> • oui |
| Utiliser des positions différentes pour la valeur d'objet 0 et 1 | <u>non</u> • oui (Si « oui » est sélectionné, un partage en position pour la valeur d'objet 0 et la valeur d'objet 1 a lieu) |
| Position en % | <u>0</u> ...100 |

| | |
|---|---|
| Autoriser appel via séquence de commande à long terme=1, à court terme=1 | <u>non</u> • qui |
| Prendre en charge lors de la programmation | <u>non</u> • qui |
| Utiliser objet de programmation pour nouvelle (si l'objet de programmation est utilisé) | <ul style="list-style-type: none"> • <u>tous les paramètres</u> • seulement les paramètres modifiés |

6.3.2. Automatique – externe

La mémorisation de la position pour le déplacement automatique est activée ici. La position spécifiée 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" en page 22.

6.3.3. Scènes

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

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

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

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

Activez une mémoire de scène.

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

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

| | |
|-----------------|-----------------|
| Numéro de scène | <u>0</u> ...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 ; <u>50</u> |
| Position des lamelles en % (pour les persiennes uniquement) | 0...100 ; <u>70</u> |

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