

SpaceLogic KNX Commutateur/store maître

Commutateur store 5800/1.0

Description de l'application

Ce document décrit l'application logicielle 5800/1.0. L'application logicielle est utilisée pour programmer le commutateur store/maître SpaceLogic KNX.

MTN6705-0008 | MTN6805-0008

03/20-5800/1.0



Mentions légales

La marque Schneider Electric et toutes les marques déposées de Schneider Electric Industries SAS auxquelles il est fait référence dans le présent manuel sont la propriété exclusive de Schneider Electric SA et de ses filiales. Elles ne peuvent pas être utilisées sans l'accord écrit du propriétaire. Le présent manuel et son contenu sont protégés par les lois sur le droit d'auteur applicables aux textes, dessins et modèles, ainsi que par la législation sur les marques commerciales. Il est interdit de dupliquer ce manuel, en tout ou en partie, sur quelque support que ce soit, sans l'accord écrit de Schneider Electric pour tout autre usage qu'un usage personnel et non commercial, tel que défini par la loi. De la même manière, il est interdit de créer des liens hypertextes vers ce manuel ou son contenu. Schneider Electric n'accorde aucun droit ni aucune autorisation d'utiliser ce manuel ou son contenu pour un usage personnel et non commercial, à la seule exception du droit non exclusif de consulter la version en vigueur du manuel et de son contenu, aux propres risques du lecteur. Tous autres droits réservés. Seul du personnel qualifié est autorisé à exécuter les opérations d'installation, d'exploitation, de maintenance et de réparation sur l'équipement électrique. Schneider Electric décline toute responsabilité quant aux conséquences liées à l'utilisation de cette documentation.

Avertissements

Lisez attentivement les instructions suivantes et familiarisez-vous avec l'appareil avant toute opération d'installation, d'exploitation ou de maintenance. Les avertissements énumérés ci-dessous peuvent être trouvés dans toute la documentation et indiquent des risques et des dangers potentiels ou des informations spécifiques qui clarifient ou simplifient une procédure.



L'ajout d'un symbole aux instructions de sécurité « Danger » ou « Avertissement » indique un danger électrique pouvant être à l'origine de graves blessures si les instructions ne sont pas respectées.



Ce symbole représente un avertissement de sécurité. Il indique un risque potentiel de blessure. Suivez toutes les consignes de sécurité portant ce symbole pour éviter de graves blessures, voire la mort.



DANGER

DANGER indique une situation de danger immédiat qui provoquera inévitablement des blessures graves ou la mort en cas de non-respect des instructions.



AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT indique un danger potentiel susceptible de provoquer la mort ou des blessures graves s'il n'est pas évité.



ATTENTION

ATTENTION indique un danger potentiel susceptible de provoquer des blessures légères s'il n'est pas évité.

REMARQUE

REMARQUE fournit des informations sur des procédures qui ne représentent pas de risque de blessures physiques.

Autres informations



Il convient de respecter les informations spécifiées pour éviter toute erreur de programme ou de données.



Vous trouverez ici des informations supplémentaires qui faciliteront votre travail.

Illustrations dans ce document

Caractéristiques de style et de texte utilisées

Caractéristiques de texte utilisées

| Caractéristique de texte | Signification |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <i>Programmation</i> Sélectionnez le bouton <i>Programmation</i> . <i>Fonctionnement du relais</i> – <i>Normalement ouvert</i> – <i>Clignotant</i> | Le corps du texte contient : boutons de service, nom de l'onglet, nom du paramètre et valeurs. |
| <i>Fichier/Sauvegarder</i> <i>Sauvegarder les modifications ?</i> | Menu et séquences de menu Notifications système |
| Choix : 10 %/90 % ... | Les valeurs pré-réglées dans l'ETS sont marquées en gras dans les tableaux. |
| ... fonctionne avec l' <i>Objet commutateur</i> . | Objets de groupe |
| Chapitre sur le fonctionnement | Références croisées |

Onglets de réglage, paramètres et valeurs

Vue d'ensemble - fonctions de réglage

La vue d'ensemble suivante permet de **comprendre** les étapes nécessaires pour accéder aux fonctions et aux réglages. Cette vue d'ensemble fournit également la séquence correcte nécessaire pour accéder aux fonctions.



| | | |
|--------------------|--------------------------------------|--------------------|
| Réglages généraux | Type d'extension 1 | MTN6805-0008 |
| | | |
| | Type d'extension 2 | Désactivé |
| | Fonction de canal pour l'extension 1 | |
| | Sortie 1-8 | <i>Commutation</i> |
| Ext. 1 sortie 1-8t | ... | ... |

Exemple

Signification : réglez uniquement le paramètre *Type d'extension 1* à la valeur *MTN6805-0008* dans l'onglet *Réglages généraux*. D'autres paramètres apparaissent alors dans l'onglet. Ils peuvent être utilisés pour modifier les réglages. De nouveaux répertoires s'ouvrent également.

Fonctionnement de l'ETS

Conditions préalables pour un fonctionnement sûr

La connaissance des règles de base concernant les programmes d'exploitation utilisant Windows® est une condition préalable à l'utilisation.

L'ETS est le logiciel associé au système KNX et n'est pas spécifique au fabricant. La connaissance du fonctionnement de l'ETS est nécessaire. Cela comprend également la sélection du capteur ou de l'actionneur correct, son transfert vers la ligne et sa mise en service.

Caractéristiques spéciales du logiciel ETS

Rétablissement des réglages par défaut

Vous pouvez régler les valeurs par défaut (réglages d'usine) à l'aide du bouton de service *Paramètres par défaut* dans l'ETS5.



Vous pouvez utiliser les boutons de service *Standard* et *Paramètres par défaut* pour rétablir tous les réglages d'usine (après consultation). L'ETS supprimera alors tous les réglages manuels de façon permanente.

Réglages express

Vous pouvez utiliser les *Réglages express* pour appeler des fonctions préréglées. Il suffit ensuite de connecter les adresses de groupe aux fonctions.

[Réglages express pour la commutation --> 32](#) ; [Réglages express pour stores/volets roulants --> 65](#) ; [Réglages étendus pour volets roulants --> 115](#)

Réglages étendus

À l'aide des *Réglages avancés*, vous pouvez si nécessaire configurer des fonctions individuelles avec des options étendues.

[Réglages étendus pour la commutation --> 43](#), [Réglages étendus pour stores/volets roulants --> 84](#), [Réglages étendus pour volets roulants --> 115](#)

Fonctions dépendantes et paramètres

De nombreuses fonctions sont affectées par la manière dont d'autres fonctions sont réglées. Cela signifie que les fonctions dépendantes peuvent seulement être vues et sélectionnées dans l'ETS lorsque la fonction en amont est activée.



- Si vous désélectionnez des fonctions ou modifiez des paramètres, des adresses de groupe connectées préalablement peuvent être supprimées dans le processus.
- Les valeurs de certains paramètres deviennent seulement actives lorsque les fonctions influencées par ces paramètres sont activées.

Version d'ETS appropriée

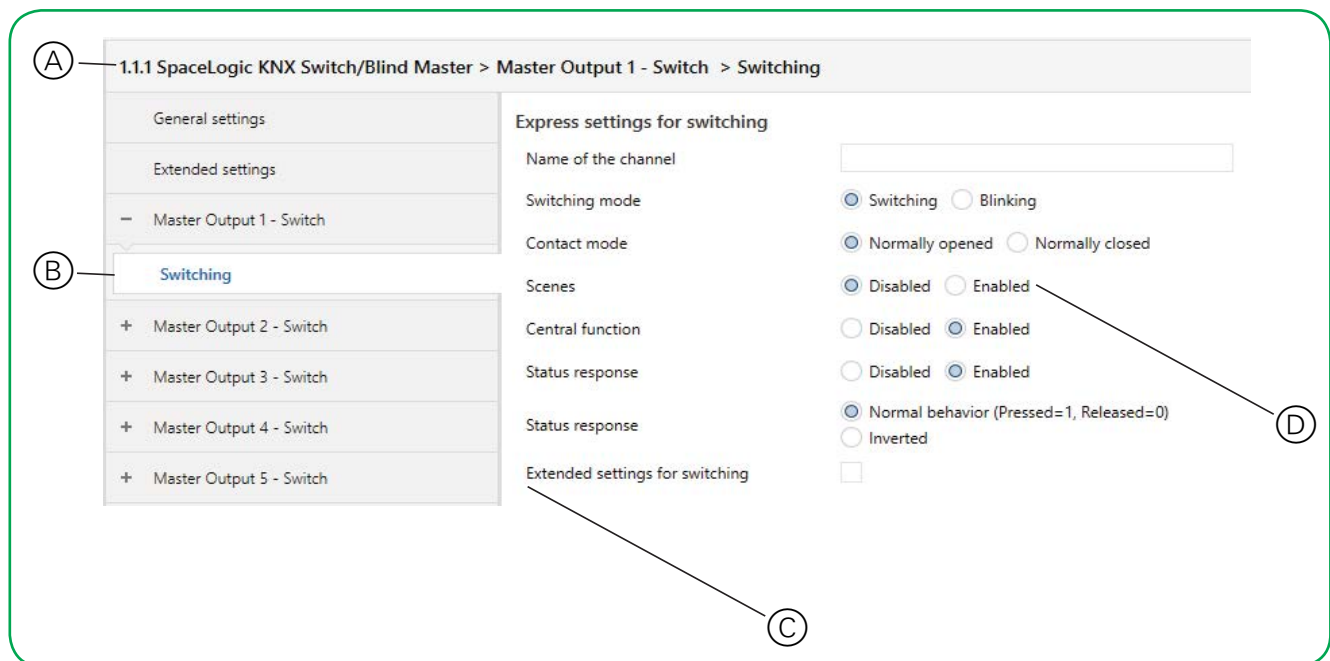


L'application est compatible avec l'ETS5. Vous ne pouvez pas utiliser des versions antérieures telles que l'ETS3 ou l'ETS4.

Les fichiers d'application (knxprod) sont optimisés pour la version d'ETS correspondante. Si vous chargez une application ETS4 dans ETS5, vous perdrez du temps en conversion.

Interface utilisateur

Dans l'ETS, vous ouvrez les paramètres de l'appareil à l'aide du bouton de service *Éditer paramètres*. L'interface utilisateur est divisée en 2 sections : les onglets se trouvent à gauche et les paramètres à droite, avec leurs valeurs.



- Ⓐ Nom de l'appareil
- Ⓑ Onglet
- Ⓒ Paramètre
- Ⓓ Champs d'entrée pour les valeurs des paramètres

Sommaire

| | | |
|----------|----------------------------------------------------------------------------|-----------|
| 1 | Pour votre sécurité | 11 |
| 1.1 | Personnel qualifié | 11 |
| 2 | Informations générales sur l'application commutateur store 5800/1.0 | 12 |
| 2.1 | Composants et environnement de programmation | 12 |
| 2.2 | Vue d'ensemble des fonctions de l'application | 13 |
| 3 | Réglages généraux | 16 |
| 3.1 | Protection de l'appareil et cybersécurité | 16 |
| 3.2 | Sélection des extensions SpaceLogic KNX | 16 |
| 3.3 | Définition des fonctions de canal | 17 |
| | Commutateur | 19 |
| | Store | 19 |
| | Volet roulant | 19 |
| 3.4 | Activation des fonctions centrales | 20 |
| 4 | Réglages étendus | 22 |
| 4.1 | Économie d'énergie | 22 |
| 4.2 | Sécurité de l'appareil | 22 |
| 4.3 | État de fonctionnement de l'appareil | 23 |
| | Envoi cyclique signal direct | 23 |
| | Indicateur de défaillance | 23 |
| 4.4 | Réglages généraux pour les scénarios | 24 |
| | Noms des scénarios | 24 |
| | Libérer apprentissage des scénarios ? | 24 |
| | Libérer champ de texte de description pour les scénarios | 24 |
| 4.5 | Réglages généraux pour le retour d'état | 24 |
| 4.6 | Délai d'envoi après le rétablissement de la tension du bus | 25 |
| 4.7 | Réglages fonctionnement manuel | 25 |
| | Activation du fonctionnement manuel | 25 |
| | Bouton Libérer pour fonctionnement manuel via un objet | 26 |
| | Suspendre automatiquement le fonctionnement manuel | 26 |
| | Envoyer état du fonctionnement manuel via l'objet | 27 |
| 4.8 | Réglages généraux pour la commutation | 27 |
| | Activation de la réponse d'état recueillie | 27 |
| | Priorité des fonctions pour la commutation | 28 |
| 4.9 | Réglages généraux pour volets roulants et stores | 29 |
| | Fonction alarme météo | 29 |
| | Priorité des fonctions pour volets roulants et stores | 30 |
| | Calibrage | 30 |
| 4.10 | Code PIN pour la mise à jour du micrologiciel | 31 |

| | |
|--------------------------------------------------------------------------|-----------|
| 5 Réglages express pour la commutation | 32 |
| 5.1 Nom du canal pour la commutation | 32 |
| 5.2 Mode commutation | 32 |
| Commutation | 32 |
| Clignotant | 34 |
| 5.3 Mode contact | 37 |
| Normalement ouvert | 37 |
| Normalement fermé | 38 |
| 5.4 Scénarios | 39 |
| Activation des scénarios | 39 |
| Nombre de scénarios | 39 |
| Durée de temporisation pour le traitement des scénarios | 40 |
| Appel et enregistrement de valeurs de scénario | 40 |
| Remplacement des valeurs de scénario pendant le téléchargement | 41 |
| 5.5 Commutation de fonction centrale | 42 |
| 5.6 Réponse d'état | 42 |
| 5.7 Activation des réglages étendus pour la commutation | 42 |
| 6 Réglages étendus pour la commutation | 43 |
| 6.1 Réglages de durée | 43 |
| Fonction temps d'éclairage escalier (minuterie escalier) | 43 |
| Temporisation on et temporisation off | 49 |
| 6.2 Réglages logique, verrouillage et priorité | 52 |
| Fonction logique | 52 |
| Fonctions avec priorité supérieure | 56 |
| Fonction de priorité (contrôle de priorité) | 56 |
| Fonction verrouillage | 58 |
| 6.3 Réglages sécurité et alarme | 60 |
| Commutation de la fonction de sécurité | 60 |
| Fonction alarme | 61 |
| Comportement en cas d'échec et de téléchargement | 63 |
| 7 Réglages express pour stores/volets roulants | 65 |
| 7.1 Commande de stores/volets roulants | 66 |
| 7.2 Nom du canal | 68 |
| 7.3 Durée d'exécution de l'entraînement | 68 |
| 7.4 Commande lamelles (pour stores uniquement) | 70 |
| Durée de rotation des lamelles | 70 |
| Réglage du type de store (pour stores uniquement) | 72 |
| Position lamelle après déplacement | 76 |
| 7.5 Verrouillage mode manuel | 77 |
| 7.6 Scénarios | 78 |
| Activation des scénarios | 78 |
| Nombre de scénarios | 78 |
| Durée de temporisation pour le traitement des scénarios | 79 |
| Appel et enregistrement de valeurs de scénario | 80 |
| Remplacement des valeurs de scénario pendant le téléchargement | 81 |
| 7.7 Fonction centrale pour stores | 81 |
| 7.8 Réponse d'état | 82 |
| 7.9 Activation des réglages étendus pour stores | 83 |
| 7.10 Activation des réglages étendus pour volets roulants | 83 |

| | |
|----------------------------------------------------------------------------------------|------------|
| 8 Réglages étendus pour stores/volets roulants | 84 |
| 8.1 Durée de déplacement étendue | 84 |
| Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut | 85 |
| Temporisation démarrage | 85 |
| Temporisation décélération | 85 |
| Durée de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle (pour stores uniquement) | 85 |
| 8.2 Réglages auto, verrouillage et calibrage | 86 |
| Mode automatique | 86 |
| Fonction verrouillage | 89 |
| Limites zone de déplacement | 92 |
| Calibrage | 96 |
| 8.3 Réglages sécurité et alarme | 100 |
| Fonction de sécurité pour stores | 100 |
| Fonction alarme | 102 |
| Fonction alarme météo | 104 |
| Comportement en cas d'échec et de téléchargement | 108 |
| 9 Réglages express pour volets roulants | 111 |
| 9.1 Nom du canal | 111 |
| 9.2 Durée d'entraînement commande des volets roulants | 112 |
| 9.3 Verrouillage mode manuel | 112 |
| 9.4 Scénarios | 113 |
| 9.5 Fonction centrale pour volets roulants | 114 |
| 9.6 Réponse d'état | 114 |
| 9.7 Activation des réglages étendus pour volets roulants | 114 |
| 10 Réglages étendus pour volets roulants | 115 |
| 10.1 Durée de déplacement étendue | 115 |
| 10.2 Réglages auto, verrouillage et calibrage | 116 |
| Mode automatique | 116 |
| Fonction verrouillage | 118 |
| Limites zone de déplacement | 119 |
| Calibrage | 120 |
| 10.3 Réglages sécurité et alarme | 121 |
| Fonction de sécurité pour volets roulants | 121 |
| Fonction alarme | 122 |
| Fonction alarme météo | 123 |
| Comportement en cas d'échec et de téléchargement | 125 |
| 11 Vue d'ensemble des objets de groupe | 126 |
| 12 Index | 128 |

1 Pour votre sécurité



DANGER

RISQUE DE DÉCHARGE ÉLECTRIQUE, D'EXPLOSION OU DE COUP D'ARC.

Une installation électrique répondant aux normes de sécurité doit être exclusivement réalisée par des professionnels compétents. Les professionnels compétents doivent justifier de connaissances approfondies dans les domaines suivants :

- Raccordement aux réseaux d'installation
- Raccordement de plusieurs appareils électriques
- Pose de câbles électriques
- Connexion et établissement de réseaux KNX
- Mise en service d'installations KNX
- Normes de sécurité, règles et réglementations locales pour le câblage

Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort ou des blessures graves.



Les appareils et l'application ETS associée ne doivent pas être utilisés pour commander des applications de sécurité.

1.1 Personnel qualifié

Ce document est destiné au personnel chargé de la configuration, de l'installation, de la mise en service et du fonctionnement de l'appareil et du système dans lequel il est installé.

Des compétences approfondies acquises grâce à une formation au système KNX sont une condition préalable.

2 Informations générales sur l'application commutateur store 5800/1.0

Cette application vous permet de programmer le commutateur/store maître. Vous pouvez ajouter jusqu'à deux extensions de commutateur/store à l'appareil. Outre les deux extensions, jusqu'à 24 sorties de commutation sont disponibles. Deux sorties de commutation peuvent être configurées comme sorties de stores/volets roulants.

Les réglages de base de l'appareil sont définis dans l'onglet *Réglages généraux*. Vous pouvez ici définir la configuration de l'appareil à partir du maître et des extensions. Vous pouvez ensuite également spécifier ici les fonctions des sorties. ([Réglages généraux --> 16](#)).

Les fonctions des sorties sont paramétrées dans les onglets *Réglages express* et *Réglages étendus* des sorties pour la commutation, les volets roulants et les stores. [Réglages express pour la commutation --> 32.](#), [Réglages express pour stores/volets roulants --> 65](#), [Réglages étendus pour la commutation --> 43.](#), [Réglages étendus pour stores/volets roulants --> 84](#)

Vous pouvez utiliser les *Réglages étendus de l'appareil* pour configurer les réglages généraux des appareils selon les besoins. ([Réglages étendus --> 22](#)).

Une vue d'ensemble de tous les objets de groupe de cette application ETS figure à la fin de ce document :

2.1 Composants et environnement de programmation

Cet appareil est mis en service à l'aide d'un logiciel certifié KNX. Les descriptions de l'application et descriptions techniques sont mises à jour régulièrement et peuvent être trouvées sur Internet.



Cette application fonctionne en association avec le logiciel ETS version 5 ou supérieure.

2.2 Vue d'ensemble des fonctions de l'application

Vous pouvez régler les fonctions suivantes pour l'actionneur.

Réglages généraux --> 16

- Sélectionner Extensions 1 et 2 SpaceLogic KNX
 - Commutateur/store MTN6805-0008
- Sélectionner les fonctions de canal du maître pour chaque sortie
 - Désactiver
 - Commutateur
 - Volet roulant
 - Store
- Sélectionner les fonctions de canal des extensions pour chaque sortie
 - Désactiver
 - Commutateur
 - Volet roulant
 - Store
- Activer les fonctions centrales

Réglages étendus --> 22

- Économie d'énergie
- Sécurité de l'appareil
- État de fonctionnement de l'appareil
- Réglages généraux pour le scénario
- Temporisation fonctions centrales (uniquement si la fonction centrale est activée avec temporisation)
- Réglages généraux pour le retour d'état
- Délai d'envoi
- Réglages fonctionnement manuel
- Réglages généraux pour la commutation
- Réglages généraux pour volets roulants et stores
- Code PIN pour la mise à jour du micrologiciel

Réglages express pour la commutation --> 32

- Nom du canal
- Mode commutation
- Mode contact
- Scénarios
- Fonction centrale
- Réponse d'état
- Réglages étendus pour la commutation

Réglages étendus pour la commutation --> 43

- Réglages de durée
 - Temps d'éclairage escalier
 - Durée temporisation on
 - Durée temporisation off
- Réglages logique, verrouillage et priorité
 - Fonction de priorité
 - Fonction logique
- Réglages sécurité et alarme
 - Fonction de sécurité
 - Fonction alarme
 - Comportement en cas d'échec et de téléchargement

Réglages express pour stores/volets roulants --> 65

- Nom du canal
- Commande des stores
 - Temps ouverture/fermeture (identique ou différent)
 - Temps de pause avant inversion
- Commande lamelles
 - Durée de rotation des lamelles
 - Étapes à exécuter lors de la rotation des lamelles
 - Déplacement store existant
 - Position lamelle après déplacement
- Verrouillage mode manuel
- Scénarios
- Fonction centrale
- État hauteur
- État lamelle
- État déplacement
- Réglages étendus pour stores

Réglages étendus pour stores/volets roulants --> 84

- Durée de déplacement étendue
 - Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut
 - Temporisation démarrage
 - Temporisation décélération
 - Durée de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle vers le haut/vers le bas
- Réglages auto, verrouillage et calibrage
 - Mode automatique
 - Fonction verrouillage
 - Limites zone de déplacement
 - Calibrage
- Réglages sécurité et alarme
 - Fonction de sécurité
 - Fonction alarme
 - Fonction alarme météo
 - Comportement en cas d'échec et de téléchargement

Réglages express pour volets roulants --> 111

- Nom du canal
- Commande des volets roulants
 - Temps ouverture/fermeture (identique ou différent)
 - Temps de pause avant inversion
- Verrouillage mode manuel
- Scénarios
- Fonction centrale
- État hauteur
- État déplacement
- Réglages étendus pour volets roulants

Réglages étendus pour volets roulants --> 115

- Durée de déplacement étendue
 - Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut
 - Temporisation démarrage
 - Temporisation décélération
- Réglages auto, verrouillage et calibrage
 - Mode automatique
 - Fonction verrouillage
 - Limites zone de déplacement
 - Calibrage
- Réglages sécurité et alarme
 - Fonction de sécurité
 - Fonction alarme
 - Fonction alarme météo
 - Comportement en cas d'échec et de téléchargement

Adresses de groupe

- Nombre maximal d'adresses de groupe différentes : 1 000
- Affectations maximales : 1 000

3 Réglages généraux

Vous pouvez définir la configuration de base de l'appareil dans l'onglet *Réglages généraux*.

3.1 Protection de l'appareil et cybersécurité

Le commutateur/store maître SpaceLogic KNX possède une interface micro USB de type B. Celle-ci est conçue pour le diagnostic et la mise à jour du micrologiciel de l'appareil. Un code PIN à 4 chiffres devrait être défini dans l'application ETS pour empêcher toute personne non autorisée de manipuler le micrologiciel (cybersécurité).

Cela est demandé avant une mise à jour du micrologiciel à l'aide de l'« outil de mise à jour du micrologiciel de l'appareil » de Schneider Electric. Sans ce code PIN, une mise à jour n'est pas possible. Vous disposez de 3 essais pour saisir un code d'accès valide. Si le code n'est pas saisi correctement, le port de service est désactivé pendant 1 heure ou l'appareil doit être redémarré (réinitialisation de l'alimentation ou réinitialisation de l'appareil).



Réglages généraux

Informations sur la protection de l'appareil :

Code PIN non valide pour la mise à jour du micrologiciel ! Veuillez saisir un code PIN valide dans les réglages étendus avant de télécharger votre configuration !

Le code PIN est saisi dans l'onglet *Réglages étendus* ([Code PIN pour la mise à jour du micrologiciel --> 31](#)). Les codes PIN faibles sont interdits (par exemple 1234, 1111, 2222, etc.)

3.2 Sélection des extensions SpaceLogic KNX

Le commutateur/store maître SpaceLogic KNX est un actionneur KNX qui commute au maximum 8 sorties (telles que des lampes) ou qui commande au maximum 4 moteurs de store avec interrupteurs de fin de course. La répartition des fonctions entre les canaux peut être librement sélectionnée et dépend de vos besoins.

Si vous avez besoin de davantage de canaux pour votre projet, vous pouvez connecter des extensions de commutateur/store SpaceLogic KNX au maître. Comme avec le maître, les canaux peuvent être répartis en canaux de commutation et canaux de store. Étant donné qu'un maître peut commander un maximum de 2 extensions, il est possible de commuter un maximum de 24 sorties ou de commander un maximum de 12 moteurs de store.



Réglages généraux

Sélection de l'extension SpaceLogic KNX

Type d'extension 1

Désactivé



Commutateur/store MTN6805-0008

Type d'extension 2

Désactivé



Commutateur/store MTN6805-0008

La sélection de *Commutateur/store MTN6805-0008* ajoute l'extension 1. Les 8 nouvelles sorties avec onglets, paramètres, canaux et fonctions de canal sont désormais disponibles dans l'application.

L'extension 1 s'affiche sous la forme d'une image à droite du maître.



La sélection de *Commutateur/store MTN6805-0008* comme extension 2 ajoute la deuxième extension de commutateur/store.

L'extension 2 s'affiche sous la forme d'une image à droite de l'extension 1.



Pour l'extension 2, les nouvelles sorties sont désormais affichées avec les onglets, paramètres, canaux et fonctions de canal.

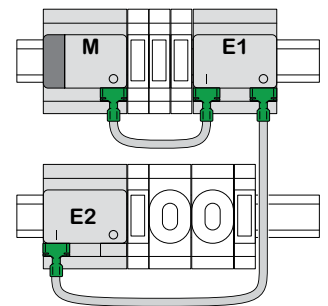
3.3 Définition des fonctions de canal

Chaque sortie peut être commandée en fonction « désactivé », « commutateur », « store » ou « volet roulant ». En fonctionnement « store et volet roulant », deux sorties sont regroupées pour former un seul canal. Les contacts de sortie des relais sont alors verrouillés électroniquement. Cela signifie que vous ne pouvez pas activer simultanément les deux contacts d'un canal de moteur. Cela s'applique à la commande via télégrammes de bus et au fonctionnement manuel de l'appareil.

REMARQUE

À vérifier avant la mise en service : les connexions de charge et l'ordre des appareils (maître -> extension 1 -> extension 2) doivent correspondre à votre programmation ETS.

- Connectez les moteurs de store aux canaux de store spécifiés dans l'ETS.
- Connectez les charges aux canaux de commutation spécifiés dans l'ETS.
- Si l'extension est prévue comme extension 1 (E1), connectez-la directement au maître.
- Si l'extension est prévue comme extension 2 (E2), connectez-la à l'extension 1.



Une extension ne peut pas être mise en service si l'ordre des appareils ne correspond pas à votre programmation dans l'ETS.



| | |
|-------------------|-----------------------------------------|
| Réglages généraux | Fonction de canal pour le maître |
| | Sortie 1-8 |
| | Désactiver |
| | Commutateur |
| | Volet roulant |
| | Store |

Après l'activation de l'extension 1 :



| | |
|-------------------|---------------------------------------------|
| Réglages généraux | Fonction de canal pour l'extension 1 |
| | Sortie 1-8 |
| | Désactiver |
| | Commutateur |
| | Volet roulant |
| | Store |

Après l'activation de l'extension 2 :



| | |
|-------------------|---------------------------------------------|
| Réglages généraux | Fonction de canal pour l'extension 2 |
| | Sortie 1-8 |
| | Désactiver |
| | Commutateur |
| | Volet roulant |
| | Store |

Commutateur

Pour commuter des charges électriques, vous pouvez commuter la fonction de canal de l'appareil en mode *Commutateur*.



| | | |
|------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------|--------------------|
| Réglages généraux | Fonction de canal maître/ Extension 1/Extension 2 Sortie 1-8 | Commutateur |
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur : -Commutation | Réglages express pour la commutation | ... |

[Réglages express pour la commutation --> 32.](#)

Store

Pour commander les stores, vous pouvez commuter la fonction de canal de l'appareil en mode *Store*.



| | | |
|-------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------|--------------|
| Réglages généraux | Fonction de canal maître/ Extension 1/Extension 2 Sortie 1-8 | Store |
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2 ; 3+4 ; 5+6 ; 7+8 -Store -Store | Réglages express pour stores | ... |

[Réglages express pour stores/volets roulants --> 65](#)

Volet roulant

Pour commander le volet roulant, vous pouvez commuter la fonction de canal de l'appareil en mode *Volet roulant*.



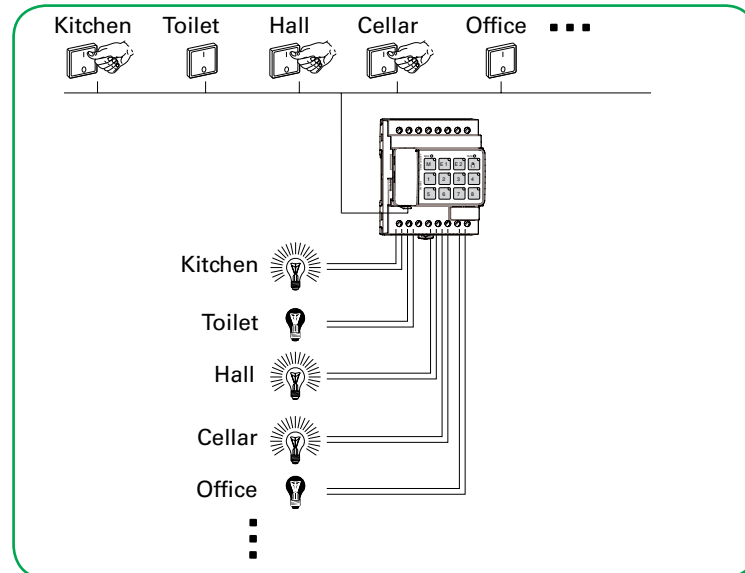
| | | |
|-----------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------|----------------------|
| Réglages généraux | Fonction de canal maître/ Extension 1/Extension 2 Sortie 1-8 | Volet roulant |
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2 ; 3+4 ; 5+6 ; 7+8 -Volet roulant -Volet roulant | Réglages express pour volets roulants | ... |

[Réglages express pour volets roulants --> 111.](#)

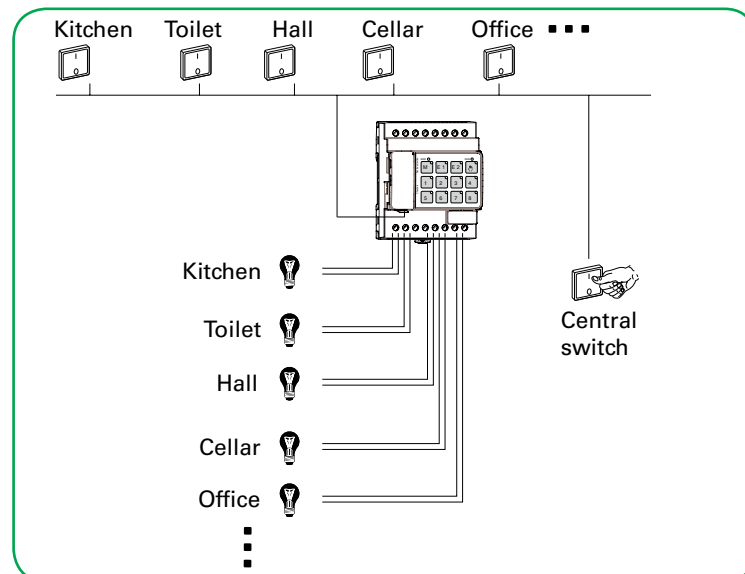
3.4 Activation des fonctions centrales

La fonction centrale vous permet de commuter plusieurs canaux de commutation de sortie simultanément à l'aide d'un télégramme via *Central - Objet commutateur*. Cette fonctionnalité est disponible, par exemple, si vous souhaitez éteindre toutes les lampes en actionnant un bouton lorsque vous quittez la maison et allumer toutes les lampes en actionnant un bouton lors du nettoyage de la maison ou en cas d'alarme.

Commande décentralisée sans fonction centrale



Commande centralisée avec fonction centrale



Pour les stores et les volets roulants, il existe un objet central séparé avec un objet central correspondant.

Afin d'utiliser la fonction centrale pour les canaux de commutateur/store/volet roulant individuels, vous devez d'abord activer la fonction globale dans l'onglet *Réglages généraux*.



| | | |
|-------------------|---------------------|------------------|
| Réglages généraux | Fonctions centrales | Désactivé |
| | | Libéré |
| | | Libéré/retardé |

Après l'activation, les objets de groupe s'affichent et toutes les sorties sont activées pour la fonction centrale.

Objets de groupe

Objets de groupe de la fonction centrale

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|-----------------------------------|----------|--------------|---------------------------|
| 1 | Central | Commutateur | 1 bit | Reçu | 1.001 Commutation |
| 2 | Central | Monter/descendre le volet roulant | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/fermeture |
| 3 | Central | Monter/descendre le store | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/fermeture |

Activation d'une fonction centrale pour chaque sortie

La fonction centrale de chaque sortie/entraînement est activée ou désactivée dans les onglets *Réglages express pour la commutation/Volets roulants/Stores*.

[Commutation de fonction centrale --> 42](#); [Fonction centrale pour stores --> 81](#); [Fonction centrale pour volets roulants --> 114](#)

Durées de temporisation de la fonction centrale

Les durées de temporisation pour tous les canaux sont paramétrées dans l'onglet *Réglages étendus*.

| | | |
|------------------|--------------------------------------------------------------------------------|----------|
| Réglages étendus | Temporisation fonctions centrales de tous les canaux (0 à 255, unité = 100 ms) | 0 |
| | Durée entre les fonctions centrales par canal (2 à 255, unité = 100 ms) | 5 |

La fonction centrale a la même priorité que la fonction de commutation normale. La réception d'une nouvelle valeur d'objet via l'*objet central* a le même effet que la réception d'une nouvelle valeur d'objet pour l'objet commutateur de la sortie.

4 Réglages étendus

Dans les *Réglages étendus*, vous pouvez configurer les fonctions globales de l'appareil pour le maître et les extensions.

4.1 Économie d'énergie

Les LED d'état des canaux sur le maître peuvent être éteintes automatiquement après une période comprise entre 1 minute et 255 minutes. De cette façon, vous n'éclairez pas inutilement l'armoire de commande. Appuyer sur un bouton permet de réactiver les LED pendant la durée pré-réglée.



| | | |
|------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---|
| Réglages étendus | Économie d'énergie Les LED de l'appareil peuvent être mises en veille après (0 à 255, unité = 1 min, 0 = toujours allumée). | 0 |
|------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---|

4.2 Sécurité de l'appareil

Ce paramètre active l'objet de sécurité central.

Pour chaque canal, un paramètre de canal peut être utilisé pour déterminer si et comment ce canal doit répondre à l'objet de sécurité. La valeur d'objet de la fonction de sécurité de l'appareil peut également être réglée.

L'appareil attend ensuite un télégramme d'un expéditeur externe pendant la durée de cycle réglée. Si un tel télégramme n'est pas reçu pendant la durée de surveillance, il est alors possible de décider ce qui doit se produire pour chaque canal.

Commutateur : [Commutation de la fonction de sécurité --> 60](#)

Store : [Fonction de sécurité pour stores --> 100](#)

Volet roulant : [Fonction de sécurité pour volets roulants --> 121](#)



| | | |
|------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---|
| Réglages étendus | Sécurité de l'appareil Sécurité de l'appareil Avec valeur objet « 1 » Avec valeur objet « 0 » Désactivé Surveillance de la durée de cycle pour un objet de sécurité (0 à 255, unité = 1 s, 0 = inactif) | 0 |
|------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---|

Après l'activation, l'objet de groupe apparaît.

Objets de groupe

Objet de groupe pour sécurité centrale

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 23 | Central | Sécurité | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

Priorité de la fonction de sécurité

La fonction de sécurité a la priorité maximale.

4.3 État de fonctionnement de l'appareil

Envoi cyclique signal direct

Avec le réglage *Envoi cyclique signal direct* > 0, l'objet signe de vie central est activé (*signal direct*).

En cas d'activation, l'appareil envoie cycliquement la valeur « 1 » avec la durée de cycle réglée. Ces informations ne sont qu'un signe de vie du maître KNX. Ici, par exemple, l'appareil peut être surveillé par une visualisation.



| Réglages étendus | État de fonctionnement de l'appareil |
|------------------|---------------------------------------------------------------------------|
| | Envoi cyclique signal direct (0 à 255, unité = 1 s, 0 = inactif) 0 |

Après l'activation, l'objet de groupe apparaît.

Objets de groupe

Objet de groupe pour signal direct

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|--------------------|
| 26 | Central | Signal de vie | 1 bit | Envoi | 1.017 Déclencheurs |

Indicateur de défaillance

L'indicateur de défaillance de l'appareil peut être activé dans l'ETS. L'indication de défaillance est réalisée à l'aide de deux objets de groupe.



| Réglages étendus | État de fonctionnement de l'appareil |
|------------------|-----------------------------------------------------------------|
| | Libérer sorties pour indication de défaillance Désactivé |
| | Libéré |

Après l'activation, ces objets de groupe apparaissent.

Objets de groupe

Objet de groupe pour indicateur de défaillance

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------|------------------|----------|--------------|-------------------|
| 27 | Maître | Défaut - interne | 1 bit | Envoi | 1.001 Commutation |
| 28 | Maître | Défaut - externe | 1 bit | Envoi | 1.001 Commutation |

L'objet *Défaut - interne* signale des défauts internes de l'appareil détectés lors de l'autotest. L'outil de mise à jour du micrologiciel de l'appareil Schneider Electric peut être utilisé pour diagnostiquer le défaut à l'aide de la fonction de diagnostic intégrée.

L'objet *Défaut - externe* signale des défauts d'installation externes. L'outil de mise à jour du micrologiciel de l'appareil Schneider Electric peut être utilisé pour diagnostiquer le défaut à l'aide de la fonction de diagnostic intégrée.

4.4 Réglages généraux pour les scénarios

Noms des scénarios

Ce paramètre est utilisé pour définir la vue de numérotation des scénarios pour l'utilisateur dans l'ETS. Soit *Adresse scénario 1-64* soit *Adresse scénario 0-63*. Les valeurs sur le bus sont toujours 0-63.



| | | |
|------------------|------------------------------------|-----------------------|
| Réglages étendus | Réglages généraux pour le scénario | |
| | Nom des scénarios | Adresse scénario 0-63 |
| | | Adresse scénario 1-64 |

Libérer apprentissage des scénarios ?

Le paramètre *Libérer apprentissage des scénarios ?* est activé par défaut, l'apprentissage des scénarios est donc autorisé. Cela peut être désactivé globalement.



| | | |
|------------------|---------------------------------------|-----|
| Réglages étendus | Réglages généraux pour le scénario | |
| | Libérer apprentissage des scénarios ? | Oui |
| | | Non |

Libérer champ de texte de description pour les scénarios

Un texte de description peut être enregistré pour chaque scénario. Cela permet de préciser les différents scénarios. Cette fonction peut être désactivée globalement ici.



| | | |
|------------------|----------------------------------------------------------|-----|
| Réglages étendus | Réglages généraux pour le scénario | |
| | Libérer champ de texte de description pour les scénarios | Oui |
| | | Non |

Commutation : [Scénarios --> 39](#)

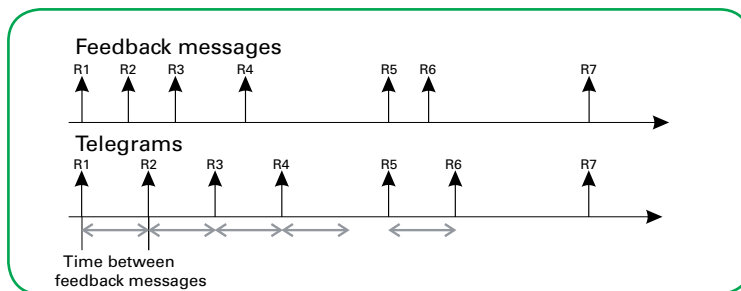
Store : [Scénarios --> 78](#)

Volet roulant : [Scénarios --> 113](#)

4.5 Réglages généraux pour le retour d'état

Vous pouvez régler ici la temporisation du retour d'état de cet appareil et l'intervalle de temps entre plusieurs télégrammes de retour d'état.

S'il n'y a qu'un seul télégramme à envoyer, il est envoyé comme réglé dans le paramètre *Temporisation de la réponse d'état pour tous les canaux*. Si plusieurs réponses sont actives, les autres réponses seront envoyées aux intervalles de temporisation réglés par le paramètre *Durée entre les réponses par canal*.



| | |
|------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| Réglages étendus | Réglages généraux pour le retour d'état |
| | Temporisation de la réponse d'état pour tous les canaux (0 à 255, unité = 100 ms) 0 |
| | Durée entre la réponse d'état par canal. (0 à 50, unité = 100 ms) 0 |

4.6 Délai d'envoi après le rétablissement de la tension du bus

Il est possible de régler un délai d'envoi global pour tous les télégrammes après le rétablissement de la tension du bus.

Une fois la tension du bus rétablie, toutes les activités d'envoi de l'appareil sont retardées.



| | |
|------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| Réglages étendus | Délai d'envoi |
| | Délai d'envoi après le rétablissement de la tension du bus (0 à 255, unité = 1 s) 0 |

4.7 Réglages fonctionnement manuel

Sur la face avant du maître, il y a un bouton de canal pour chaque canal et une LED jaune correspondante pour indiquer l'état du canal (LED d'état du canal).

En plus des boutons de canal, l'appareil comporte également des boutons de sélection d'appareil (*M* pour le maître ; *E1* pour l'extension 1 ; *E2* pour l'extension 2). À l'aide de ces boutons, vous devez d'abord sélectionner l'appareil (maître/extension 1/extension 2) dont vous souhaitez afficher l'état ou que vous souhaitez faire fonctionner. Le fonctionnement manuel est déclenché après un appui sur le *Bouton-poussoir manuel* puis sur un bouton de canal.

Activation du fonctionnement manuel

Le fonctionnement manuel peut être désactivé sur l'appareil dans l'ETS. Cela signifie que le fonctionnement sur l'appareil n'est plus possible.



| | |
|------------------|-------------------------------------------------------------------------------|
| Réglages étendus | Réglages fonctionnement manuel |
| | L'activation du fonctionnement manuel sur l'appareil est Non autorisée |
| | Autorisée |

Le fonctionnement manuel est autorisé par défaut.

Bouton Libérer pour fonctionnement manuel via un objet

La commutation vers la commande de fonctionnement manuel via le *Bouton-poussoir manuel* n'est possible que si l'objet *Bouton Libérer pour fonctionnement manuel via un objet* a la valeur « 1 ». Si l'objet a la valeur « 0 », la commutation en fonctionnement manuel est désactivée. Si la commutation est désactivée par un télégramme, l'appareil désactive aussi automatiquement le fonctionnement manuel.

La valeur de l'objet *Bouton Libérer pour fonctionnement manuel via un objet* peut être paramétrée après le rétablissement de la tension du bus. La valeur « 1 » active le *Bouton-poussoir manuel* et les sorties peuvent être commandées sur l'appareil. La valeur « 0 » désactive le *Bouton-poussoir manuel* après le rétablissement de la tension du bus.



| Réglages étendus | Réglages fonctionnement manuel | |
|------------------|--------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ↻ | Bouton Libérer pour fonctionnement manuel via un objet | Non Oui |
| | Valeur objet après rétablissement de la tension de bus | 0 (bouton-poussoir manuel désactivé) 1 (bouton-poussoir manuel activé) Comme avant la coupure de tension du bus |

L'objet de groupe apparaît après le « Bouton Libérer pour fonctionnement manuel via un objet ».

Objets de groupe

Objet de groupe pour bouton Libérer pour fonctionnement manuel

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-------------------|-------------------------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 15 | Clavier principal | Bouton Libérer pour fonctionnement manuel | 1 bit | Reçu | 1.003 Libéré |

Suspendre automatiquement le fonctionnement manuel

Vous pouvez régler une limite de temps pour le fonctionnement manuel lorsque vous commutez en fonctionnement manuel. Pour ce faire, réglez le paramètre *Suspendre automatiquement le fonctionnement manuel* sur *Oui*.

Réglez ensuite le paramètre *Suspendre le fonctionnement manuel après 1...48 en heures* à la durée souhaitée après laquelle l'appareil rétablit automatiquement le fonctionnement manuel. Vous pouvez lire l'état de fonctionnement actuel grâce à la LED de fonctionnement manuel, et vous recevrez un retour d'état via l'objet « État fonctionnement manuel » si vous avez activé cette fonction.



| Réglages étendus | Réglages fonctionnement manuel | |
|------------------|--------------------------------------------------------------------|------------|
| ↻ | Suspendre automatiquement le fonctionnement manuel | Non Oui |
| | Suspendre le fonctionnement manuel après (1 à 48, unité = 1 heure) | 2 |

Envoyer état du fonctionnement manuel via l'objet

Outre la possibilité d'activer le fonctionnement manuel via l'objet « Activer le fonctionnement manuel », il est également possible d'envoyer l'état du fonctionnement manuel via l'objet « État fonctionnement manuel ». Vous pouvez lire l'état de fonctionnement actuel grâce à la LED de fonctionnement manuel, et vous recevrez un retour d'état via l'objet « État fonctionnement manuel » si vous avez activé cette fonction.



| Réglages étendus | Réglages fonctionnement manuel | |
|------------------|---------------------------------------------------|-----|
| | Envoyer état du fonctionnement manuel via l'objet | Non |
| | | Oui |

Une fois qu'*Envoyer état du fonctionnement manuel via l'objet* a été activé, l'objet de groupe apparaît.

Objets de groupe

Objet de groupe pour état fonctionnement manuel

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-------------------|----------------------------|----------|--------------|-------------------|
| 16 | Clavier principal | État fonctionnement manuel | 1 bit | Envoyer/lire | 1.001 Commutation |

4.8 Réglages généraux pour la commutation

Les réglages généraux pour la commutation sont définis ici.

Activation de la réponse d'état recueillie

La réponse d'état recueillie peut être activée sur l'appareil dans l'ETS.



| Réglages étendus | Réglages généraux pour la commutation | |
|------------------|-------------------------------------------------|---------------------------------------------------------|
| | Réponse d'état recueillie | Non |
| | | Oui |
| | Attribuer l'état du canal à une valeur de 1 bit | Comportement normal (actionné=1, non actionné=0) |
| | | Inversé |
| | Délai d'envoi (0 à 255, unité = 1 s) | 60 |

Avec l'objet réponse d'état recueillie, vous pouvez envoyer les réponses d'état codées bit par bit via un télégramme de 4 octets avec une temporisation.

Chaque appareil (maître/extension 1/extension 2) a son propre objet réponse d'état recueillie.

La réponse d'état recueillie est destinée à sauvegarder des adresses de groupe et à réduire la charge du bus, par exemple dans le cas d'un télégramme Off central, les 8 canaux sont regroupés pour former une réponse d'état recueillie unique.

L'objet à quatre octets a la structure suivante. Les deux octets supérieurs indiquent quel octet d'état est valide (« 1 » = valide, « 0 » = non valide). Les deux octets inférieurs indiquent l'état (actionné ou non actionné) des canaux.

| Octet 4 | | | | | | | | Octet 3 | | | | | | | | Octet 2 | | | | | | | | Octet 1 | | | | | | | |
|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|
| 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 |
| Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Sortie valide 8 | Sortie valide 7 | Sortie valide 6 | Sortie valide 5 | Sortie valide 4 | Sortie valide 3 | Sortie valide 2 | Sortie valide 1 | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Non utilisé | Sortie d'état 8 | Sortie d'état 7 | Sortie d'état 6 | Sortie d'état 5 | Sortie d'état 4 | Sortie d'état 3 | Sortie d'état 2 | Sortie d'état 1 |

Exemple : maître avec 8 canaux de commutation, les canaux 2 et 6 sont actionnés
 00000000 11111111 00000000 00100010

Vous pouvez définir ou inverser la valeur de la réponse d'état recueillie (actionné=1, non actionné=0 ou actionné=0, non actionné=1) via le paramètre *Attribuer l'état du canal à une valeur de 1 bit*.

Après l'expiration du délai d'envoi réglé, l'état actuel des canaux de sortie est envoyé au bus.

Objets de groupe

Objet de groupe pour statut recueilli

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-------------|------------------|----------|--------------|-------------------------------------|
| 10 | Maître | État recueilli | 4 octets | Envoyer/lire | 27.001 Info binaire combinée On/Off |
| 11 | Extension 1 | État recueilli | 4 octets | Envoyer/lire | 27.001 Info binaire combinée On/Off |
| 11 | Extension 2 | État recueilli | 4 octets | Envoyer/lire | 27.001 Info binaire combinée On/Off |

Priorité des fonctions pour la commutation

Les priorités globales pour la commutation sont définies ici. La fonction de sécurité a la priorité maximale. Les autres priorités peuvent être sélectionnées ici.



Réglages étendus

Réglages généraux pour la commutation

Priorité des fonctions

Sécurité->Alarme->Verrouillage/Prio->Tous

Sécurité->Verrouillage/Prio->Alarme->Tous

4.9 Réglages généraux pour volets roulants et stores

Les réglages généraux pour volet roulants et stores sont définis ici.

Fonction alarme météo

La fonction alarme météo peut être activée pour tous les canaux de volet roulant/store dans l'ETS.

5 alarmes météorologiques différentes sont maintenant disponibles, avec leurs objets de groupe.

La surveillance des signaux des capteurs météorologiques activés peut être réalisée de manière cyclique. L'appareil attend alors un télégramme du capteur correspondant pendant la durée de cycle réglée. Si un tel télégramme n'est pas reçu pendant la durée de surveillance, l'alarme météorologique associée est néanmoins déclenchée pour des raisons de sécurité (si, par exemple, le capteur ou la connexion par câble entre le capteur et le canal de store est défectueux/défectueuse et qu'aucun message ne serait envoyé en cas d'alarme réelle).



| Réglages étendus | Réglages généraux pour volets roulants et stores | |
|------------------|--------------------------------------------------|----------------------------------|
| | Fonction alarme météo | Désactivé Libéré |
| | Durée surveillance alarme de vent 1 | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme de vent 2 | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme de vent 3 | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme pluie | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme hors gel | Désactivé 1 s ... 12 h |

Priorité des alarmes météo

Les priorités globales pour les alarmes météorologiques sont définies ici.



| Réglages étendus | Réglages généraux pour volets roulants et stores | |
|------------------|--------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | Priorité des alarmes météo | Alarme de vent->Alarme pluie->Alarme hors gel Alarme de vent->Alarme hors gel->Alarme pluie Alarme pluie->Alarme de vent->Alarme hors gel Alarme pluie->Alarme hors gel->Alarme de vent Alarme hors gel->Alarme pluie->Alarme de vent Alarme hors gel->Alarme de vent->Alarme pluie |

Objets de groupe

Objet de groupe pour alarmes météorologiques

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 18 | Central | Alarme de vent 1 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 19 | Central | Alarme de vent 2 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 20 | Central | Alarme de vent 3 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 21 | Central | Alarme pluie | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 22 | Central | Alarme hors gel | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

Priorité des fonctions pour volets roulants et stores

Les priorités globales pour les volets roulants et les stores sont définies ici. La fonction de sécurité a la priorité maximale. Les autres priorités peuvent être sélectionnées ici.



| Réglages étendus | Réglages généraux pour volets roulants et stores |
|------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | <p>Priorité des fonctions</p> <p>Sécurité->Alarme->Alarmes météo->Verrouillage->Tous</p> <p>Sécurité->Alarme->Verrouillage->Alarmes météo->Tous</p> <p>Sécurité->Alarmes météo->Alarme->Verrouillage->Tous</p> <p>Sécurité->Alarmes météo->Verrouillage->Alarme->Tous</p> <p>Sécurité->Verrouillage->Alarme->Alarmes météo->Tous</p> <p>Sécurité->Verrouillage->Alarmes météo->Alarme->Tous</p> |

Calibrage

L'appareil calcule la position actuelle d'un entraînement à partir des durées d'exécution que vous avez définies pour l'entraînement et des commandes de contrôle qu'il exécute. Ce calcul doit être effectué car il n'y a pas de retour d'état de l'entraînement en ce qui concerne sa position. Même si vous avez réglé les durées d'exécution avec une grande précision, la position de hauteur calculée en interne s'écartera légèrement de la position de hauteur réelle après un certain nombre de déplacements. Cela est dû aux tolérances mécaniques et aux conditions météorologiques (fluctuations de température, gel, pluie, etc.).

L'appareil peut réinitialiser ces écarts à l'aide de courses de référence. À cet effet, il déplace l'entraînement en position finale supérieure ou inférieure. Après l'exécution de la course de référence, le calcul interne de la position recommence à partir d'une valeur fixée. Tous les écarts apparus entre-temps sont ainsi éliminés.

Remarque : La fonction de calibrage est particulièrement importante si vous travaillez beaucoup avec des commandes de position et si une précision de positionnement élevée est requise. Si les entraînements sont commandés exclusivement à l'aide des fonctions de base et que les commandes de position n'ont pas d'importance, vous n'avez pas besoin de cette fonction.

La fonction de calibrage peut être activée ici dans l'ETS pour tous les canaux de volet roulant/store.



| | | |
|------------------|---------------------------------------------------------|------------------|
| Réglages étendus | Réglages généraux pour volets roulants et stores | |
| | Calibrage | Désactivé |
| | | Libéré |

Une course de référence peut être déclenchée par un objet de groupe ou après un certain nombre de déplacements.

Objets de groupe

Objet de groupe pour calibrage

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|--------------------|
| 17 | Central | Calibrage | 1 bit | Reçu | 1.010 Marche/arrêt |

Les réglages spécifiques au canal pour la fonction de calibrage se trouvent au chapitre :

[Calibrage --> 96](#)

4.10 Code PIN pour la mise à jour du micrologiciel

Pour des raisons de sécurité, vous devez définir un code PIN valide à 4 chiffres afin de bloquer les mises à jour non autorisées du micrologiciel de l'appareil. Le code PIN défini dans l'ETS doit être saisi dans l'outil de mise à jour du micrologiciel Schneider Electric avant le téléchargement du micrologiciel. Cela empêche toute mise à jour non autorisée du micrologiciel de l'appareil via l'interface USB.



| | | |
|------------------|--------------------------------------------------------------------------------------|-------------|
| Réglages étendus | Code PIN pour la mise à jour du micrologiciel | |
| | Veuillez entrer un code PIN pour la mise à jour du micrologiciel (4 chiffres, 0 à 9) | 1234 |

Des codes PIN non sécurisés ou trop simples ne peuvent pas être sélectionnés.



Vous recevrez le message suivant :

Code PIN non valide pour la mise à jour du micrologiciel ! Veuillez entrer un code PIN valide avant de télécharger votre configuration !

5 Réglages express pour la commutation

Dans l'onglet *Réglages express pour la commutation*, vous pouvez définir les réglages de base et activer ou désactiver d'autres fonctions.


Pour commuter des charges électriques, vous pouvez régler la fonction de canal de l'appareil en mode *Commutation*. Le mode de fonctionnement est sélectionné pour chaque sortie dans l'onglet [Définition des fonctions de canal --> 17](#) :

| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------|--------------------|
|  Réglages généraux  Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Fonction de canal maître/ Extension 1/Extension 2 Sortie 1-8 | Commutation |
| | Réglages express pour la commutation | ... |

5.1 Nom du canal pour la commutation

Vous pouvez attribuer un nom distinct à chaque canal, par exemple « Éclairage hall rez-de-chaussée ». Ce nom individuel est ajouté au nom de canal fixe, par exemple « Sortie maître 1 - commutateur ». Le nom complet du canal est alors, par exemple « Sortie maître 1 - commutateur éclairage hall rez-de-chaussée ».


Le nom du canal apparaît désormais sur les paramètres, les canaux et les objets de groupe associés.

| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------|---------------------------------------|
|  Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages express pour la commutation | |
| | Nom du canal | <i>Éclairage hall rez-de-chaussée</i> |

5.2 Mode commutation

Commutation

Vous pouvez choisir entre les modes commutation *Commutation* et *Clignotant*. En mode *Commutation*, le relais s'ouvre et se ferme en fonction du télégramme KNX et du réglage du mode contact.

| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------|------------------------------------------------|
|  Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages express pour la commutation | |
| | Mode commutation | Commutation Clignotant |
| | Mode contact | Normalement ouvert Normalement fermé |

Les réglages de la *Sortie 1* sont décrits ci-après, mais s'appliquent également à toutes les sorties.

Si vous sélectionnez le mode commutation *Commutation* pour la sortie 1 sur le maître, un canal ETS nommé *Sortie maître 1 - commutateur + nom du canal* sera créé. Tous les objets de groupe pour cette sortie sont situés ici.

Objets de groupe pour réglage express « Commutation »

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|---------------------|----------|--------------|-------------------|
| 31 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Commutation | 1 bit | Reçu | 1.001 Commutation |
| 37 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Acquittement d'état | 1 bit | Envoi | 1.001 Commutation |

Mode contact normalement ouvert

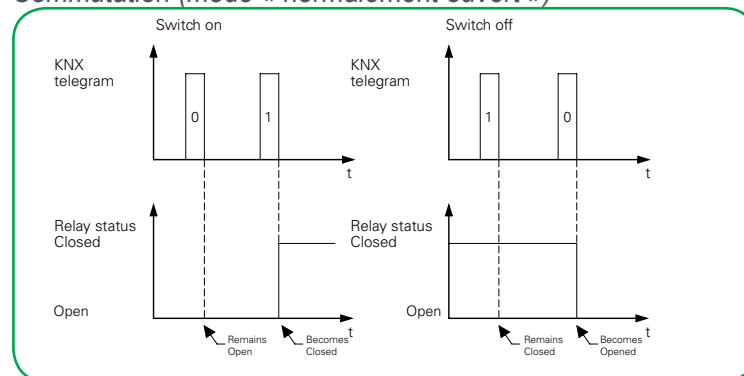
Si l'*objet commutateur* reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », le contact est ouvert. Si une valeur de télégramme de « 1 » est reçue, le contact est fermé.

Les réglages « Actionné » et « Non actionné » sont utilisés pour les différents états de commutation des contacts de sortie.

En mode relais « Normalement ouvert » :

- Actionné = contact fermé
- Non actionné = contact ouvert

Commutation (mode « normalement ouvert »)



Réponse d'état

Selon le paramétrage, chaque canal peut renvoyer une réponse d'état. Les paramètres suivants sont disponibles pour cela :

Comportement normal (actionné = 1 ; non actionné = 0)

Inversé (actionné = 0 ; non actionné = 1)

Mode contact normalement fermé

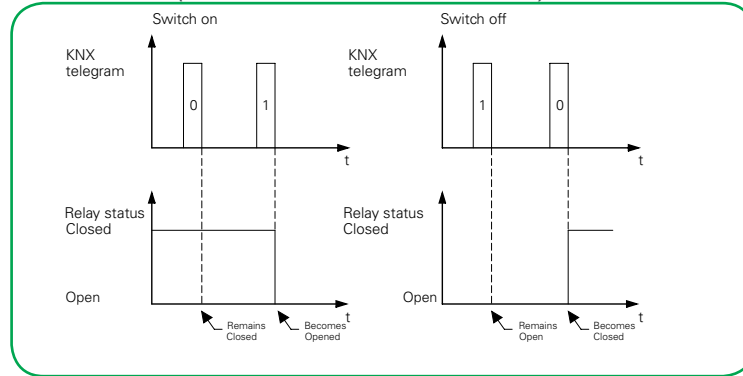
Si l'*objet commutateur* reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », le contact est fermé. Si une valeur de télégramme de « 1 » est reçue, le contact est ouvert.

Les réglages « Actionné » et « Non actionné » sont utilisés pour les différents états de commutation des contacts de sortie.

En mode relais « Normalement fermé » :

- Actionné = contact ouvert
- Non actionné = contact fermé

Commutation (mode « Normalement fermé »)



Réponse d'état

Selon le paramétrage, chaque canal peut renvoyer une réponse d'état. Les paramètres suivants sont disponibles pour cela :

Comportement normal (actionné = 1 ; non actionné = 0)

Inversé (actionné = 0 ; non actionné = 1)

Clignotant

Le mode de commutation *Clignotant* ouvre et ferme alternativement le relais. Vous pouvez définir le comportement de clignotement pour chaque canal. La vitesse de clignotement est définie à l'aide du paramètre *Intervalle clignotant*. Le cycle de clignotement commence par un relais fermé. En outre, vous pouvez régler le rapport entre relais fermé et ouvert pendant une durée de clignotement en 3 étapes. Vous pouvez réduire les intervalles de clignotement à un nombre défini pour protéger le relais. Vous pouvez également préciser l'état dans lequel le relais sera commuté après le nombre défini d'intervalles de clignotement.

Important

Des durées de commutation courtes ne doivent pas être paramétrées sous charge (voir les données techniques de la sortie de commutation).



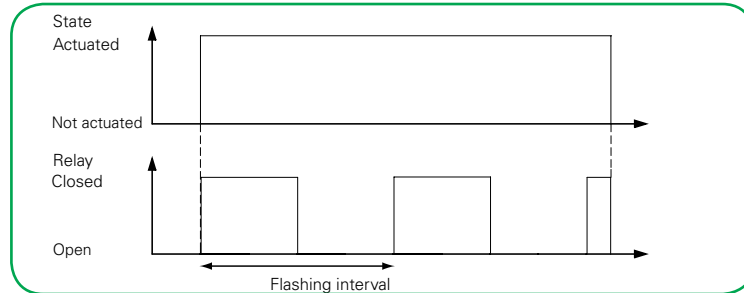
| | |
|------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages express pour la commutation |
| | Mode commutation Clignotant |
| | Clignotant/relais ouvert Clignotant/relais fermé Relais ouvert/clignotant Relais fermé/clignotant |
| | Intervalle de clignotement 5 s (5 s-60 s) |
| | Proportion ouvert/fermé Égal (50/50 %) Ouverture courte/fermeture longue (20/80 %) Ouverture longue/fermeture courte (80/20 %) |
| | Nombre défini d'intervalles de clignotement (0 à 255, 0 = clignotement permanent) 20 |
| | Comportement après nombre défini d'intervalles de clignotement Le relais est fermé Le relais est ouvert |

Comportement actionné/non actionné

- Clignotant/relais ouvert

À l'état *actionné* (valeur de télégramme « 1 »), le relais se met à clignoter. À l'état *non actionné* (valeur de télégramme « 0 » pendant le clignotement), le relais cesse de clignoter et est ouvert.

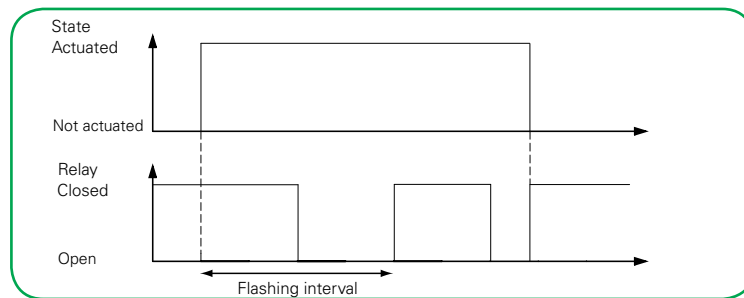
Clignotant/relais ouvert



- Clignotant/relais fermé

À l'état *actionné* (valeur de télégramme « 1 »), le relais se met à clignoter. À l'état *non actionné* (valeur de télégramme « 0 » pendant le clignotement), le relais cesse de clignoter et est fermé.

Clignotant/relais fermé

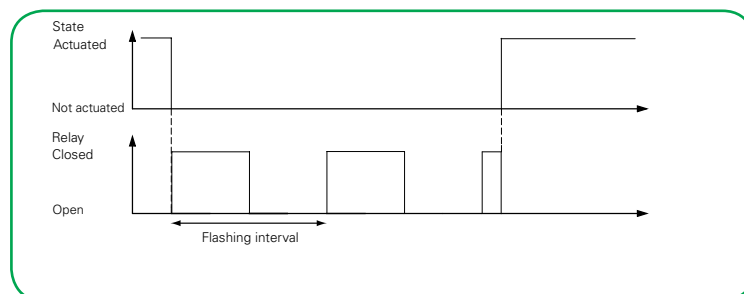


- Relais ouvert/clignotant

À l'état *actionné* (valeur de télégramme « 1 »), le relais cesse de clignoter et est ouvert. À l'état *non actionné* (valeur de télégramme « 0 » pendant le clignotement), le relais se met à clignoter.

Le cycle de clignotement commence par un relais fermé immédiatement après le téléchargement. Après le téléchargement, l'objet commutateur est non actionné.

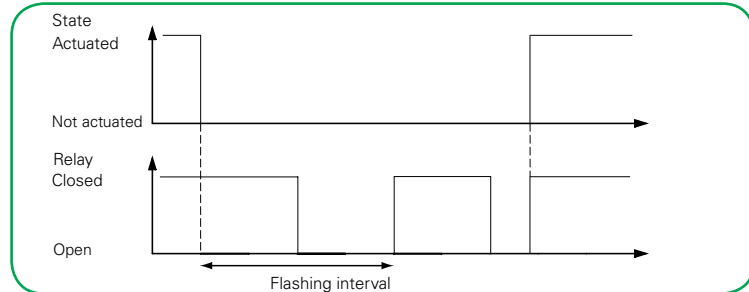
Relais fermé/clignotant



- Relais fermé/clignotant

À l'état *actionné* (valeur de télégramme « 1 »), le relais cesse de clignoter et est fermé. À l'état *non actionné* (valeur de télégramme « 0 » pendant le clignotement), le relais se met à clignoter. Le cycle de clignotement commence par un relais fermé immédiatement après le téléchargement. Après le téléchargement, l'objet commutateur est non actionné.

Relais fermé/clignotant



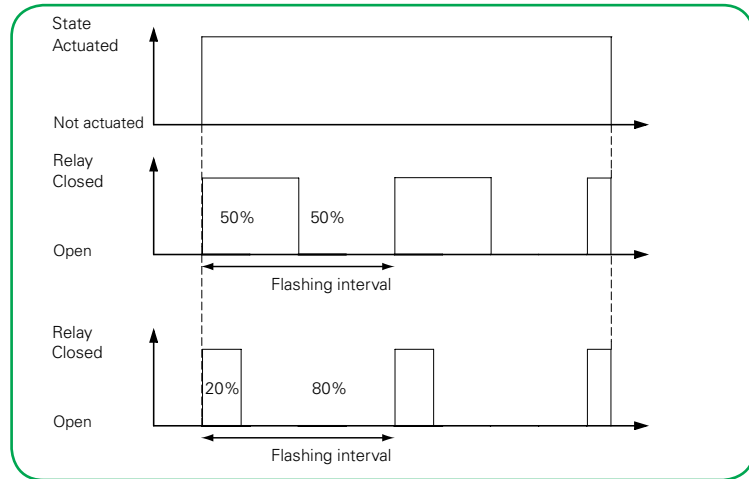
Intervalle de clignotement

La vitesse de clignotement est réglée ici. Un intervalle de clignotement (on/off) peut être réglé entre 5 et 60 secondes.

Proportion ouvert/fermé

Vous pouvez paramétrer le rapport entre relais fermé et ouvert pendant une durée de clignotement. Vous pouvez sélectionner si le relais doit être ouvert/fermé de façon égale (*Égal*) pendant un intervalle de clignotement (50 %/50 %), être en mode *ouverture courte/fermeture longue* (20 %/80 %) ou en mode *ouverture longue/fermeture courte* (80 %/20 %).

Proportion ouvert/fermé



Nombre défini d'intervalles de clignotement

Vous pouvez réduire les intervalles de clignotement à un nombre défini (0 à 255) pour protéger le relais. Avec « 0 », le nombre d'intervalles de clignotement est illimité, de sorte que le relais clignote de façon permanente.

Comportement après nombre défini d'intervalles de clignotement

Vous pouvez préciser l'état dans lequel le relais sera commuté après le nombre défini d'intervalles de clignotement. Soit **Le relais est fermé**, soit *Le relais est ouvert*.

Réponse d'état

Selon le paramétrage, chaque canal peut renvoyer une réponse d'état. Les paramètres suivants sont disponibles pour cela :

Comportement normal (actionné = 1 ; non actionné = 0)

Inversé (actionné = 0 ; non actionné = 1)

Remarque :

Au début de l'intervalle de clignotement, un signal « 1 » ponctuel est envoyé au bus comme retour d'état. Après la fin de l'intervalle de clignotement, un télégramme « 0 » ponctuel est envoyé au bus, ou inversement.

Objets de groupe pour réglage express « Commutation »

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|---------------------|----------|--------------|-------------------|
| 31 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Commutation | 1 bit | Reçu | 1.001 Commutation |
| 37 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Acquittement d'état | 1 bit | Envoi | 1.001 Commutation |

5.3 Mode contact

Normalement ouvert

Les réglages de la *Sortie 1* sont décrits ci-après, mais s'appliquent également à toutes les sorties.



| | |
|------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages express pour la commutation |
| | Mode contact Normalement ouvert Normalement fermé |

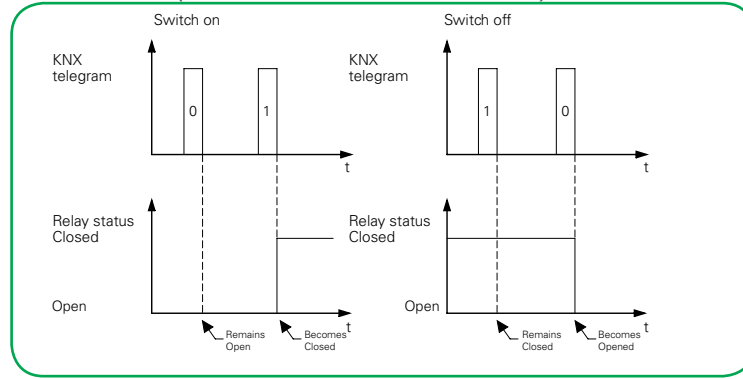
Si l'*objet commutateur* reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », le contact est ouvert. Si une valeur de télégramme de « 1 » est reçue, le contact est fermé.

Les réglages « Actionné » et « Non actionné » sont utilisés pour les différents états de commutation des contacts de sortie.

En mode relais « Normalement ouvert » :

- Actionné = contact fermé
- Non actionné = contact ouvert

Commutation (mode « normalement ouvert »)



Réponse d'état

Selon le paramétrage, chaque canal peut renvoyer une réponse d'état. Les paramètres suivants sont disponibles pour cela :

Comportement normal (actionné = 1 ; non actionné = 0)

Inversé (actionné = 0 ; non actionné = 1)

Normalement fermé

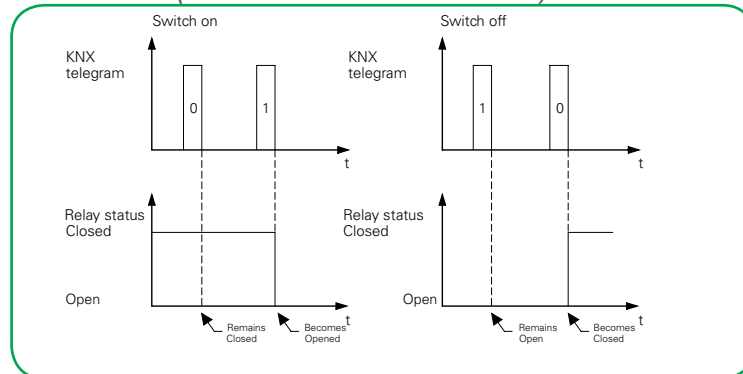
Si l'objet commutateur reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », le contact est fermé. Si une valeur de télégramme de « 1 » est reçue, le contact est ouvert.

Les réglages « Actionné » et « Non actionné » sont utilisés pour les différents états de commutation des contacts de sortie.

En mode relais « Normalement fermé » :

- Actionné = contact ouvert
- Non actionné = contact fermé

Commutation (mode « Normalement fermé »)



Réponse d'état

Selon le paramétrage, chaque canal peut renvoyer une réponse d'état. Les paramètres suivants sont disponibles pour cela :

Comportement normal (actionné = 1 ; non actionné = 0)

Inversé (actionné = 0 ; non actionné = 1)

5.4 Scénarios

Si vous souhaitez modifier plusieurs fonctions de pièce simultanément en appuyant sur un bouton ou à l'aide d'une commande, vous pouvez le faire au moyen de la fonction scénario. Vous pouvez utiliser un scénario, par exemple, pour allumer l'éclairage de la pièce, régler la commande du chauffage en fonctionnement de jour et activer l'alimentation électrique des prises d'une pièce.

Activation des scénarios



| | | |
|------------------------------------------------------------|---------------------------------------------|------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages express pour la commutation | |
| | Scénarios | Désactivé |
| | | Libéré |
| -Réglages scénarios | Réglages scénario | |

Après l'activation des scénarios, l'objet de groupe apparaît.

Objets de groupe

Objet de groupe pour scénario

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|------------------|----------|--------------|-----------------------------|
| 36 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Scénario | 1 octet | Reçu | 18.001 Commande de scénario |

Nombre de scénarios



| | | |
|------------------------------------------------------------|----------------------------|----------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages scénario | |
| -Réglages scénarios | Nombre de scénarios requis | 1 (1-16) |

Vous pouvez utiliser la fonction de scénario pour inclure plusieurs canaux dans une commande de scénario. Jusqu'à 16 scénarios différents sont disponibles pour chaque canal de sortie.

Chacun des 16 scénarios peut à nouveau être désactivé.



| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation -Réglages scénarios | Réglages scénario | |
| | Scénario 1 (1-16) | Désactivé |
| | | Libéré |
| | Description scénario 1 | |
| | Adresse scénario 1 (0-63) Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios --> 24 | Adresse scénario 0-63 |
| | Adresse scénario 1 (1-64) Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios --> 24 | Adresse scénario 1-64 |
| | État de commutation scénario 1 | Non actionné |
| | | Actionné |

Pour plus de clarté, une brève description peut être enregistrée pour chaque scénario.

L'une des 64 adresses de scénario possibles 0 à 63 (correspondant aux valeurs de télégramme 0-63) ou 1 à 64 (correspondant aux valeurs de télégramme 1-64) peut être attribuée à chacun de ces scénarios. Cela dépend des réglages généraux pour les scénarios. [Réglages généraux pour les scénarios --> 24](#)

Vous pouvez enregistrer les états de commutation (actionné, non actionné) comme valeurs de scénario pour chaque canal de sortie.

Durée de temporisation pour le traitement des scénarios

Pour éviter les courants élevés à la mise sous tension lors de la commutation vers un scénario complexe, vous pouvez paramétrer une durée de temporisation pour chaque canal de sortie.



| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------|---|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation -Réglages scénarios | Réglages scénario | |
| | Durée de temporisation pour le traitement du scénario (0 à 255, unité = 100 ms) | 0 |

Appel et enregistrement de valeurs de scénario

Les valeurs de scénario des relais de sortie sont appelées à l'aide de l'objet « Objet scénario ». Après avoir reçu un télégramme de scénario, l'appareil évalue l'adresse de scénario envoyée et commute les sorties vers les valeurs de scénario enregistrées.

Si l'« objet scénario » reçoit un télégramme de scénario avec le bit d'apprentissage « 1 », alors pour tous les scénarios affectés à l'adresse de scénario reçue, l'état de commutation actuel est enregistré comme nouvelle valeur de scénario.

Remarque : Si une adresse de scénario dans un canal est attribuée à plusieurs scénarios (paramétrage incorrect), seul le dernier scénario trouvé avec cette adresse de scénario est appelé ou enregistré. Vous pouvez éviter cela en attribuant différentes adresses de scénario au sein d'un canal.

Format de télégramme

Les télégrammes pour la fonction de scénario ont le format de données : L X D D D D D D

L = bit d'apprentissage

X = non utilisé

DDDDDD = adresse de scénario appelée

Si le bit d'apprentissage d'un télégramme a la valeur « 0 », les états de relais enregistrés pour l'adresse de scénario sont appelés et réglés.

Si le bit d'apprentissage reçoit la valeur « 1 », les états de sortie actuels sont enregistrés comme nouvelles valeurs de scénario pour l'adresse de scénario reçue.

Exemples :

| Valeur de télégramme | Binaire | Hexadécimal | Adresse de scénario |
|----------------------|-----------|-------------|------------------------------------------------|
| 0 | 0000 0000 | 0 | Appel adresse de scénario 0 |
| 1 | 0000 0001 | 1 | Appel adresse de scénario 1 |
| 29 | 0001 1101 | 1D | Appel adresse de scénario 29 |
| 57 | 0011 1001 | 39 | Appel adresse de scénario 57 |
| 63 | 0011 1111 | 3F | Appel adresse de scénario 63 |
| 128 | 1000 0001 | 80 | Apprentissage adresse de scénario 0 |
| 129 | 1000 0001 | 81 | Apprentissage adresse de scénario 1 (129-128) |
| 157 | 1001 1101 | 9D | Apprentissage adresse de scénario 29 (157-128) |
| 185 | 1011 1001 | B9 | Apprentissage adresse de scénario 57 (185-128) |
| 191 | 1011 1111 | BF | Apprentissage adresse de scénario 63 (191-128) |

Remplacement des valeurs de scénario pendant le téléchargement



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1-8 -Commutateur
-Commutation

Réglages scénario

-Réglages scénarios

Remplacer les valeurs de scénario dans l'actionneur pendant le téléchargement

Désactivé

Libéré

Si vous avez activé le paramètre « Remplacer les valeurs de scénario dans l'actionneur pendant le téléchargement », les valeurs de scénario enregistrées dans l'appareil seront remplacées par vos valeurs pré-réglées lors du téléchargement. Si vous ne souhaitez pas remplacer les valeurs dans l'appareil lors du téléchargement, vous devez désactiver le paramètre. Dans ce cas, les valeurs de scénario paramétrées sont seulement inscrites dans la mémoire de l'appareil pendant le premier téléchargement. Si un téléchargement d'application est ensuite réalisé, les valeurs de scénario dans la mémoire de l'appareil sont conservées.

Priorité

La fonction de scénario a la même priorité que la fonction de commutation normale via l'« objet commutateur ». Cela devrait être pris en considération pour la priorité des fonctions de niveau supérieur.

5.5 Commutation de fonction centrale

Activation d'une fonction centrale pour sortie de commutation

La fonction centrale est activée ou désactivée ici pour chaque sortie de commutation.



| | | |
|------------------------------------------------------------|--------------------------------------|---------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages express pour la commutation | |
| | Fonction centrale | Libéré Désactivé |

Les réglages généraux et les explications de la fonction centrale figurent au chapitre *Réglages généraux*. ([Activation des fonctions centrales --> 20](#))

5.6 Réponse d'état

Selon le paramétrage, chaque canal peut renvoyer une réponse d'état. Les paramètres suivants sont disponibles pour cela :

Comportement normal (actionné = 1 ; non actionné = 0)

Inversé (actionné = 0 ; non actionné = 1)

5.7 Activation des réglages étendus pour la commutation



| | | |
|------------------------------------------------------------|--------------------------------------|------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages express pour la commutation | |
| | Réglages étendus pour la commutation | Non Oui |

Afin d'activer les réglages avancés pour la commutation, vous devez les libérer ici.

6 Réglages étendus pour la commutation

Dans l'onglet *Réglages express pour la commutation*, activez *Réglages étendus pour la commutation*.



| | | |
|------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------|------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Réglages express pour la commutation | |
| | Réglages étendus pour la commutation | Non |
| -Réglages de durée | Temps d'éclairage escalier | |
| | Durée temporisation on | |
| | Durée temporisation off | |
| -Réglages logique, verrouillage et priorité | Fonction de priorité | |
| | Fonction logique | |
| -Réglages sécurité et alarme | Fonction de sécurité | |
| | Fonction alarme | |
| | Comportement en cas d'échec et de téléchargement | |

6.1 Réglages de durée

Fonction temps d'éclairage escalier (minuterie escalier)

Cette fonction est utilisée pour allumer un appareil, par exemple l'éclairage d'un escalier, via un télégramme de bus, puis pour l'arrêter automatiquement après une durée réglée. Par conséquent, aucun télégramme de bus généré manuellement ou automatiquement n'est requis pour l'arrêt. L'actionneur réalise l'opération d'arrêt indépendamment et avec une commande en fonction de l'heure.

Deux types de fonction de temps d'éclairage d'escalier sont disponibles :



| | | |
|------------------------------------------------------------|----------------------------|------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation | Temps d'éclairage escalier | |
| | Temps d'éclairage escalier | Désactivé |
| -Réglages de durée | | Fixe |
| | | Variable |

Après l'activation de la fonction de temps d'éclairage d'escalier correspondante, l'objet de groupe pertinent apparaît.

Objets de groupe pour temps d'éclairage escalier

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|-------------------|----------|--------------|--------------------|
| 35 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Escalier fixe | 1 bit | Reçu | 1.010 Marche/arrêt |
| 35 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Escalier variable | 2 octets | Reçu | 7.005 Durée (s) |

Temps d'éclairage escalier fixe

Avec *Temps d'éclairage escalier fixe*, vous pouvez paramétrer un temps d'éclairage d'escalier fixe pour chaque canal. Le temps d'éclairage d'escalier peut être paramétré entre 5 secondes et 1 heure. Cette fonction met à votre disposition l'objet *Escalier fixe* (1 bit).



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1-8 -Commutateur
-Commutation

-Réglages de durée

Temps d'éclairage escalier fixe

Arrêt manuel

Active

Non actif

Prolongation

Non déclenchable

Possibilité de déclenchement



Se déclenchant et s'ajoutant

Nombre max. additions

2 (2-5)

Durée

2 min (5 s-1 h)

Nombre de pré-avertissements

0 (0-5)

Avertissement (5 à 255, unité = 1 s) avant la fin

20 (5-255)



Astuce : La durée d'éclairage d'escalier doit être supérieure ou égale à la durée de démarrage du pré-avertissement.

Temps d'éclairage escalier variable

Avec *Temps d'éclairage escalier variable*, une durée entre 0 s et 65 535 s est définie via l'objet *Escalier variable* [2 octets DPT 7.005 durée (s)], par exemple à l'aide d'un bouton. Cela vous permet de préciser le temps de l'éclairage d'escalier à partir de différents endroits en fonction de la situation souhaitée.

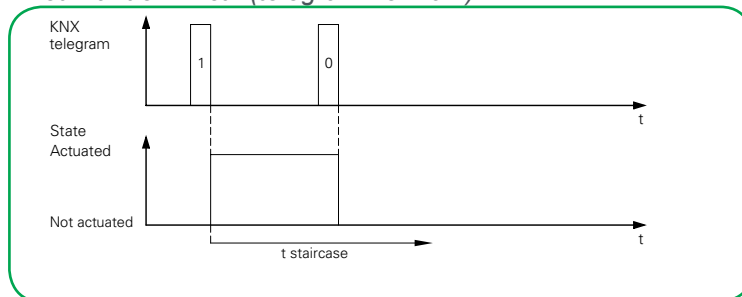


| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation -Réglages de durée | Temps d'éclairage escalier variable | |
| | Arrêt manuel | Active Non actif |
| | Prolongation | Non déclenchable Possibilité de déclenchement Se déclenchant à la valeur supérieure Se déclenchant et s'ajoutant |
| | Nombre max. additions | 2 (2-5) |
| | Nombre de pré-avertissements | 0 (0-5) |
| | Avertissement (5 à 255, unité = 1 s) avant la fin | 20 (5-255) |
| | Astuce : La durée d'éclairage d'escalier doit être supérieure ou égale à la durée de démarrage du pré-avertissement. | |

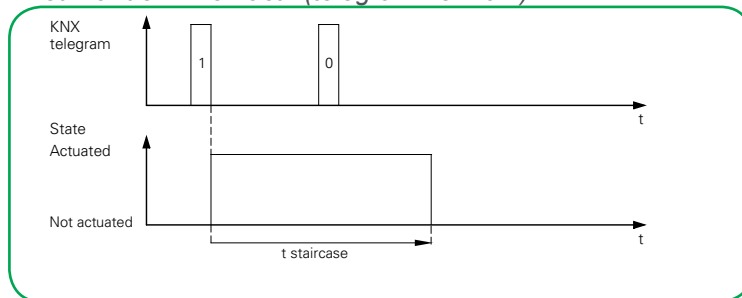
Arrêt manuel

Les deux fonctions de temps d'éclairage d'escalier vous permettent de désactiver prématurément le temps d'éclairage d'escalier. Après réception de la valeur d'objet 0, la sortie est commutée en position *non actionnée*.

Arrêt manuel = Actif (télégramme « 0 »)



Arrêt manuel = Non actif (télégramme « 0 »)

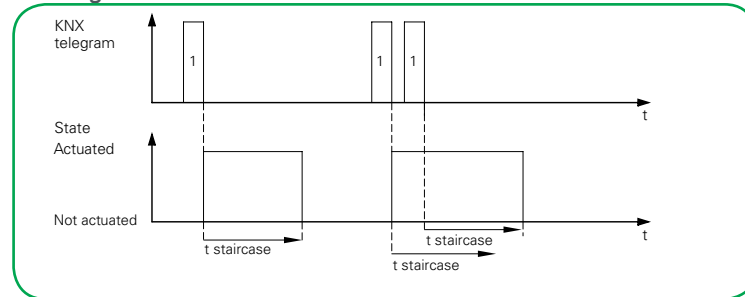


Un télégramme avec la valeur d'objet 0 n'a aucun effet. Le temps d'éclairage d'escalier réglé continue normalement jusqu'à la fin.

Prolongation

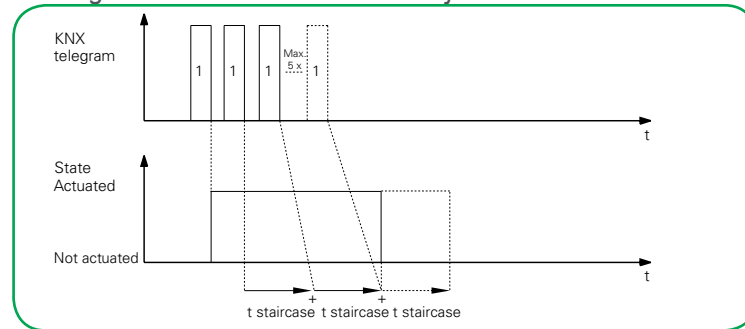
Si vous souhaitez redémarrer le temps d'éclairage d'escalier avant qu'il ne se soit écoulé ou ajouter un temps d'éclairage d'escalier, vous devez sélectionner le temps d'éclairage d'escalier *Possibilité de déclenchement*, *Se déclenchant et s'ajoutant* ou *Se déclenchant à la valeur supérieure*. Le temps d'éclairage d'escalier est ensuite redémarré ou ajouté à l'aide d'un autre télégramme « 1 ».

Prolongation = Possibilité de déclenchement



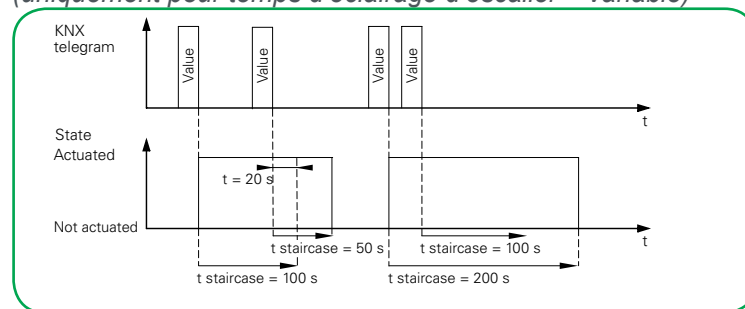
Une fois qu'un nouveau télégramme avec la valeur d'objet « 1 » a été reçu, le temps d'éclairage d'escalier est redémarré.

Prolongation = Se déclenchant et s'ajoutant



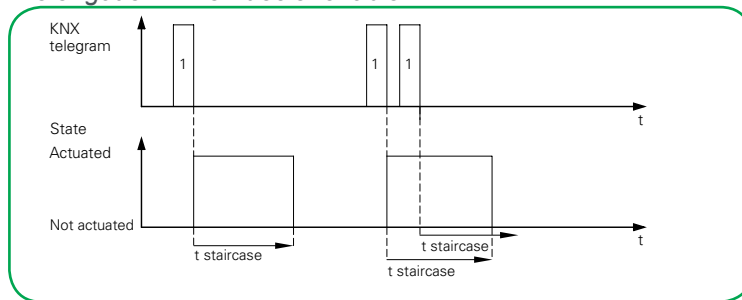
Une fois qu'un ou plusieurs nouveaux télégrammes avec la valeur d'objet « 1 » ont été reçus, le temps d'éclairage d'escalier est ajouté au temps d'éclairage d'escalier précédent. Le nombre d'ajouts peut être réglé. Vous pouvez paramétrer un maximum de 5 ajouts de temps d'éclairage d'escalier. Par exemple, vous pouvez ajouter le temps d'éclairage d'escalier en appuyant plusieurs fois sur un bouton distinct.

Prolongation = Se déclenchant à la valeur supérieure (uniquement pour temps d'éclairage d'escalier = variable)



Une fois qu'un nouveau télégramme a été reçu, le temps d'éclairage d'escalier est redémarré avec la valeur supérieure.

Prolongation = Non déclenchable



Cependant, si le temps d'éclairage d'escalier n'est pas déclenchable, le relais s'éteindra exactement au moment où le temps se sera écoulé. Si la fonction *Arrêt manuel* est activée, la minuterie d'escalier peut être arrêtée par un télégramme « 0 ».

Pré-avertissements

Pour assurer d'être averti avant la fin du temps d'éclairage d'escalier, vous pouvez paramétrer un nombre défini de pré-avertissements (0-5).

Avec les pré-avertissements, l'utilisateur peut être informé de la fin imminente de la fonction par un bref arrêt du système d'éclairage peu avant la fin d'un temps d'éclairage d'escalier. Il peut ensuite redémarrer l'éclairage d'escalier en appuyant sur un bouton (possibilité de déclenchement). S'il ne fait rien, la fonction continue normalement.

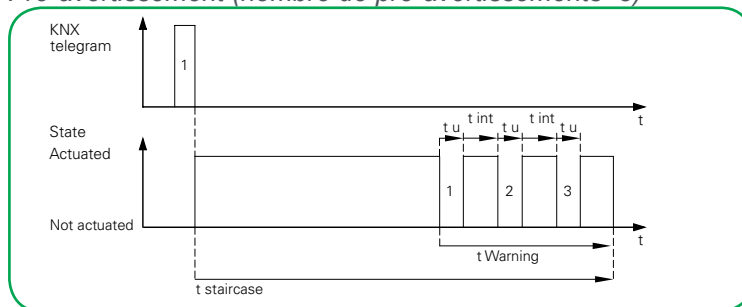
Vous pouvez régler cela à l'aide du paramètre *Nombre de pré-avertissements*. Avec la valeur « 0 », la fonction d'avertissement est désactivée. Pour activer les pré-avertissements, sélectionnez le nombre d'impulsions d'avertissement. Le premier avertissement commence au temps d'éclairage d'escalier restant ($t_{\text{Avertissement}}$) réglé via le paramètre *Avertissement avant la fin*.

À chaque pré-avertissement, le contact de sortie est commuté à l'état « non actionné » pendant la durée fixe de 500 ms (t_u). Si vous avez activé plusieurs avertissements, la durée d'attente (t_{int}) entre les impulsions d'avertissement est calculée à l'aide de la formule suivante :

$$\text{Durée d'attente entre les pré-avertissements } (t_{\text{int}}) = \frac{\text{Temps d'éclairage d'escalier restant } (t_{\text{Avertissement}}) - [\text{nombre de pré-avertissements} \times 500 \text{ ms } (t_u)]}{\text{Nombre de pré-avertissements}}$$

Si une fonction de temps d'éclairage d'escalier continue est interrompue par un arrêt prématuré, aucun pré-avertissement n'est émis.

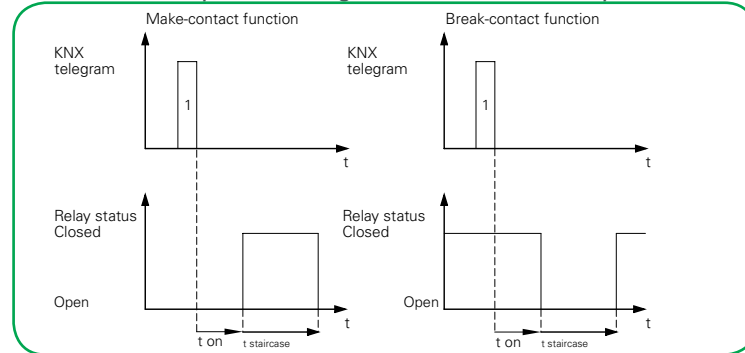
Pré-avertissement (nombre de pré-avertissements=3)



Fonction de temps d'éclairage d'escalier en combinaison avec temporisation on et temporisation off

La combinaison d'une fonction de temps d'éclairage d'escalier avec une temporisation on retarde le démarrage de la fonction d'éclairage d'escalier.

Fonction de temps d'éclairage d'escalier avec temporisation on

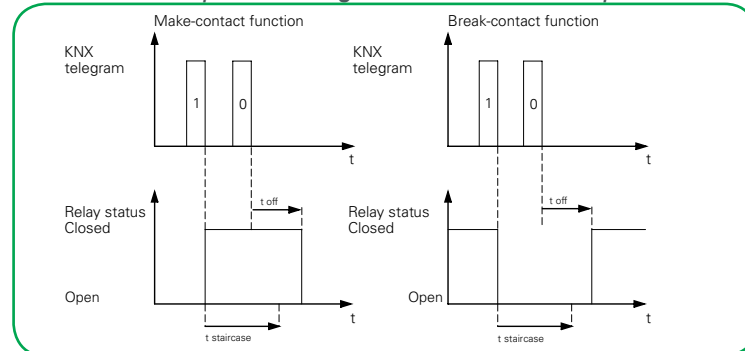


Le résultat de la combinaison d'une fonction de temps d'éclairage d'escalier et d'une temporisation off dépend de la façon dont vous avez défini la fonction de temps d'éclairage d'escalier :

Dans le cas de la fonction de temps d'éclairage d'escalier avec *arrêt manuel* (télégramme « 0 »), la temporisation off est démarrée si un télégramme d'arrêt prématuré est reçu sur l'« objet temps d'éclairage escalier ». Une fois la durée temporisation off écoulée, la sortie est désactivée (non actionnée).

Dans le cas de la fonction de temps d'éclairage d'escalier sans *arrêt manuel*, la réception d'un télégramme de coupure sur l'« objet temps d'éclairage escalier » n'a aucun effet. La fonction de temps d'éclairage d'escalier continue jusqu'à la fin, puis commute le relais de sortie directement à l'état « non actionné ». Une temporisation off ne peut pas être réglée.

Fonction de temps d'éclairage d'escalier avec temporisation off



Pour les fonctions de temps d'éclairage d'escalier avec *arrêt manuel* et avertissements activés, la fonction de temps d'éclairage d'escalier est immédiatement désactivée avec un avertissement lorsqu'un télégramme « Off » est reçu. La durée de temporisation off s'écoule. Aucun avertissement n'est généré.

Priorité

Si la sortie de l'actionneur est commutée sur une nouvelle position de commutation par une fonction de priorité supérieure pendant une durée d'éclairage d'escalier en cours, le relais commute immédiatement vers la nouvelle position. Le télégramme de commutation le plus récent est enregistré et les durées de temporisation et d'éclairage d'escalier continuent.

Temporisation on et temporisation off

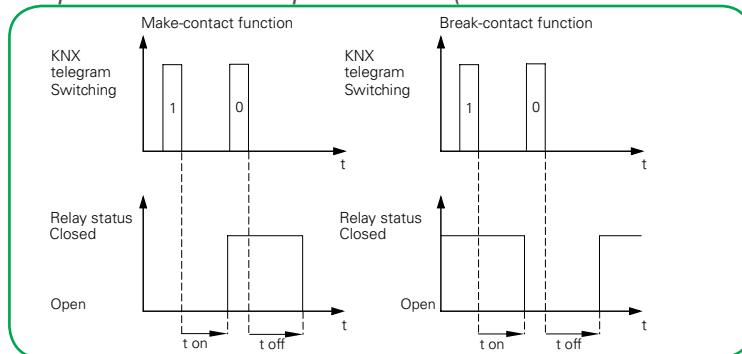
En raison des fonctions de temporisation, le changement d'état du relais n'est pas exécuté immédiatement après la réception d'un télégramme, mais seulement après l'écoulement de la durée de temporisation réglée :

Une fois la valeur d'objet « 1 » reçue, la temporisation on retarde la commutation du contact de relais de l'état *non actionné* vers l'état *actionné*.

Une fois la valeur d'objet « 0 » reçue, la temporisation off retarde la commutation du contact de relais de l'état *actionné* vers l'état *non actionné*.

Vous pouvez également utiliser les deux fonctions avec un seul canal.

Temporisation on et temporisation off (normalement ouvert/normalement fermé)



Temporisation on



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1-8 -Commutateur
-Commutation
-Réglages de durée

Durée temporisation on

Durée temporisation on

Libéré

Désactivé

Fonctionne avec objet commutateur

Oui (Oui/Non)

Fonctionne avec objet minuterie d'escalier

Non (Oui/Non)

Fonctionne avec objet scénario

Non (Oui/Non)

Mode temporisation on

Non déclenchable

Possibilité de déclenchement

Durée temporisation on

1 s (0 ms-1 h)

Temporisation off



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1-8 -Commutateur
-Commutation

-Réglages de durée

Durée temporisation off

| | |
|--------------------------------------------|------------------------------|
| Durée temporisation off | Libéré |
| | Désactivé |
| Fonctionne avec objet commutateur | Oui (Oui/Non) |
| Fonctionne avec objet minuterie d'escalier | Non (Oui/Non) |
| Fonctionne avec objet scénario | Non (Oui/Non) |
| Mode temporisation Off | Non déclenchable |
| | Possibilité de déclenchement |
| | Se déclenchant et s'ajoutant |
| Nombre max. additions | 2 (2-5) |
| Durée temporisation off | 1 s (0 ms-1 h) |

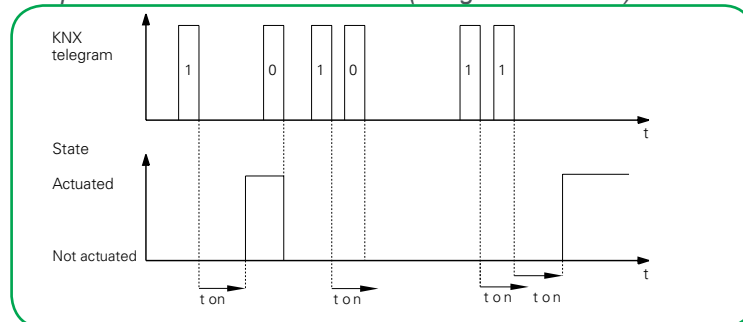
Fonctionne avec l'objet

Pour chaque canal, vous pouvez paramétrer si la temporisation concerne l'objet commutateur, l'objet temps d'éclairage d'escalier, l'objet scénario, ou plusieurs objets en combinaison.

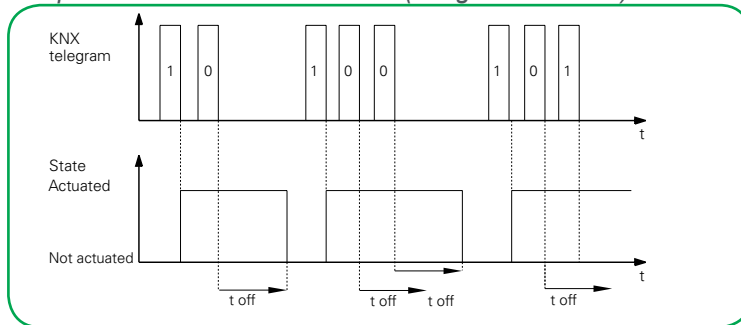
Type de temporisation

Les durées de temporisation peuvent être paramétrées pour chaque canal. Vous pouvez utiliser des paramètres pour définir les temporisations réglées avec *Possibilité de déclenchement* ou comme *Non déclenchables*. Dans le cas d'une temporisation on se déclenchant, la durée de temporisation est redémarrée lors de la réception d'un télégramme « 1 ». Dans le cas de temporisations off se déclenchant, la durée de temporisation est redémarrée lors de la réception d'un télégramme « 0 ».

Temporisation on se déclenchant (télégramme « 1 »)

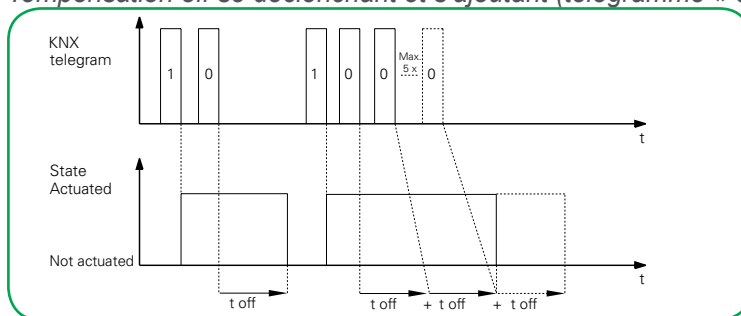


Temporisation off se déclenchant (télégramme « 0 »)



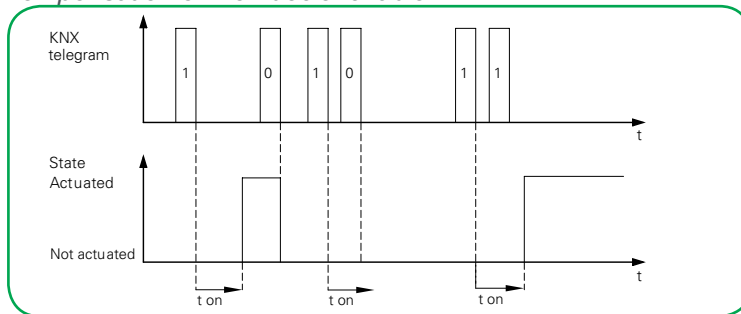
En outre, pour la temporisation off, vous pouvez sélectionner *Se déclenchant et s'ajoutant*. La durée de temporisation est ajoutée lorsque la même valeur de télégramme est reçue, par exemple à l'aide d'un bouton distinct. Vous pouvez définir le nombre maximal d'ajouts.

Temporisation off se déclenchant et s'ajoutant (télégramme « 0 »)

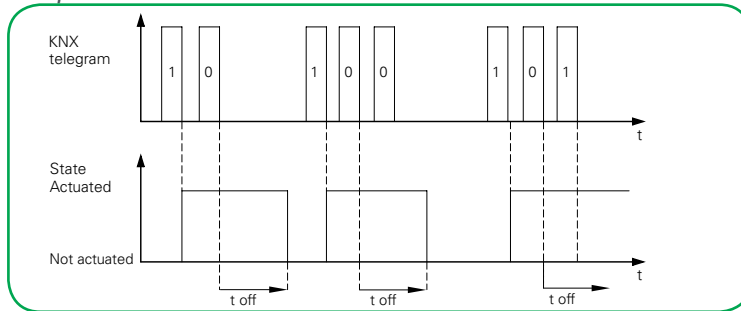


En revanche, dans le cas de temporisations non déclenchantes, le relais s'éteindra exactement au moment où la durée se sera écoulée.

Temporisation on non déclenchant



Temporisation off non déclenchant



Interruption d'une fonction de temporisation

Si une fonction de temporisation est démarrée par la réception d'une nouvelle valeur d'objet et que le canal de sortie reçoit un télégramme avec la valeur d'objet opposée pendant la durée de temporisation en cours, la fonction de temporisation est annulée. Le relais n'est pas commuté :

La réception de la valeur d'objet « 0 » interrompt une temporisation on active.

La réception de la valeur d'objet « 1 » interrompt une temporisation off active.

Priorité

Si la sortie de l'actionneur est commutée sur une nouvelle position de commutation par une fonction de niveau supérieur pendant une durée de temporisation active, le relais commute immédiatement.

6.2 Réglages logique, verrouillage et priorité

Fonction logique

Grâce à cette fonctionnalité, l'objet *Commutation* et l'objet *Entrée logique* peuvent être liés logiquement l'un à l'autre.

La fonction logique peut être activée (libérée) dans l'ETS.



| | | |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation -Réglages logique, verrouillage et priorité | Fonction logique | |
| | Fonction logique | Désactivé Libéré |
| ↻ | Type d'opération logique | OU ET OU EXCLUSIF |
| | Valeur de l'objet opération logique après rétablissement de la tension de bus ou téléchargement | 0 1 |
| | Valeur objet logique | Normal Inversé |

Après l'activation, ces objets de groupe apparaissent.

Objets de groupe de fonction logique

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|------------------|----------|--------------|-------------------|
| 31 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Commutation | 1 bit | Reçu | 1.001 Commutation |
| 32 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Entrée logique | 1 bit | Reçu | 1.002 Booléen |

Une opération logique *ET*, *OU* ou *OU EXCLUSIF* peut être réglée. Un paramètre est utilisé pour définir la valeur pré-réglée de l'objet logique après rétablissement de la tension de bus et téléchargement.

Par exemple, dans le cas d'un objet logique OU pré-réglé avec la valeur « 1 » après rétablissement de la tension de bus, la sortie reste activée jusqu'à la réception d'un télégramme « 0 » sur l'« objet logique ». Un comportement paramétré après rétablissement de la tension du bus n'est adopté qu'après la fin de l'opération logique.

Opération logique ET

Tant que l'objet entrée opération logique a la valeur « 1 », la commutation peut être réalisée comme d'habitude à l'aide de l'adresse de l'objet commutateur. Les temps d'éclairage d'escalier réglés continueront d'être observés. L'arrêt via l'« objet logique » prend effet immédiatement.

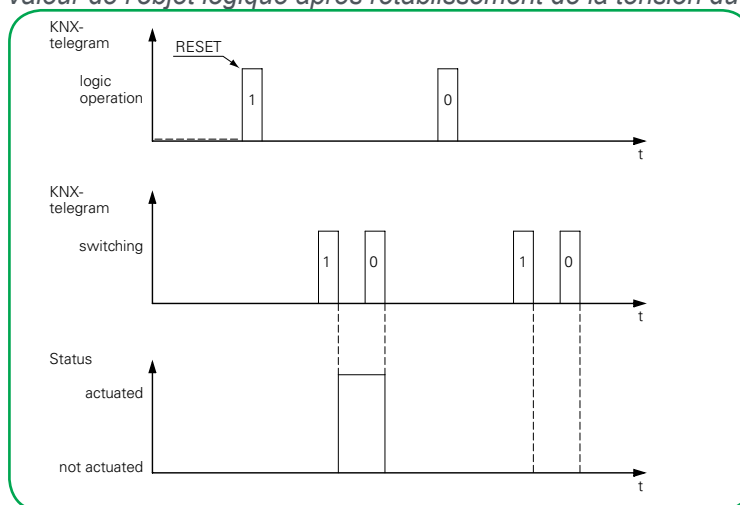
| Objet Entrée logique | Objet Commutation | Résultat |
|----------------------|-------------------|----------|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 0 |
| 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 |

Exemple :

Une opération logique ET peut être utilisée pour créer un verrouillage de mise sous tension. Cela signifie que tant que la valeur de l'« objet logique » est « 0 », l'« objet commutateur » ne peut pas être utilisé pour la mise sous tension. Si la valeur de l'« objet commutateur » est « 1 », la mise sous tension est réalisée automatiquement si la valeur de l'objet logique passe de 0 à 1.

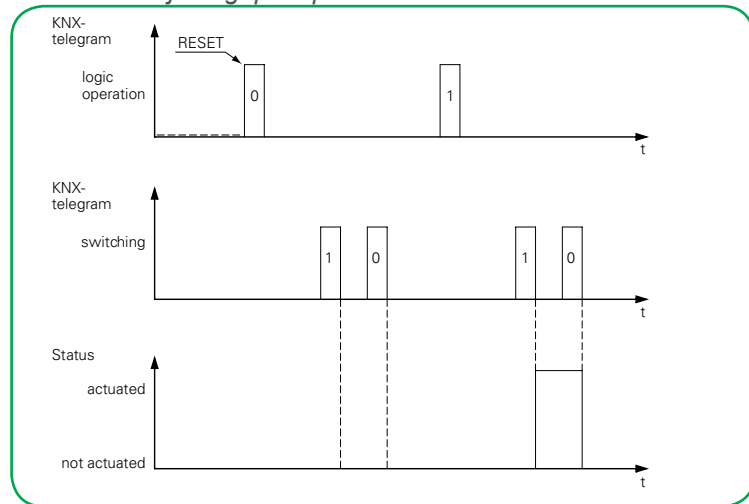
Opération logique ET ;

valeur de l'objet logique après rétablissement de la tension du bus : 1



L'objet logique est pré-réglé avec la valeur « 1 » après une RÉINITIALISATION (rétablissement de la tension du bus et téléchargement). Cela permet de réaliser la commutation comme d'habitude à l'aide de l'objet commutateur. Le verrouillage de mise sous tension n'est pas actif tant qu'un télégramme « 0 » n'a pas été reçu via l'objet logique.

Opération logique ET ;
 valeur de l'objet logique après rétablissement de la tension du bus : 0



Le paramètre entraîne le réglage de l'« objet logique » à la valeur « 0 ». Après une RÉINITIALISATION, l'actionneur ne commute pas la sortie tant qu'un télégramme « 1 » n'a pas été reçu sur l'« objet logique ».

Opération logique OU

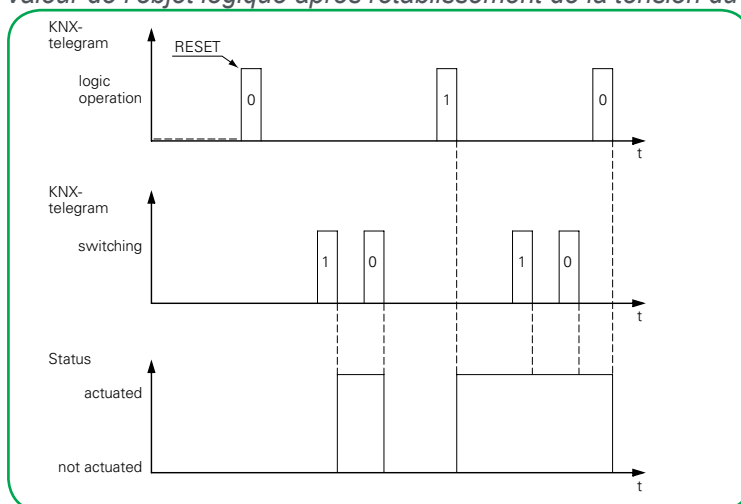
Tant que l'« objet logique » a la valeur « 0 », la commutation peut être réalisée comme d'habitude à l'aide de l'adresse de l'« objet commutateur ». Les temps d'éclairage d'escalier réglés continuent d'être observés. La mise sous tension via l'« objet logique » prend effet immédiatement.

| Objet Entrée logique | Objet Commutation | Résultat |
|----------------------|-------------------|----------|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 1 |

Exemple :

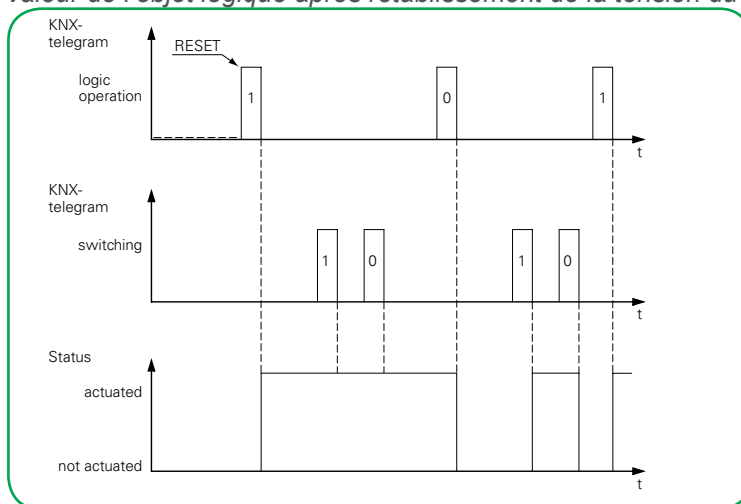
Une opération logique OU peut être utilisée pour mettre en œuvre un verrouillage de mise hors tension ou une fonction ON centrale (p. ex. éclairage pour le nettoyage de bâtiments). Si la valeur de l'« objet commutateur » est également réglée localement sur « 1 », le relais reste activé lorsque le verrouillage de mise hors tension est retiré (changement de valeur de l'objet logique de 1 à 0).

*Opération logique OU ;
valeur de l'objet logique après rétablissement de la tension du bus : 0*



Le relais ne peut être commuté via l'« objet commutateur » que si un télégramme « 0 » a été reçu via l'« objet logique ».

*Opération logique OU ;
valeur de l'objet logique après rétablissement de la tension du bus : 1*



L'objet logique est pré-réglé à la valeur « 1 » après une RÉINITIALISATION. L'actionneur mettra immédiatement la sortie sous tension. La fonction logique OU n'est réinitialisée que par un télégramme « 0 » sur l'objet logique.

Opération logique OU EXCLUSIF

Dès que les valeurs de l'« objet logique » et de l'« objet commutateur » diffèrent les unes des autres, la sortie est commutée sur *Actionnée*. Si les valeurs sont identiques, la sortie est *Non actionnée*.

| Objet Entrée logique | Objet Commutation | Résultat |
|----------------------|-------------------|----------|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 0 |

Fonctions avec priorité supérieure

L'ordre de priorité des diverses fonctions est réglé dans l'onglet *Réglages étendus* de l'appareil. [Priorité des fonctions pour la commutation --> 28](#)
 Dans l'ETS, la fonction priorité supérieure peut être activée.



| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------|-----------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation -Réglages logique, verrouillage et priorité | Fonction de priorité | |
| | Fonction priorité supérieure | Désactivé |
| | | Fonction de priorité |
| | | Fonction verrouillage |

Fonction de priorité (contrôle de priorité)

Si vous avez choisi la fonction de priorité (connue dans d'autres appareils sous le nom de contrôle de priorité), un nouvel objet de groupe appelé *Priorité* est disponible pour ce canal.

Objets de groupe de fonction de priorité

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|------------------|----------|--------------|-------------------------|
| 33 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Priorité | 2 bits | Reçu | 2.001 Commutation prio. |



| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------|------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur -Commutation -Réglages logique, verrouillage et priorité | Fonction de priorité | |
| | Fonction priorité supérieure | Fonction de priorité |
| | Comportement fin de la priorité | Suit valeur actuelle |
| | | Actionné |
| | | Non actionné |
| | Comportement après rétablissement de la tension du bus | Désactivé |
| | | Libéré, non actionné |
| | | Libéré, actionné |
| | | Comme avant la coupure de tension du bus |

Les valeurs d'objet de l'objet priorité ont la signification suivante :

| Valeur bit 1 | Valeur bit 2 | Comportement de la sortie |
|--------------|--------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1 | 1 | Activation de la priorité, état de commutation « Actionné » |
| 0 | 1 | Désactivation de la priorité, état de commutation en fonction du paramètre <i>Comportement fin de la priorité</i> |
| 1 | 0 | Activation de la priorité, état de commutation « Non actionné » |
| 0 | 0 | Fin de la priorité, état de commutation en fonction du paramètre <i>Comportement fin de la priorité</i> |

La priorité est activée si la valeur « 1 » est reçue sur le bit 1. Le relais de sortie affecté est alors commuté, en fonction du bit 2, sur « Actionné » (bit 2 = « 1 ») ou « Non actionné » (bit 2 = « 0 »).

Une priorité active est désactivée par un nouveau télégramme avec la valeur « 0 » sur le bit 1. Tant qu'une fonction de priorité est active, le canal concerné ne peut pas être commandé par l'« objet commutateur » et les fonctions avancées (fonction centrale, fonctions de durée, fonction de scénario).

Après la fin d'une priorité, le comportement du relais de sortie est déterminé par le paramètre *Comportement fin de la priorité*.

Le paramètre *Suit l'état actuellement valide* a l'effet suivant :

Pendant la priorité active, toutes les commandes de commutation des fonctions subordonnées sont suivies par l'application et l'état de commutation est suivi en interne. De cette façon, à la fin de la priorité, l'état de commutation qui aurait été actuellement réglé sans la priorité peut être réglé.

Comportement après rétablissement de la tension du bus

À l'aide du paramètre *Comportement après rétablissement de la tension du bus*, vous pouvez définir la réaction du canal lors du rétablissement de la tension du bus et l'état de commutation :

- *Désactivé*
La priorité reste désactivée. L'état de commutation du canal résulte des autres fonctions de niveau supérieur ou du comportement de commutation réglé après rétablissement de la tension du bus.
- *Libéré, non actionné*
La priorité est automatiquement activée lors du rétablissement de la tension du bus, et l'état de commutation est commuté sur *Non actionné*.
- *Libéré, actionné*
La priorité est automatiquement activée lors du rétablissement de la tension du bus, et l'état de commutation est commuté sur *Actionné*.
- *Comme avant la coupure de tension du bus*
La priorité revient à l'état qu'elle avait avant la coupure de tension du bus. Si la priorité était précédemment active, le relais de sortie est commuté à l'état qu'il avait précédemment.

Fonction verrouillage

Vous pouvez utiliser la fonction verrouillage pour régler un canal spécifique sur actionné/non actionné et le verrouiller dans cette position. L'état du canal de sortie ne peut pas être modifié par d'autres commandes de contrôle tant que le verrouillage est actif. Vous pouvez activer la fonction verrouillage individuellement pour chaque canal de commutation.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1-8 -Commutateur
-Commutation
-Réglages logique, verrouillage et priorité



Fonction verrouillage

Fonction priorité supérieure Fonction verrouillage

Verrouillage **avec valeur objet « 1 »**

Avec valeur objet « 0 »

Comportement début du verrouillage **Aucune réaction**

Actionné

Non actionné

Comportement fin du verrouillage **Aucune réaction**

Actionné

Non actionné

Suit valeur actuelle

Comportement après téléchargement **Désactivé**

Libéré

Comme avant le téléchargement

Comportement après rétablissement de la tension du bus **Désactivé**

Libéré

Comme avant la coupure de tension du bus

Une fois la fonction verrouillage activée, un nouvel objet de groupe appelé *Verrouillage* est disponible pour le canal de commutation. Vous pouvez activer et désactiver un verrouillage de canal à l'aide de l'*objet verrouillage*.

Objets de groupe de fonction verrouillage

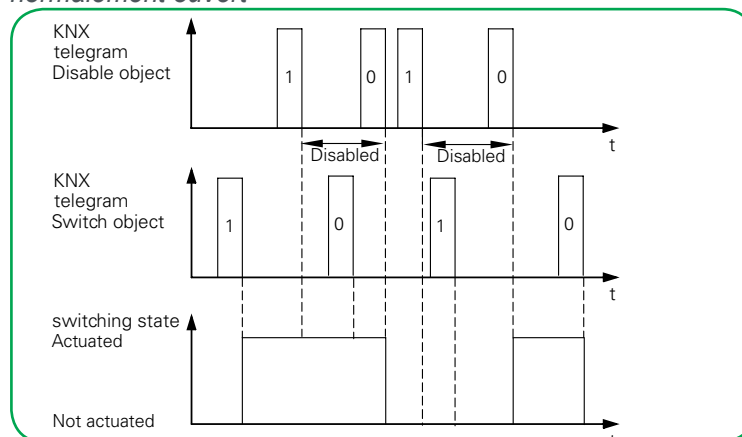
| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 33 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Verrouillage | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |

Si l'*objet verrouillage* reçoit un télégramme avec la valeur d'objet que vous avez réglée pour le paramètre *Verrouillage*, toutes les autres fonctions de canal sont désactivées. Vous pouvez définir la réaction à l'aide du paramètre *Comportement début du verrouillage*.

Si l'objet verrouillage reçoit un télégramme dont la valeur d'objet est opposée à celle pour l'activation, le verrouillage est annulé et le relais de sortie adopte l'état que vous avez défini dans le paramètre *Comportement fin du verrouillage*.

La fonction verrouillage commute toujours sans temporisation. Pendant un verrouillage, le télégramme de commutation le plus récent est enregistré et les durées de temporisation et d'éclairage d'escalier continuent.

*Verrouillage avec valeur objet « 1 » ; comportement début du verrouillage = aucune réaction ;
comportement fin du verrouillage = suit valeur actuelle ; fonctionnement du relais : normalement ouvert*



Comportement du verrouillage après téléchargement

Après un téléchargement, la fonction verrouillage est également réglée comme dans le cas d'un rétablissement de la tension du bus. Le paramètre *Comportement après téléchargement* détermine quel état est réglé.

Si le paramètre *Comportement après téléchargement* est réglé à la valeur *Comme avant le téléchargement*, la fonction verrouillage est activée comme avant et le relais est commuté en conséquence.

Comportement du verrouillage après rétablissement de la tension du bus

- **Désactivé**
La fonction verrouillage n'est pas activée après un rétablissement de la tension du bus, indépendamment de son état avant la coupure de tension du bus.
- **Libéré**
Après un rétablissement de la tension du bus, la fonction verrouillage devient active et la sortie est commutée à l'état que vous avez défini via le paramètre *Comportement début du verrouillage*. Si vous avez réglé la valeur *Aucune réaction* ici, la sortie est verrouillée dans son état actuel.
- **Comme avant la coupure de tension du bus**
La fonction verrouillage revient à l'état actif avant la coupure de tension du bus. Si la fonction verrouillage était active, la sortie est commandée par ses réglages dans le paramètre *Comportement début du verrouillage*.

6.3 Réglages sécurité et alarme

Commutation de la fonction de sécurité

La fonction de sécurité globale est activée dans l'onglet *Réglages étendus* avec le paramètre *Sécurité de l'appareil*, et les réglages généraux sont paramétrés ici. [Sécurité de l'appareil --> 22](#)

L'effet de la fonction de sécurité peut être paramétré ici pour chaque canal. Vous pouvez activer la fonction de sécurité individuellement pour chaque canal de commutation.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1-8 -Commutateur
-Commutation
-Réglages sécurité et alarme

| Fonction de sécurité | |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------|
| Fonction de sécurité | Désactivé Libéré |
| Comportement début de la sécurité | Aucune réaction Actionné Non actionné Clignotant (cycle 5 s) |
| Comportement fin de la sécurité | Aucune réaction Actionné Non actionné Suit valeur actuelle |
| Sécurité de l'appareil --> 22 (Surveillance de la durée de cycle pour un objet de sécurité > 0) | |
| Comportement dépassement du cycle | Aucune réaction Actionné Non actionné Clignotant (cycle 5 s) |

Après l'activation globale de la sécurité de l'appareil, l'objet de groupe apparaît.

Objets de groupe

Objet de groupe pour sécurité centrale

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 23 | Central | Sécurité | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

La fonction de sécurité est activée si l'*objet de sécurité* reçoit un télégramme avec la valeur d'objet que vous avez définie à l'aide du paramètre *Sécurité de l'appareil* ([Sécurité de l'appareil --> 22](#)). La réaction est définie par le paramètre *Comportement début de la sécurité*.

Si l'*objet de sécurité* reçoit un télégramme dont la valeur d'objet est opposée à celle pour l'activation, la fonction de sécurité est annulée et le relais de sortie

adopte l'état que vous avez défini dans le paramètre *Comportement fin de la sécurité*.

L'appareil attend ensuite un télégramme d'un expéditeur externe pendant la durée de cycle réglée globalement. Si un tel télégramme n'est pas reçu pendant la durée de surveillance, le paramètre *Comportement dépassement du cycle* est utilisé pour déterminer ce qui doit se produire.

Priorité

La fonction de sécurité est un objet de groupe de 1 bit possédant la priorité maximale. Cela signifie que cet objet est prioritaire sur les objets de groupe suivants :

- *Objet alarme/Objet verrouillage/Objet priorité*
[Priorité des fonctions pour la commutation --> 28](#)
- *Objet entrée logique*
- *Objet scénario*
- *Objet commutateur central*
- *Objet escalier fixe/escalier variable*
- *Objet commutateur*

Fonction alarme

Dans le cas d'une alarme, la fonction alarme peut être utilisée pour régler chaque sortie sur un état d'alarme souhaité. La sortie est désactivée pour le fonctionnement ultérieur. Seule une fonction de niveau supérieur avec une priorité supérieure peut toujours être utilisée pour commuter la sortie à un état différent. Vous pouvez activer la fonction alarme individuellement pour chaque canal de sortie. La fonction alarme peut être paramétrée ici pour chaque canal.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1-8 -Commutateur
-Commutation
-Réglages sécurité et alarme



Fonction alarme

| | |
|--------------------------------------------------------|------------------------------------------|
| Fonction alarme | Désactivé |
| | Libéré |
| Alarme | Avec valeur objet « 1 » |
| | Avec valeur objet « 0 » |
| Comportement début de l'alarme | Aucune réaction |
| | Actionné |
| | Non actionné |
| | Clignotant (cycle 5 s) |
| Comportement fin de l'alarme | Aucune réaction |
| | Actionné |
| | Non actionné |
| | Suit valeur actuelle |
| Comportement après rétablissement de la tension du bus | Désactivé |
| | Libéré |
| | Comme avant la coupure de tension du bus |

Après l'activation, l'objet de groupe pour ce canal apparaît.

Objets de groupe

Objets de groupe de la fonction alarme

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 34 | Sortie maître 1 et (nom du canal) | Alarme | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

Valeurs d'objet pour alarme

La fonction alarme est activée si l'*objet alarme* reçoit un télégramme avec la valeur d'objet que vous avez définie à l'aide du paramètre *Alarme*. La réaction est définie par le paramètre *Comportement début de l'alarme*.

Si l'*objet alarme* reçoit un télégramme dont la valeur d'objet est opposée à celle pour l'activation, la fonction alarme est annulée et le relais de sortie adopte l'état que vous avez défini dans le paramètre *Comportement fin de l'alarme*.

- Avec valeur objet « 1 » :
La valeur d'objet « 1 » active la fonction alarme. Si la valeur d'objet « 0 » est reçue, la fonction alarme est à nouveau désactivée.
- Avec valeur objet « 0 » :
La valeur d'objet « 0 » active la fonction alarme. Un télégramme avec la valeur d'objet « 1 » désactive à nouveau la fonction.

Comportement de l'alarme après rétablissement de la tension du bus

- Désactivé
La fonction alarme n'est pas activée après un rétablissement de la tension du bus, indépendamment de son état avant la coupure de tension du bus.
- Libéré
Après un rétablissement de la tension du bus, la fonction alarme devient active et la sortie est commutée à l'état que vous avez défini via le paramètre *Comportement début de l'alarme*.
- Comme avant la coupure de tension du bus
La fonction alarme revient à l'état actif avant la coupure de tension du bus. Si la fonction alarme était active, la sortie est commandée par ses réglages dans le paramètre *Comportement début de l'alarme*.

Priorité

La fonction alarme est un objet de groupe de 1 bit possédant une priorité élevée. La fonction de sécurité de l'appareil a la priorité maximale. L'ordre de priorité pour la commutation peut être défini globalement ([Priorité des fonctions pour la commutation --> 28](#)). L'*objet alarme* est prioritaire sur les objets de groupe suivants :

- La priorité par rapport à l'*objet verrouillage/objet priorité* est définie de manière centrale pour la commutation : [Priorité des fonctions pour la commutation --> 28](#)
- *Objet entrée logique*
- *Objet scénario*
- *Objet commutateur central*
- *Objet escalier fixe/escalier variable*
- *Objet commutateur*

Comportement en cas d'échec et de téléchargement

Vous pouvez activer cette fonction individuellement pour chaque canal de commutation. Le comportement de la sortie de commutation en cas de coupure de tension du bus/rétablissement de la tension du bus et de téléchargement d'application est défini.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1-8 -Commutateur
-Commutation
-Réglages sécurité et alarme



Comportement en cas d'échec et de téléchargement

| | |
|-----------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|
| Comportement en cas d'échec et de téléchargement | Désactivé Libéré |
| État relais en cas de coupure de tension du bus | Aucune réaction Actionné Non actionné |
| État relais en cas de rétablissement de la tension du bus | Comme avant la coupure de tension du bus Actionné Non actionné |
| État relais à la fin du téléchargement | Comme avant le téléchargement Actionné Non actionné |

Comportement du relais après une coupure de tension du bus

Si la tension du bus tombe au-dessous de 18 V, le relais peut être commuté à un état paramétré. L'état du relais peut être défini comme *actionné* ou *non actionné*, ou rester dans l'état qu'il avait avant la coupure (*Aucune réaction*). En même temps, la position de commutation actuelle du relais est enregistrée dans l'appareil.

Réglages possibles :

- *Aucune réaction*
Le contact de relais reste inchangé dans sa position actuelle. Si des fonctions de durée (fonction de temps d'éclairage d'escalier, temporisation on, temporisation off) sont actuellement actives, elles sont annulées.
- *Actionné*
Dans le cas d'un contact normalement ouvert, le relais est fermé ; dans le cas d'un contact normalement fermé, le relais est ouvert. Les fonctions de durée d'exécution sont désactivées.
- *Non actionné*
Dans le cas d'un contact normalement ouvert, le relais est ouvert ; dans le cas d'un contact normalement fermé, le relais est fermé. Les fonctions de durée d'exécution sont désactivées.

Comportement du relais après rétablissement de la tension du bus

En cas de rétablissement de la tension du bus, le relais peut adopter un état paramétré.

Réglages possibles :

- *Actionné*
Dans le cas d'un contact normalement ouvert, le relais est fermé ; dans le cas d'un contact normalement fermé, le relais est ouvert.
- *Non actionné*
Dans le cas d'un contact normalement ouvert, le relais est ouvert ; dans le cas d'un contact normalement fermé, le relais est fermé.
- *Comme avant la coupure de tension du bus*
Avec le paramètre « Comme avant la coupure de tension du bus », le relais adopte l'état qui était enregistré dans l'appareil au moment de la coupure de tension du bus. Toutes les commutations manuelles ultérieures sont remplacées.

Priorité :

La réaction au comportement réglé ici pour le rétablissement de la tension du bus a une priorité faible. Si une fonction de priorité supérieure est activée pour le canal de commutation directement après le rétablissement de la tension du bus, les réglages décrits ci-après s'appliquent à ces fonctions.

Les états de relais causés par des fonctions de priorité supérieure (fonction de niveau supérieur) ont priorité sur le comportement après rétablissement de la tension du bus.

Exemple : opération logique OU avec valeur paramétrée de l'objet logique après rétablissement de la tension du bus = 1, prévaut et commute la sortie.

Comportement après téléchargement

Après le téléchargement d'ETS, le relais peut adopter un état paramétré.

Si un défaut interne ou un téléchargement défectueux entraîne un état dans lequel l'application n'est pas opérationnelle, l'appareil ne réagira pas. Les relais de sortie restent dans leur dernière position.

Si vous souhaitez activer le comportement après le téléchargement d'ETS pour un canal de sortie, vous devez sélectionner un « état relais à la fin du téléchargement » pour chaque canal.

Réglages possibles :

- *Comme avant le téléchargement*
Les relais exécutent le comportement réglé avant le téléchargement. Toute commutation manuelle ultérieure est remplacée. Si une fonction de niveau supérieur (opération logique, contrôle de priorité ou verrouillage) est active, le comportement que vous avez défini pour ces fonctions sera exécuté.
- *Actionné*
Dans le cas d'un contact normalement ouvert, le relais est fermé ; dans le cas d'un contact normalement fermé, le relais est ouvert.
- *Non actionné*
Dans le cas d'un contact normalement ouvert, le relais est ouvert ; dans le cas d'un contact normalement fermé, le relais est fermé.

Priorité

Les états de relais causés par des fonctions de priorité supérieure ont priorité sur le comportement après le téléchargement d'ETS.

Exemple : opération logique OU avec valeur paramétrée de l'objet logique après rétablissement de la tension du bus = 1, prévaut et commute la sortie.

7 Réglages express pour stores/volets roulants

Dans l'onglet *Réglages express pour stores/volets roulants*, vous pouvez définir des réglages de base et activer ou désactiver d'autres fonctions.

Pour commander les stores/volets roulants, vous pouvez régler la fonction de canal de l'appareil sur le mode de fonctionnement *Store ou volet roulant*. Maintenant, deux sorties seront toujours fusionnées dans un seul canal de store/volet roulant. Veuillez installer les entraînements conformément aux instructions d'installation.

Le mode de fonctionnement est sélectionné pour chaque sortie dans l'onglet [Définition des fonctions de canal --> 17](#) :

| | | | |
|------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------|
|  | Réglages généraux | Fonction de canal pour maître/ Extension 1/Extension 2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 | Store |
| |  | Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store | Réglages express pour stores ... |
|  | Réglages généraux | Fonction de canal pour maître/ Extension 1/Extension 2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 | Volet roulant |
| |  | Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Volet roulant | Réglages express pour volets roulants ... |

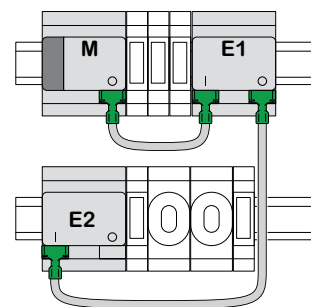
Veuillez installer les entraînements conformément aux instructions d'installation. Lors de la connexion du moteur, notez le sens de rotation approprié pour le déplacement vers le haut/bas.

Il existe de nombreuses variantes de stores pour l'usage intérieur et extérieur. Le canal permet de commander un moteur de store/volet roulant avec max. 1 000 VA. Un seul moteur par canal peut être connecté. Le moteur doit avoir un interrupteur de fin de course.

REMARQUE

À vérifier avant la mise en service : les connexions de charge et l'ordre des appareils (maître -> extension 1 -> extension 2) doivent correspondre à votre programmation ETS.

- Connectez les moteurs de store aux canaux de store spécifiés dans l'ETS.
- Connectez les charges aux canaux de commutation spécifiés dans l'ETS.
- Si l'extension est prévue comme extension 1 (E1), connectez-la directement au maître.
- Si l'extension est prévue comme extension 2 (E2), connectez-la à l'extension 1.



Une extension ne peut pas être mise en service si l'ordre des appareils ne correspond pas à votre programmation dans l'ETS.

7.1 Commande de stores/volets roulants

Les réglages express peuvent être utilisés pour déplacer manuellement l'entraînement connecté vers la position souhaitée. Quatre objets de groupe sont disponibles à cette fin : « *Déplacement en mode manuel* » et « *Arrêt/passe en mode manuel* » (pour volets roulants : « *Arrêt mode manuel* »). Pour le positionnement : « *Position hauteur en mode manuel* » et pour les stores uniquement « *Position lamelle manuelle* ».

- Déplacement de l'entraînement
L'objet « *Déplacement en mode manuel* » est responsable du déplacement du store ou du volet roulant vers le haut et vers le bas. L'entraînement descend si la valeur « 1 » est reçue et monte si la valeur est « 0 ».
- Durée d'exécution : [Durée d'exécution de l'entraînement --> 68](#)
La sortie activée reste active jusqu'à l'expiration de la durée d'exécution réglée.
- Pause d'inversion pour changement de direction : [Temps de pause avant inversion \(pause d'inversion\) --> 70](#)
Si une commande de contrôle dans le sens de déplacement opposé est reçue alors que l'entraînement se déplace, l'entraînement s'arrête pendant la durée de pause d'inversion définie avant de commencer à se déplacer dans le nouveau sens de déplacement.
- Arrêt de l'entraînement
Un entraînement en déplacement est arrêté lors de la réception d'un télégramme de bus pour l'objet *Arrêt/passe en mode manuel* (pour volets roulants : « *Arrêt mode manuel* »). La valeur reçue pour l'objet n'est pas pertinente ici.
- Suivi des lamelles (pour stores uniquement) : [Position lamelle après déplacement --> 76](#)
Une fois l'entraînement arrêté, les lamelles sont mises en rotation jusqu'à atteindre la position souhaitée en fonction des réglages du paramètre « *Position lamelle après déplacement* ».
- Rotation des lamelles de stores (pour stores uniquement)
Dans le cas de stores, l'angle d'ouverture des lamelles peut être réglé progressivement à l'aide de l'objet « *Arrêt/passe en mode manuel* ». Pour cela, l'entraînement doit être au repos. Si l'objet de groupe reçoit la valeur d'objet « 1 », les lamelles sont fermées d'une étape ; si la valeur « 0 » est reçue, elles sont ouvertes.
Si une commande d'étape est exécutée et que les lamelles atteignent l'une de leurs limites de zone de déplacement ou sont déjà dans une position limite, l'entraînement se déplacera brièvement dans la direction souhaitée. La durée de ce déplacement correspond également à la durée d'étape réglée.
Si le sens est modifié d'une commande d'étape à l'autre, l'appareil observera à nouveau la pause d'inversion ainsi que la durée d'attente entre les étapes.

Déplacement manuel vers la position de hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles (stores) à l'aide de commandes de position absolue

Avec cette fonction, vous pouvez régler une position de hauteur pour les stores/volets roulants et l'angle d'ouverture des lamelles pour les stores directement et manuellement à l'aide d'une valeur de pourcentage. La valeur de pourcentage souhaitée fait toujours référence à la zone de déplacement possible de 0 à 100 % que vous avez réglée lors de la définition des durées d'exécution. Vous définissez ainsi une position de hauteur absolue pour toute la zone de déplacement.

Après avoir reçu une nouvelle valeur de positionnement, l'appareil calcule une durée de course proportionnelle à partir de la position actuelle et de la nouvelle position souhaitée et déplace l'entraînement dans le sens correspondant pendant cette durée de course. La nouvelle position est de nouveau mise en mémoire tampon. La précision des réglages de position dépend de la précision des réglages de durée d'exécution de votre entraînement.

Après un certain nombre de déplacements de positionnement, il y a de légers écarts entre la position réelle et la position calculée pour des raisons physiques et mécaniques. Vous pouvez réinitialiser ces écarts à l'aide de déplacements de référence « [Calibrage --> 96](#) ».

Si un déplacement de référence est requis avant un nouveau déplacement de positionnement, l'appareil le lance avant le déplacement vers la nouvelle position de commande (voir section « [Calibrage --> 96](#) »).

Les objets de groupe « *Position hauteur en mode manuel* » et « *Position lamelle manuelle* » (pour stores uniquement) sont disponibles pour régler les valeurs de positionnement absolu.

- Réglage de la position de hauteur
L'objet *Position hauteur en mode manuel* est responsable de la position de hauteur du store ou du volet roulant. La position limite 0 % signifie que le store/volet roulant est en haut. La position limite 100 % signifie que le store/volet roulant est en bas.
- Rotation des lamelles en position d'ouverture (pour stores uniquement)
Vous pouvez utiliser l'objet « *Position lamelle manuelle* » pour régler directement l'angle d'ouverture des lamelles. En position des lamelles 0 %, les lamelles sont ouvertes horizontalement, ou fermées en haut, tandis que 100 % signifie qu'elles sont fermées en bas. L'angle d'ouverture réel des lamelles dépend du type de store utilisé. [Réglage du type de store \(pour stores uniquement\) --> 72](#)

Lorsqu'une nouvelle valeur de positionnement est reçue, le canal calcule la durée d'exécution nécessaire pour atteindre la nouvelle position à partir de la position actuelle. L'entraînement est ensuite déplacé vers la nouvelle position pour la durée calculée. Le sens de déplacement découle du calcul. Si l'appareil reçoit une nouvelle valeur de positionnement pendant un déplacement de positionnement et que le calcul aboutit au même sens de déplacement, l'entraînement continue de se déplacer vers la nouvelle position de commande.

- Pause d'inversion pour changement de direction
Si une nouvelle commande de positionnement est reçue lors d'un déplacement de l'entraînement ou d'un réglage des lamelles et que le calcul aboutit au sens de déplacement opposé, l'entraînement s'arrête pendant la durée de pause d'inversion définie avant de démarrer le nouveau déplacement de positionnement.
- Suivi des lamelles (pour stores uniquement)
Si la position de hauteur du store est modifiée et que le store atteint la position souhaitée, la fonction de suivi des lamelles est exécutée et les lamelles sont mises en rotation jusqu'à atteindre la position souhaitée.

Si, par exemple, vous sélectionnez la fonction de canal *Store/volet roulant* pour la sortie 1+2 sur le maître, un canal ETS avec le nom *Sortie maître 1+2 - store/volet roulant + nom du canal* est généré. Tous les objets de groupe pour ce canal sont situés ici.

Objets de groupe

Objets de groupe pour réglage express pour stores

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|--------------------------------------|----------|--------------|-------------------------------|
| 31 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Déplacement en mode manuel | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/ FERMETURE |
| 32 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt/passe en mode manuel (store) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 32 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt en mode manuel (volet roulant) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 33 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position hauteur en mode manuel | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 34 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position lamelle manuelle (store) | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 46 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état hauteur | 1 octet | Envoi | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 47 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état lamelle (store) | 1 octet | Envoi | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 51 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état déplacement | 1 bit | Envoi | 1.010 Marche/ arrêt |
| 52 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état dernière direction | 1 bit | Envoi | 1.008 Ouverture/ FERMETURE |

7.2 Nom du canal

Vous pouvez attribuer un nom distinct à chaque canal, par exemple « Store cuisine ». Le nom du canal apparaît désormais sur les paramètres, les canaux et les objets de groupe associés.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant

Réglages express pour stores/volets roulants

Nom du canal

Store cuisine

7.3 Durée d'exécution de l'entraînement

Les durées d'exécution individuelles des stores/volets roulants peuvent être très bien déterminées à l'aide d'un chronomètre.

Si les durées d'exécution à régler sont trop courtes pour être mesurées à l'aide du chronomètre, réglez d'abord une valeur approximative. Testez le comportement de l'entraînement ou des lamelles à l'aide de commandes de positionnement (pour stores uniquement). Si les positions souhaitées ne sont pas complètement atteintes, augmentez les durées d'exécution. Si les positions sont dépassées, réduisez les durées d'exécution. Vérifiez vos corrections à l'aide de nouvelles commandes de positionnement. Effectuez plusieurs tests, car les petits écarts ne deviennent visibles ou détectables qu'après plusieurs déplacements.

En plus des écarts précités, les facteurs environnementaux (température, pluie, etc.) provoquent également des écarts dans le comportement de déplacement des entraînements. Comme les entraînements ne peuvent pas signaler leur position actuelle et que la position actuelle est toujours calculée, le canal ne peut pas détecter ces écarts. Afin de pouvoir continuer à positionner l'entraînement avec précision, il est utile de faire revenir les entraînements à une position de démarrage fixée à l'aide de déplacements de référence réguliers. Vous pouvez ainsi obtenir une précision de positionnement satisfaisante pendant une longue période.

Vous trouverez davantage d'informations à la section « [Calibrage --> 96](#) ».

Le réglage d'usine pour la durée d'exécution est de 2 minutes, le déplacement vers le haut et le déplacement vers le bas étant paramétrés de la même façon.

Cette durée est nécessaire pour que l'entraînement puisse se déplacer d'une position finale (store/volet roulant complètement ouvert ou complètement fermé) vers la position finale opposée. Après la durée d'exécution réglée, le relais du canal correspondant est automatiquement désactivé (même si l'entraînement n'a pas encore atteint sa position finale avec les valeurs réglées ici). Si nécessaire, vérifiez si le fabricant de l'entraînement a fourni des informations sur les durées d'exécution.

Mêmes durées d'exécution pour ouverture et fermeture



| | |
|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages express pour stores/volets roulants |
| Commande de stores/volets roulants | |
| Utiliser le même temps pour ouverture et fermeture | Oui |
| Temps ouverture/fermeture (5 s...99:59,9 min) | 02:00,0 |

Durées d'exécution différentes pour ouverture et fermeture

Si le paramètre *Utiliser le même temps pour ouverture et fermeture* est désactivé, des durées d'exécution différentes peuvent être réglées pour l'ouverture et la fermeture. Une *Durée d'exécution : ouverture* légèrement supérieure doit être paramétrée afin que les butées finales soient toujours atteintes, même en cas de basses températures ou de store/volet roulant lourd.



| | |
|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages express pour stores/volets roulants |
| Commande de stores/volets roulants | |
| Utiliser le même temps pour ouverture et fermeture | <i>Non</i> |
| | |
| Temps d'ouverture (5 s...99:59,9 min) | 02:00,0 |
| Temps fermeture (5 s...99:59,9min) | 02:00,0 |

Une *Durée d'exécution : ouverture* légèrement supérieure doit être paramétrée afin que les butées finales soient toujours atteintes, même en cas de basses températures ou de store/volet roulant lourd.

Ce type de compensation de durée d'exécution devrait être pris en considération en raison de la caractéristique physique selon laquelle les entraînements mettent plus de temps à exécuter des déplacements vers le haut que des déplacements vers le bas, à cause de l'effet de la gravité sur le store/volet roulant. Comme cet écart temporel peut être très court, vous devrez exécuter plusieurs déplacements pour prendre conscience de ce comportement. Il est utile de faire passer l'entraînement de 10 % à 90 % et de le faire revenir à 10 % à plusieurs reprises. Si vous remarquez que l'entraînement n'atteint pas complètement la position finale supérieure après ces déplacements, vous pouvez augmenter la « durée d'exécution : ouverture ».

Temps de pause avant inversion (pause d'inversion)



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant

Réglages express pour stores/volets roulants

Commande de stores/volets roulants

Temps de pause avant inversion (2 à 255, unité = 100 ms) **5**

Si le canal d'un entraînement en cours de déplacement reçoit une commande de déplacement dans le sens opposé, il désactive d'abord les deux relais de sortie pour ce canal. Avant d'activer le relais pour le nouveau sens de déplacement, il attend pendant le *Temps de pause avant inversion* réglé.

Le canal observe la pause d'inversion même s'il doit faire tourner les lamelles dans des sens différents lors de l'exécution de deux commandes d'étape (pour stores uniquement).

REMARQUE

L'entraînement peut être endommagé.

- L'entraînement peut être endommagé si les temps de pause sont trop courts. Veuillez à vous reporter aux spécifications de la fiche technique du fabricant de l'entraînement lors du réglage des valeurs.

7.4 Commande lamelles (pour stores uniquement)

Durée de rotation des lamelles

La *Durée de rotation des lamelles* est le temps pendant lequel les lamelles réalisent un déplacement complet de 0 % à 100 % (ou inversement). La plage de réglage de l'angle d'ouverture dépend du type de store utilisé. [Réglage du type de store \(pour stores uniquement\) --> 72](#)

| | Type de store : fermé vers le bas/ horizontal vers le haut | Type de store : incliné vers le bas/ horizontal vers le haut | Type de store : fermé vers le bas/ fermé vers le haut | Type de store : incliné vers le bas/ fermé vers le haut |
|-----------------------------|------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------|
| Position des lamelles 0 % | Ouverture horizontale | Ouverture horizontale | Fermeture en haut | Fermeture en haut |
| Position des lamelles 100 % | Fermeture en bas | Fermeture en bas | Fermeture en bas | Fermeture en bas |



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store

Réglages express pour stores

Commande lamelles

Durée de rotation des lamelles (ouvert/fermé) (0,1 s à 25 s) **01:00**

Étapes à exécuter pendant la rotation des lamelles (1 à 10) **10**

Si la durée de rotation des lamelles à régler est trop courte pour être mesurée à l'aide du chronomètre, réglez d'abord une valeur approximative. Testez-la en envoyant des télégrammes d'étape.

Les commandes d'étape peuvent être utilisées pour faire tourner les lamelles de stores. L'angle d'ouverture des lamelles peut être modifié en petites étapes, par exemple pour éviter l'éblouissement dû à un changement de position du soleil.

En fonction de la *Durée de rotation des lamelles* dans un sens de déplacement, vous pouvez utiliser la durée d'étape afin de fournir à l'utilisateur un certain nombre d'étapes pour ouvrir ou fermer les lamelles. Le nombre d'étapes possibles varie en fonction de la durée d'exécution des lamelles.

Si la durée d'exécution des lamelles est de 2,5 s, par exemple, vous disposez d'un maximum de 15 étapes pour le déplacement à travers toute la plage d'ouverture des lamelles dans un sens ($2,5 \text{ s} / 166 \text{ ms} = 15 \text{ étapes}$).

Si vous ne souhaitez fournir à l'utilisateur que 5 étapes de lamelles, dans ce cas :

$2,5 \text{ s} / 5 \text{ étapes} = \text{durée d'étape } 0,5 \text{ s}$

Procédure de mesure des durées d'exécution des lamelles courtes :

- Réglez une durée approximative et sélectionnez un grand nombre d'étapes. Il en résulte une durée d'étape. Exemple : durée d'exécution des lamelles = 1 s ; nombre d'étapes = 10 ; => durée d'étape = 100 ms.
- Déplacez les lamelles en position fermée (position des lamelles 100 %). Pour les types de stores avec position de travail, il s'agit de la position finale inférieure.
- Comptez les commandes d'étape : envoyez maintenant des commandes d'étape jusqu'à ce que le store se déplace vers le haut, et comptez les étapes requises.
- Exemple : le store a besoin de 5 étapes pour se déplacer à travers la plage de réglage des lamelles. Avec la sixième étape, le store se déplace vers le haut.
- Avec les valeurs réglées pour la durée d'étape (durée d'étape par défaut : 100 ms), la durée d'exécution des lamelles suivante est calculée : $100 \text{ ms} \times 5 \text{ étapes} = 0,5 \text{ s}$.
- Vous pouvez maintenant entrer cette valeur comme durée d'exécution des lamelles.

Procédure de mesure des durées d'exécution des lamelles longues :

- Déplacez les lamelles en position fermée (position des lamelles 100 %). Pour les types de stores avec position de travail, il s'agit de la position finale inférieure.
- Envoyez maintenant une commande de déplacement « Vers le haut ».
- Avant d'ouvrir le store, l'entraînement fait pivoter les lamelles en position ouverte (0 %).
- Mesurez la durée de cette rotation.
- Arrêtez l'entraînement après la rotation.
- Pour le type de store : *Incliné vers le bas/horizontal vers le haut* et le type de store : *Incliné vers le bas/fermé vers le haut* (avec position de travail), notez que la position des lamelles fermée n'est réglée que dans la position finale inférieure. Vous devez ensuite également ajouter la durée de rotation de la position de travail vers la position fermée.



Remarque :

Pour les types de stores 1 et 3 (sans position de travail), le réglage de la durée d'exécution des lamelles affecte l'angle d'ouverture après un déplacement, puisque l'angle d'ouverture sélectionné (valeur en pourcentage de la position des lamelles automatique) est converti en durée de rotation proportionnelle pour les lamelles. Il en va de même pour la fonction de suivi des lamelles après un déplacement.

Réglage du type de store (pour stores uniquement)

Si vous souhaitez programmer la commande des lamelles pour un store, vous devrez définir votre type de store avant de commencer le paramétrage.

L'application distingue entre quatre différents types de stores, que vous pouvez reconnaître par la position de leurs lamelles lors du déplacement. Deux de ces types ont une position de travail définie mécaniquement. Ils peuvent être reconnus à la position inclinée des lamelles lors d'un déplacement vers le bas. La position de travail limite l'angle d'ouverture possible des lamelles, à moins que le store ne se trouve dans sa position finale inférieure. Cela est réalisé à l'aide du paramètre *Déplacement store existant*.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store

Réglages express pour stores

Commande lamelles

Déplacement store existant

Fermé vers le bas/horizontal vers le haut

Incliné vers le bas/horizontal vers le haut

Fermé vers le bas/fermé vers le haut

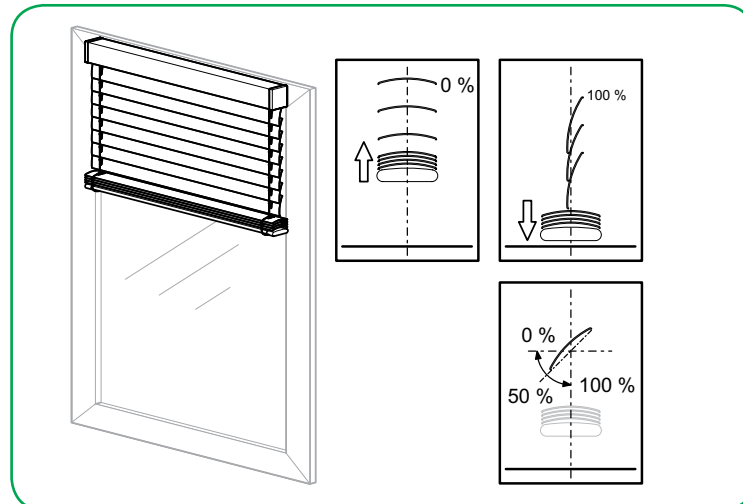
Incliné vers le bas/fermé vers le haut

Type de store : fermé vers le bas/horizontal vers le haut

(Sans position de travail)

- Déplacement vers le haut : lamelles en position ouverte horizontale (position des lamelles 0 %)
- Déplacement vers le bas : lamelles fermées vers le bas (position des lamelles 100 %)
- Plage de réglage possible de l'angle d'ouverture des lamelles : 0-100 %

Fermé vers le bas/horizontal vers le haut



Le paramètre *Position lamelle après déplacement en %* vous permet de définir le comportement des lamelles après un déplacement pour le canal. Si vous réglez le paramètre sur *Position de travail*, vous pouvez régler un angle d'ouverture à adopter par les lamelles après chaque déplacement vers le bas.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store

Réglages express pour stores

Commande lamelles

Déplacement store existant **Fermé vers le bas/horizontal vers le haut**

Position lamelle après déplacement en % **Dernière position lamelles**

Aucune réaction



Position de travail

Position de travail lamelles en % **50**

La valeur pré-réglée de 50 % correspond à un angle d'ouverture des lamelles d'environ 45°. Comme cette position est réglée avec une commande en fonction de l'heure, veuillez également vous reporter à la section [Durée de rotation des lamelles --> 70](#).



Remarque :

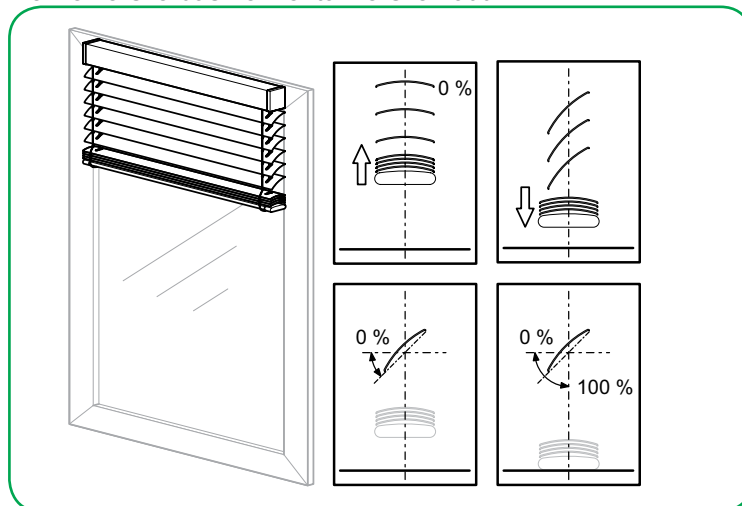
Sauf mention contraire dans les instructions suivantes, les exemples se rapportent à ce type de store.

Type de store : incliné vers le bas/horizontal vers le haut

(avec position de travail)

- Déplacement vers le haut : lamelles en position ouverte horizontale (position des lamelles 0 %)
- Déplacement vers le bas : lamelles inclinées vers le bas en position de travail (position des lamelles en position de travail)
- Plage de réglage possible de l'angle d'ouverture des lamelles :
0 % jusqu'à la position de travail si le store n'est pas en position finale inférieure
0 à 100 % si le store est en position finale inférieure

Incliné vers le bas/horizontal vers le haut



Le paramètre *Position lamelle après déplacement en %* vous permet de définir le comportement des lamelles après un déplacement pour le canal.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store

Réglages express pour stores

Commande lamelles

Déplacement store existant Incliné vers le bas/horizontal vers le haut

Position lamelle après déplacement en %

Dernière position lamelles

Aucune réaction

Position de travail

Position lamelle existante pendant déplacement vers le bas en % **50**

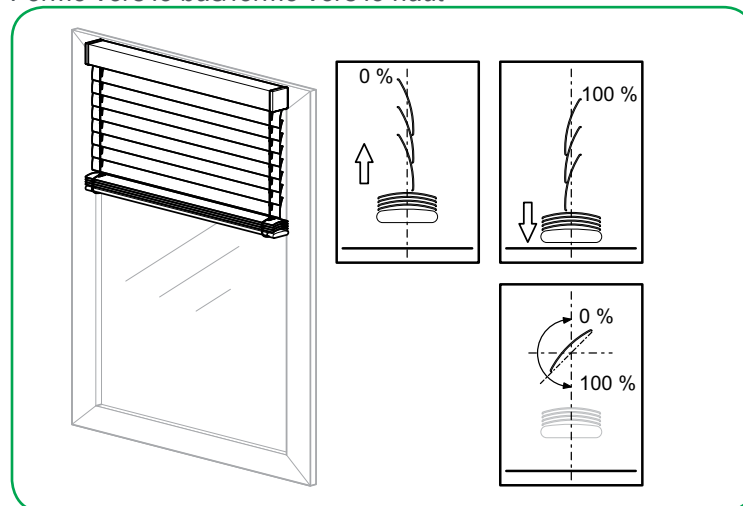
Vous pouvez utiliser le paramètre *Position lamelle existante pendant déplacement vers le bas en %* afin de régler l'angle d'ouverture pour la position de travail.

Type de store : fermé vers le bas/fermé vers le haut

(sans position de travail)

- Déplacement vers le haut : lamelles fermées vers le haut (position des lamelles 0 %)
- Déplacement vers le bas : lamelles fermées vers le bas (position des lamelles 100 %)
- Plage de réglage possible de l'angle d'ouverture des lamelles 0-100 %

Fermé vers le bas/fermé vers le haut



Le paramètre *Position lamelle après déplacement en %* vous permet de définir le comportement des lamelles après un déplacement pour le canal. Si vous réglez le paramètre sur *Position de travail*, vous pouvez régler un angle d'ouverture à adopter par les lamelles après chaque déplacement vers le bas.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store

Réglages express pour stores

Commande lamelles

Déplacement store existant Fermé vers le bas/fermé vers le haut

Position lamelle après déplacement en %

Dernière position lamelles

Aucune réaction



Position de travail

Position de travail lamelles en %

75

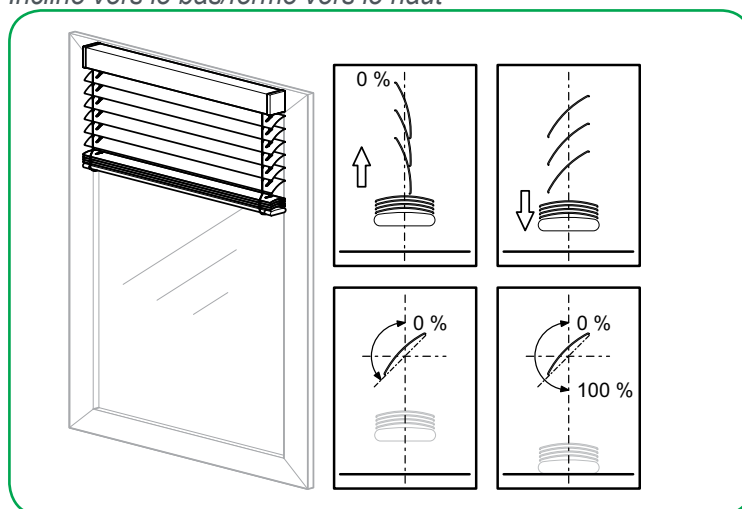
La valeur pré-réglée de 75 % correspond à un angle d'ouverture des lamelles d'environ 45°. Comme cette position est réglée avec une commande en fonction de l'heure, veuillez également vous reporter à la section [Durée de rotation des lamelles --> 70](#).

Type de store : incliné vers le bas/fermé vers le haut

(avec position de travail)

- Déplacement vers le haut : lamelles fermées vers le haut (position des lamelles 0 %)
- Déplacement vers le bas : lamelles inclinées vers le bas en position de travail (position des lamelles en position de travail)
- Les lamelles sont fermées lorsque la position finale inférieure est atteinte (position des lamelles 100 %)
- Plage de réglage possible de l'angle d'ouverture des lamelles :
0 % jusqu'à la position de travail si le store n'est pas en position finale inférieure
0 à 100 % si le store est en position finale inférieure

Incliné vers le bas/fermé vers le haut



Le paramètre *Position lamelle après déplacement en %* vous permet de définir le comportement des lamelles après un déplacement pour le canal.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store

Réglages express pour stores

Commande lamelles

Déplacement store existant Incliné vers le bas/fermé vers le haut

Position lamelle après déplacement en % Dernière position lamelles

Aucune réaction

Position de travail

Position lamelle existante pendant déplacement vers le bas en % **75**

Vous pouvez utiliser le paramètre *Position lamelle existante pendant déplacement vers le bas en %* afin de régler l'angle d'ouverture pour la position de travail.

Position lamelle après déplacement

À chaque déplacement des stores, la position des lamelles change également en fonction du sens de déplacement. Après le déplacement, les lamelles restent dans cette nouvelle position. Toutefois, avec cette application, vous pouvez déplacer ou réinitialiser automatiquement les lamelles à la position souhaitée après un déplacement.

Le paramètre « *Position lamelle après déplacement en %* » vous permet de définir le comportement des lamelles après un déplacement pour chaque canal de store.

Les paramètres suivants sont disponibles pour cela :

- Aucune réaction (rester dans la position actuelle)
- Position de travail (passage en position de travail)
- Dernière position lamelles (passage à l'angle d'ouverture des lamelles du store avant le début du déplacement)

L'angle d'ouverture des lamelles que vous avez défini est réglé après chaque déplacement de positionnement du store ou après une commande de déplacement manuelle terminée par un télégramme d'arrêt.

Après une coupure de tension du bus ou un téléchargement, la dernière position des lamelles n'est pas clairement définie, la dernière position des lamelles est donc supposée être la position de travail.


7.5 Verrouillage mode manuel

Vous pouvez commander les entraînements connectés via les objets de groupe pour les options de fonctionnement manuel ou via la commande automatique. Deux options sont disponibles pour les options de fonctionnement manuel :

- Déplacement manuel vers la position de hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles (pour stores uniquement) via les commandes Ouverture/Fermeture/Étape/Arrêt
- Déplacement manuel vers la position de hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles (pour stores uniquement) à l'aide des commandes de position absolue

Si vous souhaitez interrompre temporairement le fonctionnement manuel, vous pouvez activer le verrouillage du mode manuel pour chaque canal de sortie :



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages express pour stores/volets roulants | |
| | Verrouillage mode manuel | Désactivé |
| |  | Libéré |
| | Verrouillage manuel | Avec valeur objet « 1 » Avec valeur objet « 0 » |

Selon le réglage, le fonctionnement manuel est désactivé ou activé lors de la réception d'une nouvelle valeur de télégramme :

- « *Verrouillage manuel* » = avec valeur objet « 0 »
Si « *Verrouillage manuel* » = « 0 » : fonctionnement manuel désactivé (verrouillage manuel actif)
Si *Verrouillage manuel* = « 1 » : fonctionnement manuel activé (verrouillage manuel inactif)
- « *Verrouillage manuel* » = avec valeur objet « 1 »
Si « *Verrouillage manuel* » = « 0 » : fonctionnement manuel activé (verrouillage manuel inactif)
Si « *Verrouillage manuel* » = « 1 » : fonctionnement manuel désactivé (verrouillage manuel actif)

Objets de groupe

Objets de groupe pour verrouillage mode manuel

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|--------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 35 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage mode manuel | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |


7.6 Scénarios

Si vous souhaitez modifier plusieurs fonctions de pièce simultanément en appuyant sur un bouton ou à l'aide d'une commande, vous pouvez le faire au moyen de la fonction scénario. Vous pouvez utiliser un scénario, par exemple, pour allumer l'éclairage de la pièce, régler la commande du chauffage en fonctionnement de jour et commander les stores.

Sans la fonction scénario, vous devriez envoyer un télégramme distinct à chaque actionneur pour obtenir le même réglage, puisque ces fonctions peuvent non seulement avoir des formats de télégramme différents, mais que les valeurs de télégramme peuvent aussi avoir des significations différentes (p. ex. valeur « 0 » pour éclairage OFF et pour store OUVERT).

Activation des scénarios



| | |
|-------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages express pour stores/volets roulants |
| | Scénarios Désactivé |
| |  Libéré |
| -Réglages scénarios | Réglages scénario |

Après l'activation des scénarios, l'objet de groupe apparaît.

Objets de groupe

Objet de groupe pour scénario

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|------------------|----------|--------------|-------------------------------------|
| 43 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Scénario | 1 octet | Reçu | 18.001 Com- mande de scénario |

Nombre de scénarios



| | |
|-------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages scénario |
| -Réglages scénarios | Nombre de scénarios requis 1 (1-16) |

Vous pouvez utiliser la fonction de scénario pour inclure plusieurs canaux dans une commande de scénario. Jusqu'à 16 scénarios différents sont disponibles pour chaque canal de sortie.

Chacun des 16 scénarios peut à son tour être désactivé ou activé.



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages scénario | |
| -Réglages scénarios | Scénario 1 (1-16) | Désactivé |
| | | Libéré |
| | Description scénario 1 | |
| | Adresse scénario 1 (0-63) Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios --> 24 | Adresse scénario 0-63 |
| | Adresse scénario 1 (1-64) Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios --> 24 | Adresse scénario 1-64 |
| | Hauteur scénario 1 en % | 0 (0-100) |
| | Position lamelle scénario 1 en % | 0 (0-100) |

Pour plus de clarté, une brève description peut être enregistrée pour chaque scénario.

L'une des 64 adresses de scénario possibles 0 à 63 (correspondant aux valeurs de télégramme 0-63) ou 1 à 64 (correspondant aux valeurs de télégramme 1-64) peut être attribuée à chacun de ces scénarios. Cela dépend des réglages généraux pour les scénarios. [Réglages généraux pour les scénarios --> 24](#)

Vous pouvez enregistrer les positions de hauteur et, pour les stores, également les angles d'ouverture des lamelles comme valeurs de scénario. Lorsque l'actionneur reçoit un télégramme appelant un numéro de scénario, l'entraînement est déplacé vers la position enregistrée et les lamelles sont mises en rotation. Les positions de scénario que vous enregistrez au démarrage peuvent être remplacées ultérieurement par l'utilisateur s'il souhaite les modifier.

Durée de temporisation pour le traitement des scénarios

Pour éviter les courants élevés à la mise sous tension lors de la commutation vers un scénario complexe, vous pouvez paramétrer une durée de temporisation pour chaque canal de sortie. (Notamment en cas de moteurs multiples)



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------|---|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages scénario | |
| -Réglages scénarios | Durée de temporisation pour le traitement du scénario (0 à 255, unité = 100 ms) | 0 |

Appel et enregistrement de valeurs de scénario

Les valeurs de scénario des relais de sortie sont appelées à l'aide de l'objet « *Scénario* ». Après avoir reçu un télégramme de scénario, l'appareil évalue l'adresse de scénario envoyée et commande les canaux vers les valeurs de scénario enregistrées.

Si un déplacement de référence est requis avant le déplacement de l'entraînement vers la position de scénario, le déplacement de référence est exécuté en premier et l'entraînement se déplace ensuite vers la position de scénario demandée. [Calibrage --> 96](#)

Si l'« *objet scénario* » reçoit un télégramme de scénario avec le bit d'apprentissage « 1 », alors pour tous les scénarios affectés à l'adresse de scénario reçue, la position de hauteur actuelle et, en cas d'entraînements de stores, la position actuelle des lamelles sont enregistrées comme nouvelle valeur de scénario.

Remarque : Si une adresse de scénario dans un canal est attribuée à plusieurs scénarios (paramétrage incorrect), seul le dernier scénario trouvé avec cette adresse de scénario est appelé ou enregistré. Vous pouvez éviter cela en attribuant différentes adresses de scénario au sein d'un canal.

Format de télégramme

Les télégrammes pour la fonction de scénario ont le format de données : L X D D D D D D

L = bit d'apprentissage

X = non utilisé

DDDDDD = adresse de scénario appelée

Si le bit d'apprentissage d'un télégramme a la valeur « 0 », les états de relais enregistrés pour l'adresse de scénario sont appelés et réglés.

Si le bit d'apprentissage reçoit la valeur « 1 », les états de sortie actuels sont enregistrés comme nouvelles valeurs de scénario pour l'adresse de scénario reçue.

Prenez l'adresse de scénario (0-63) et ajoutez 128 pour obtenir la valeur d'apprentissage du scénario.

Exemples :

| Valeur de télégramme | Binaire | Hexadécimal | Adresse de scénario |
|----------------------|-----------|-------------|--------------------------------------|
| 0 | 0000 0000 | 00 | Appel adresse de scénario 0 |
| 1 | 0000 0001 | 01 | Appel adresse de scénario 1 |
| 29 | 0001 1101 | 1D | Appel adresse de scénario 29 |
| 57 | 0011 1001 | 39 | Appel adresse de scénario 57 |
| 63 | 0011 1111 | 3F | Appel adresse de scénario 63 |
| 128 (0+128) | 1000 0000 | 80 | Apprentissage adresse de scénario 0 |
| 129 (1+128) | 1000 0001 | 81 | Apprentissage adresse de scénario 1 |
| 157 (29+128) | 1001 1101 | 9D | Apprentissage adresse de scénario 29 |
| 185 (57+128) | 1011 1001 | B9 | Apprentissage adresse de scénario 57 |
| 191 (63+128) | 1011 1111 | BF | Apprentissage adresse de scénario 63 |

Remplacement des valeurs de scénario pendant le téléchargement



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages scénario | |
| | Remplacer les valeurs de scénario dans l'actionneur pendant le téléchargement | Désactivé Libéré |

Si vous avez activé le paramètre « *Remplacer les valeurs de scénario dans l'actionneur pendant le téléchargement* », les valeurs de scénario enregistrées dans l'appareil seront remplacées par vos valeurs pré-réglées lors du téléchargement. Si vous ne souhaitez pas remplacer les valeurs dans l'appareil lors du téléchargement, vous devez désactiver le paramètre. Dans ce cas, les valeurs de scénario paramétrées sont seulement inscrites dans la mémoire de l'appareil pendant le premier téléchargement. Si un téléchargement d'application est ensuite réalisé, les valeurs de scénario dans la mémoire de l'appareil sont conservées.

Priorité

La fonction scénario a la même priorité que la fonction stores/volets roulants normale avec commande des 4 objets de groupe : « *Déplacement en mode manuel* » et « *Arrêt/passe en mode manuel* » (pour volets roulants : « *Arrêt mode manuel* ») Pour le positionnement : « *Position hauteur en mode manuel* » et « *Position lamelle manuelle* » (pour stores uniquement).

Cela devrait être pris en considération pour la priorité des fonctions de niveau supérieur.

7.7 Fonction centrale pour stores

Activation de la fonction centrale pour chaque entraînement

La fonction centrale est activée ou désactivée ici pour chaque entraînement.



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|-------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages express pour stores/volets roulants | |
| | Fonction centrale | Libéré Désactivé |

Les réglages généraux et les explications de la fonction centrale figurent au chapitre *Réglages généraux*. ([Réglages généraux --> 16](#))

À l'aide de la fonction centrale, vous pouvez simultanément ouvrir ou fermer plusieurs canaux de store avec un télégramme via l'objet *Central - Monter/descendre le store*.

Objets de groupe

Objets de groupe de la fonction centrale

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|-----------------------------------|----------|--------------|---------------------------|
| 2 | Central | Monter/descendre le volet roulant | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/fermeture |
| 3 | Central | Monter/descendre le store | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/fermeture |

7.8 Réponse d'état



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|-----------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages express pour stores/volets roulants | |
| | État hauteur | Libéré |
| | | Désactivé |
| | État lamelle (pour stores uniquement) | Libéré |
| | | Désactivé |
| | État déplacement | Libéré |
| | Désactivé | |

Chaque canal de store peut fournir des réponses d'état différentes, selon la façon dont il est activé. Les objets de groupe suivants sont disponibles et peuvent être désactivés :

Objets de groupe

Objets de groupe de réponse d'état du store

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|----------------------------------|----------|--------------|-------------------------------|
| 46 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état hauteur | 1 octet | Envoi | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 47 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état lamelle (store) | 1 octet | Envoi | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 51 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état déplacement | 1 bit | Envoi | 1.010 Marche/arrêt |
| 52 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état dernière direction | 1 bit | Envoi | 1.008 Ouverture/FERMETURE |

État hauteur

La position actuelle de l'entraînement est indiquée sous la forme d'une valeur comprise entre 0 et 100 %. L'objet d'état correspondant « *Retour d'état hauteur* » envoie la valeur sur le bus si l'entraînement a atteint une position fixée après un déplacement.

État lamelle (pour stores uniquement)

L'angle de rotation actuel des lamelles de stores est indiqué sous la forme d'une valeur comprise entre 0 et 100 %. L'objet d'état correspondant « *Retour d'état lamelle* » envoie la valeur sur le bus si l'entraînement/la lamelle a atteint une position fixée après un déplacement.

État déplacement

L'objet d'état « *Retour d'état déplacement* » envoie l'état de déplacement de l'entraînement. Cette information est envoyée directement.

- Envoie un « 1 » au démarrage du déplacement/de l'entraînement
- Envoie un « 0 » à l'arrêt du déplacement/de l'entraînement

L'objet d'état « *Retour d'état dernière direction* » envoie la valeur du dernier sens de déplacement de l'entraînement.

- Envoie un « 1 » si l'entraînement a été déplacé vers le bas ou si la lamelle a été fermée d'une étape.
- Envoie un « 0 » si l'entraînement a été déplacé vers le haut ou si la lamelle a été ouverte d'une étape.

État automatique

Une fois la fonction « *État verrouillage auto* » activée, un nouvel objet de groupe est disponible pour le canal.

Objets de groupe

Objets de groupe de réponse d'état du mode automatique

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|--------------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 48 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état mode automatique | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |

L'objet retour d'état envoie un « 1 » si le verrouillage automatique est actif.

L'objet retour d'état envoie un « 0 » si le verrouillage automatique est inactif.

7.9 Activation des réglages étendus pour stores



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store

Réglages express pour stores

Réglages étendus pour stores **Non**
Oui

Afin d'activer les réglages étendus pour stores, vous devez les libérer ici.

7.10 Activation des réglages étendus pour volets roulants



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Volet roulant

Réglages express pour volets roulants

Réglages étendus pour volets roulants **Non**
Oui

Afin d'activer les réglages étendus pour volets roulants, vous devez les libérer ici.

8 Réglages étendus pour stores/volets roulants

Dans l'onglet *Réglages étendus pour stores*, vous pouvez définir des réglages supplémentaires et activer ou désactiver d'autres fonctions.

Dans l'onglet *Réglages express pour stores*, activez les *Réglages étendus pour stores*.



| | |
|-------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages express pour stores/volets roulants |
| | Réglages étendus pour stores/volets roulants Non |
| | Oui |
| -Durée de déplacement étendue | Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut |
| | Temporisation démarrage |
| | Durée de démarrage supplémentaire |
| -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Fonction de priorité |
| | Fonction logique |
| -Réglages sécurité et alarme | Fonction de sécurité |
| | Fonction alarme |
| | Comportement en cas d'échec et de téléchargement |

8.1 Durée de déplacement étendue

Pour les entraînements et stores spéciaux, vous pouvez régler les durées de déplacement à l'aide de paramètres supplémentaires.



| | |
|-------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Durée de déplacement étendue |
| -Durée de déplacement étendue | Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |
| | Temporisation démarrage (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |
| | Temporisation décélération (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |
| | Temps de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle vers le bas (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |
| | Temps de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle vers le haut (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |

Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut

Si le store utilisé a une durée d'inactivité en position fermée inférieure entre la traction sur la sangle principale et le premier déplacement vers le haut, vous pouvez compenser ce retard de cette manière.

En cas d'utilisation d'un volet roulant, la durée d'inactivité peut également intervenir pour compenser l'ouverture du volet roulant.

Exemple :

Une valeur = 10 indique une durée d'inactivité de $10 \times 10 \text{ ms} = 100 \text{ ms}$.



| | |
|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Durée de déplacement étendue |
| -Durée de déplacement étendue | Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |

Temporisation démarrage

Certains moteurs ne fournissent pas la pleine puissance directement lors de la mise sous tension, mais seulement après quelques millisecondes. Vous pouvez utiliser le réglage de durée de la temporisation de démarrage pour compenser cela.

Une valeur = 10 indique une temporisation de démarrage de $2 \times 10 \text{ ms} = 20 \text{ ms}$.



| | |
|-------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Durée de déplacement étendue |
| -Durée de déplacement étendue | Temporisation démarrage (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |

Temporisation décélération

Certains moteurs continuent de fonctionner pendant plusieurs millisecondes après leur mise hors tension. Cela peut également être dû à des stores/volets roulants de grande taille et lourds. Si vous remarquez ce comportement, vous pouvez le compenser à l'aide du réglage de la temporisation de décélération.

Une valeur = 6 donne une temporisation de décélération de $6 \times 10 \text{ ms} = 60 \text{ ms}$.

De cette façon, le moteur sera éteint 60 ms plus tôt.



| | |
|-------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Durée de déplacement étendue |
| -Durée de déplacement étendue | Temporisation décélération (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |

Durée de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle (pour stores uniquement)

Certains types de stores nécessitent une durée de démarrage supplémentaire avant la première réaction des lamelles lors de l'ouverture des lamelles en raison du serrage et du relâchement des sangles de lamelles. Cela dépend de la position actuelle des lamelles. Les paramètres suivants peuvent être utilisés afin de régler une durée de démarrage supplémentaire pour les positions de lamelles supérieure et inférieure.



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------|---|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Durée de déplacement étendue | |
| -Durée de déplacement étendue | Temps de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle vers le bas (0 à 255, unité = 10 ms) | 0 |
| | Temps de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle vers le haut (0 à 255, unité = 10 ms) | 0 |

À l'aide de ces paramètres pour la *Durée de démarrage supplémentaire à l'ouverture de lamelle vers le bas*, réglez la temporisation de démarrage pour un déplacement vers le haut jusqu'à ce que la lamelle tourne lorsque les lamelles sont en position ouverte (0 %) (le déplacement précédent des stores était un déplacement vers le haut) :

Durée de démarrage supplémentaire à l'ouverture de lamelle vers le haut : la temporisation de démarrage jusqu'à la rotation de la lamelle que vous définissez ici est toujours prise en considération lors de l'ouverture du store si la lamelle est en position fermée (100 %) (le déplacement précédent du store était un déplacement vers le bas) :

8.2 Réglages auto, verrouillage et calibrage

Mode automatique

Outre la commande manuelle des entraînements des stores/volets roulants (via les objets de groupe pour les options de fonctionnement manuel), l'application logicielle vous fournit également un autre ensemble d'objets de groupe pour la commande automatique.

La commande automatique peut être exécutée par d'autres appareils de bus, par exemple des détecteurs de présence ou des régulateurs d'éclairage, ou par un système de contrôle de bâtiment. Une fois que vous avez activé la commande automatique pour un canal, vous pouvez initialement positionner l'entraînement connecté avec la même priorité à l'aide d'une commande manuelle ou automatique. L'entraînement réagit de la même façon à la réception de télégrammes de commande de l'un des deux types de commande.



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------|-----------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages auto, verrouillage et calibrage | |
| -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Mode automatique | |
| | Mode automatique | Désactivé |
| | | Libéré |

Pour utiliser le mode automatique, vous devez d'abord activer la fonction dans l'ETS. Une fois le mode automatique activé, de nouveaux objets de groupe sont disponibles pour le canal.

Objets de groupe

Objets de groupe du mode automatique « Store »

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|-----------------------------------------------|----------|--------------|-------------------------------|
| 36 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Déplacement en mode auto | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/FERMETURE |
| 37 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt/passe en mode automatique (store) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 37 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt en mode automatique (volet roulant) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 38 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position hauteur en mode automatique | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 39 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position de lames en mode automatique (store) | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |

Les objets de groupe pour le fonctionnement manuel et le mode automatique ont la même priorité. L'entraînement exécute toujours la commande reçue en dernier sur l'un des objets.

À l'aide de paramètres et d'objets, vous pouvez modifier le fonctionnement des deux options de commande. Vous avez également la possibilité de définir l'influence réciproque de la commande manuelle et de la commande automatique.

Activation/désactivation du mode automatique

Si le fonctionnement avec des priorités égales pour le fonctionnement manuel et le mode automatique ne convient pas toujours à votre application, vous pouvez si nécessaire désactiver et réactiver le mode automatique à l'aide d'un objet supplémentaire :



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant
-Réglages auto, verrouillage et calibrage

Réglages auto, verrouillage et calibrage

Mode automatique

Verrouillage mode automatique

Désactivé



Libéré

Verrouillage auto.

Avec valeur objet « 1 »

Avec valeur objet « 0 »

État verrouillage auto

Désactivé

Libéré

Comportement désactivation du verrouillage automatique via l'objet

Aucune réaction

Accepter la position automatique actuelle

Une fois que la fonction « *Verrouillage mode automatique* » et « *État verrouillage auto* » a été activée, de nouveaux objets de groupe sont disponibles pour le canal.

L'objet retour d'état envoie un « 1 » si le verrouillage automatique est actif.

L'objet retour d'état envoie un « 0 » si le verrouillage automatique est inactif.

Objets de groupe

Objets de groupe du mode automatique « Verrouillage »

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|--------------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 40 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage mode automatique | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 48 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état mode automatique | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |

Selon le réglage, le verrouillage automatique est activé ou désactivé lors de la réception d'une nouvelle valeur de télégramme :

- « *Verrouillage auto.* » = « *avec valeur objet 0* »
Si « *Verrouillage auto.* » = « 0 » : le verrouillage auto. est actif.
Si « *Verrouillage auto.* » = « 1 » : le verrouillage auto. est inactif.
- « *Verrouillage auto.* » = « *avec valeur objet 1* »
Si « *Verrouillage auto.* » = « 0 » : le verrouillage auto. est inactif.
Si « *Verrouillage auto.* » = « 1 » : le verrouillage auto. est actif.


En outre, vous pouvez régler le comportement de l'entraînement à la fin du verrouillage automatique.

Vous pouvez aussi définir séparément la réponse de la commande automatique à la réception d'un télégramme de commande manuelle.

Définition de la dépendance entre le fonctionnement automatique et la commande manuelle

Vous pouvez utiliser le paramètre suivant pour définir la réaction du fonctionnement automatique lors de la réception d'un télégramme de commande à partir des options de fonctionnement manuel (*Déplacement en mode manuel, Arrêt/passe en mode manuel, Position hauteur en mode manuel, Position lamelle manuelle et Appel de scénarios*) :



| | | |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | <p>Réglages auto, verrouillage et calibrage</p> <p>Mode automatique</p> <p>Réaction en mode automatique à la réception d'une valeur d'objet manuelle</p> <p> Temps de désactivation mode automatique</p> | <p>Le mode automatique reste activé</p> <p>Le mode automatique est temporairement désactivé</p> <p>1 min (1 min-24 h)</p> |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

La désactivation permanente du fonctionnement automatique ne peut être annulée que par un télégramme mettant fin au verrouillage automatique via l'objet verrouillage automatique. L'action que vous avez réglée dans le paramètre « Comportement désactivation du verrouillage automatique via l'objet » sera exécutée.

Une fois la désactivation temporaire terminée, l'entraînement reste dans sa position actuelle jusqu'au télégramme de commande suivant.

Fonction verrouillage

À l'aide de la fonction verrouillage, vous pouvez déplacer un store/volet roulant vers la position de verrouillage souhaitée. L'état du canal de sortie ne peut pas être modifié par d'autres commandes de contrôle tant que le verrouillage est actif. Seule une fonction de niveau supérieur avec une priorité supérieure peut toujours être utilisée pour déplacer l'entraînement vers une position différente. Vous pouvez activer la fonction verrouillage individuellement pour chaque canal de sortie.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant
-Réglages auto, verrouillage et calibrage



Fonction verrouillage

| | |
|--------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Fonction verrouillage | Désactivé Libéré |
| Verrouillage | Avec valeur objet « 1 » Avec valeur objet « 0 » |
| État signal de verrouillage | Désactivé Libéré |
| Comportement début du verrouillage | Aucune réaction Haut Bas Approcher position |
| Position hauteur au début verrouillage en % | 0 (0-100) |
| Position lamelle au début verrouillage en % | 0 (0-100) |
| Comportement fin du verrouillage | Aucune réaction Haut Bas Approcher position comme avant le verrouillage Accepter la position automatique actuelle |
| Comportement après téléchargement | Désactivé Libéré Comme avant le téléchargement |
| Comportement après rétablissement de la tension du bus | Désactivé Libéré Comme avant la coupure de tension du bus |

Une fois que la « *Fonction verrouillage* » et l' « *État signal de verrouillage* » ont été activés, de nouveaux objets de groupe sont disponibles pour le canal. Vous pouvez activer et désactiver un verrouillage de canal à l'aide de l'objet verrouillage.

Objets de groupe

Objets de groupe de fonction verrouillage

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|-------------------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 41 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 49 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état verrouillage commande | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |

Si l'objet verrouillage reçoit un télégramme avec la valeur d'objet que vous avez réglée pour le paramètre *Verrouillage*, toutes les autres fonctions pour le canal sont désactivées. Vous pouvez définir la réaction à l'aide du paramètre *Comportement début du verrouillage*.

Si l'objet verrouillage reçoit un télégramme dont la valeur d'objet est opposée à celle pour l'activation, le verrouillage est annulé et l'entraînement adopte l'état que vous avez défini dans le paramètre *Comportement fin du verrouillage*.

L'objet *Retour d'état verrouillage commande* envoie un « 1 » si le verrouillage est actif.

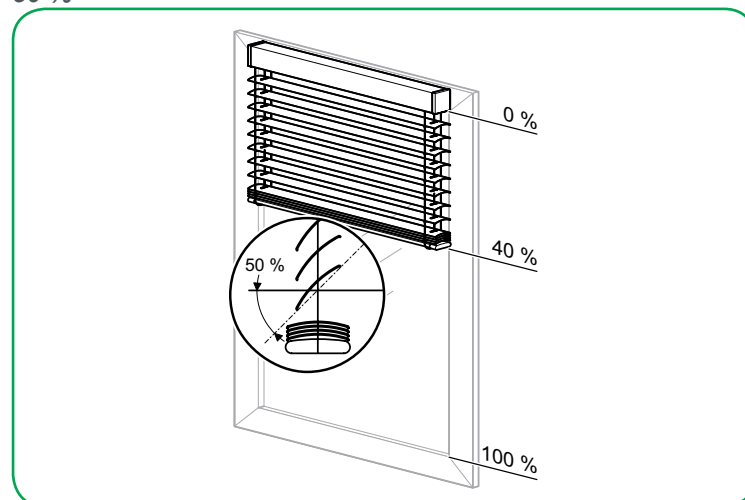
L'objet *Retour d'état verrouillage commande* envoie un « 0 » si le verrouillage est inactif.

Comportement de l'entraînement au début du verrouillage

Réglez le comportement de l'entraînement lorsque la fonction verrouillage devient active :

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position* : l'entraînement se déplace vers la position définie pour la hauteur et les lamelles (pour stores uniquement).

Comportement début du verrouillage = approcher position ; position de hauteur au début du verrouillage = 40 % ; position des lamelles au début du verrouillage = 50 %



Une fois que l'entraînement a exécuté l'action souhaitée, il reste dans cette position et ne peut pas être actionné tant que la fonction verrouillage est active. Ce n'est que lorsqu'une fonction de priorité supérieure devient active que la réaction définie ici sera exécutée.

La fonction verrouillage commute toujours sans temporisation. Pendant le verrouillage, le télégramme reçu le plus récemment est enregistré et les durées de temporisation et d'éclairage d'escalier continuent.

Comportement fin du verrouillage

Si la fonction verrouillage a été à nouveau désactivée par une nouvelle valeur d'objet, vous pouvez refaire fonctionner l'entraînement normalement. Si l'entraînement doit exécuter une action automatique après la fin de la fonction verrouillage, vous pouvez la définir à l'aide de ce paramètre :

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position comme avant le verrouillage* : l'entraînement revient à la position qu'il avait avant le verrouillage.
- *Accepter la position automatique actuelle* : ce réglage n'est utile que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace vers la dernière position automatique demandée.

Comportement du verrouillage après téléchargement

Après un téléchargement, la fonction verrouillage est également réglée comme dans le cas d'un rétablissement de la tension du bus. Le paramètre « Comportement après téléchargement » détermine quel état est réglé.

Si le paramètre « Comportement après téléchargement » est réglé sur « Comme avant le téléchargement », la fonction verrouillage est activée conformément au réglage précédent et le relais est commuté en conséquence.

Comportement du verrouillage après rétablissement de la tension du bus

- **Désactivé**
La fonction verrouillage n'est pas activée après un rétablissement de la tension du bus, indépendamment de son état avant la coupure de tension du bus.
- **Libéré**
Après un rétablissement de la tension du bus, la fonction verrouillage devient active et la sortie est commutée à l'état que vous avez défini via le paramètre *Comportement début du verrouillage*. Si vous avez réglé la valeur « Aucune réaction » ici, la sortie est verrouillée dans son état actuel.
- **Comme avant la coupure de tension du bus**
La fonction verrouillage revient à l'état actif avant la coupure de tension du bus. Si la fonction verrouillage était active, la sortie est commandée par ses réglages dans le paramètre *Comportement début du verrouillage*.

Limites zone de déplacement

Pour certaines applications, par exemple dans le cas de fenêtres basculantes ouvertes ou de jardinières pour les fleurs en été, il peut être utile ou nécessaire de limiter temporairement ou définitivement la zone de déplacement possible.

REMARQUE

Les stores/volets roulants peuvent être endommagés.

- Les stores/volets roulants peuvent se déplacer en dehors des limites de la zone de déplacement et dans toutes les fenêtres ouvertes. Pour cette raison, prenez en considération l'endroit où le déplacement de référence doit être réalisé ([Calibrage --> 96](#)).
- Après un téléchargement ou un rétablissement de la tension du bus, un déplacement de référence est réalisé après l'initialisation, même si la fonction « Déplacement de référence général » est désactivée. Les stores/volets roulants peuvent se déplacer en dehors des limites de la zone de déplacement et dans toutes les fenêtres ouvertes. ([Calibrage --> 96](#))
- Après un téléchargement ou un rétablissement de la tension du bus, la limitation de la zone de déplacement peut être désactivée parce qu'aucun télégramme d'activation n'a été reçu.
- Pour cette raison, prenez en considération l'endroit où le déplacement de référence doit être réalisé : le déplacement de référence après l'initialisation est généralement réalisé vers la position finale supérieure. Un déplacement de référence vers la position finale inférieure n'est réalisé que si le paramètre « Position de référence » est réglé sur « en bas ».
- Les fonctions ayant une priorité supérieure, telles que la fonction de sécurité ou la fonction alarme, peuvent également commander des stores/volets roulants en dehors de la limitation de la zone de déplacement.

Si la limitation de la zone de déplacement est active, le fonctionnement manuel, les fonctions automatiques ou les appels de scénario peuvent seulement déplacer l'entraînement dans la limite définie. La limitation s'applique également aux commandes de déplacement des fonctions de priorité inférieure. Seule une fonction de niveau supérieur avec une priorité supérieure peut toujours être utilisée pour déplacer l'entraînement vers une position différente en dehors de la limite. Cela doit être pris en considération si la zone de déplacement doit être limitée en raison d'un obstacle. Les obstacles doivent être évités pendant le fonctionnement.

Vous pouvez activer les limites de la zone de déplacement individuellement pour chaque canal de sortie (libéré).



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Limites zone de déplacement | |
| | Limites zone de déplacement | Désactivé Libéré |
| | Zone déplacement limite | Immédiatement après le rétablissement tension bus Avec valeur objet « 1 » Avec valeur objet « 0 » |
| | Retour d'état limitation de zone | Désactivé Libéré |

Une fois la fonction « *Limites zone de déplacement* » activée, le paramètre « *Zone déplacement limite* » apparaît. Vous pouvez définir ici quand et comment la fonction est activée pour le canal.

- *Immédiatement après le rétablissement tension bus* : la fonction devient active immédiatement après le rétablissement de la tension du bus ou après un télé-chargement. L'entraînement ne peut se déplacer qu'entre les limites. Seule une fonction de priorité supérieure peut déplacer l'entraînement vers une position en dehors de la limite.
- *Avec valeur objet « 1 »* : la valeur d'objet « 1 » active la limite. Si la valeur d'objet « 0 » est reçue, toute la zone de déplacement est réactivée.
- *Avec valeur objet « 0 »* : la valeur d'objet « 0 » active la limite. Un télégramme avec la valeur d'objet « 1 » désactive la limite.

Dans le cas d'une activation par une valeur d'objet, un objet de groupe supplémentaire « Activer les limites de zone de déplacement », qui peut être utilisé pour activer et désactiver la limite, apparaît pour ce canal.

Objets de groupe de la fonction « Limites zone de déplacement »

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|----------------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 44 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Activer limites de déplacement | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 50 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état limitation de zone | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |

En outre, un objet retour d'état, qui envoie au bus l'état de la fonction de limites de zone de déplacement, peut être activé.

La valeur de l'objet retour d'état reçoit la valeur d'objet « 1 » dès que la limitation de la zone de déplacement devient active et que l'entraînement atteint la limite spécifiée.

- Si l'entraînement se trouve déjà dans la limite spécifiée lorsque la limitation de la zone de déplacement est activée, l'objet retour d'état envoie immédiatement la valeur d'objet « 1 ».
- Si la zone de déplacement est laissée ou si la limite est annulée en raison d'une fonction de priorité supérieure, la valeur d'objet passe à « 0 ».

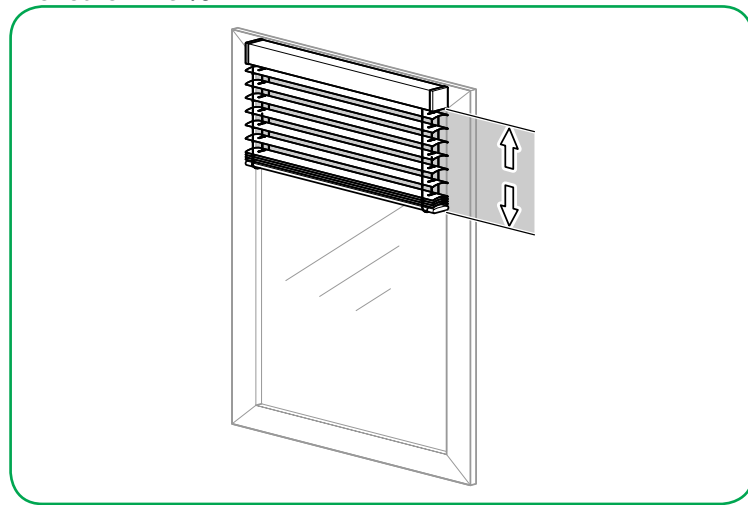
Vous pouvez régler les limites de la zone de déplacement à l'aide d'autres paramètres :



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------|-------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Limites zone de déplacement | |
| | Position déplacement limite | Zone limite en position supérieure |
| | | Zone limite en position inférieure |

Si la limitation est active, l'entraînement se déplacera uniquement entre les limites. La limitation s'applique à toutes les commandes de déplacement à partir du fonctionnement manuel, aux fonctions automatiques, aux scénarios et aux commandes de déplacement à partir des fonctions de priorité inférieure. Il est possible de limiter la position supérieure ou la position inférieure.

Zone limite en position inférieure avec limite supérieure = 0 % (fixe) et limite inférieure = 25 %



Si la limitation est active, l'entraînement se déplacera uniquement entre les limites. Si l'entraînement est en dehors des limites lorsque la limitation de la zone de déplacement est activée, il est automatiquement déplacé vers la limite la plus proche et s'y arrête.

Si un entraînement atteint ses limites de zone de déplacement, cela peut être signalé au bus via un objet retour d'état. Les fonctions qui en dépendent, par exemple l'ouverture d'une fenêtre, peuvent maintenant être exécutées.



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------|-------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Limites zone de déplacement | |
| | Position déplacement limite | Zone limite en position inférieure |
| | Valeur limite supérieure en % (fixe) | 0 |
| | Valeur limite inférieure en % | 100 (0-100) |
| | Position déplacement limite | Zone limite en position supérieure |
| | Valeur limite supérieure en % | 100 (0-100) |
| | Limite inférieure en % (fixe) | 0 |

La fonction de limitation de la zone de déplacement est souvent sélectionnée en été lorsque le rayonnement solaire est fort, afin d'éviter l'échauffement des pièces ou l'éblouissement des personnes. L'entraînement ne peut plus être déplacé manuellement jusqu'en haut, mais en cas de tempête, l'alarme météorologique déplacera le store vers la position de sécurité.

Comportement de l'entraînement après la fin de la restriction de déplacement

Si la limitation de la zone de déplacement est déterminée par des valeurs d'objet et qu'une nouvelle valeur d'objet annule une limitation active, vous pouvez refaire fonctionner l'entraînement normalement. Si l'entraînement doit exécuter une action automatique dans ce cas, vous pouvez la définir à l'aide du paramètre suivant :



| | | |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Limites zone de déplacement | |
| | Comportement fin de la restriction de déplacement | Aucune réaction Haut Bas Approcher position comme avant restriction déplacement Accepter la position automatique actuelle |

Valeurs à régler :

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position comme avant restriction déplacement* : l'entraînement revient à la position qu'il avait avant la restriction de déplacement.
- *Accepter la position automatique actuelle* : ce réglage n'est utile que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace vers la dernière position automatique demandée.

Calibrage

La fonction de calibrage est activée de manière centrale dans l'onglet *Réglages généraux pour volets roulants et stores* à l'aide du paramètre *Calibrage*. [Calibration --> 32](#)

Si la fonction a été activée globalement, l'objet de groupe suivant est disponible pour tous les canaux, et chaque canal peut utiliser la fonction de calibrage :

Objet de groupe pour calibrage

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|--------------------|
| 17 | Central | Calibrage | 1 bit | Reçu | 1.010 Marche/arrêt |

L'appareil calcule la position actuelle d'un entraînement à partir des durées d'exécution que vous avez définies pour l'entraînement et des commandes de contrôle qu'il exécute. Ce calcul doit être effectué car il n'y a pas de retour d'état de l'entraînement en ce qui concerne sa position. Même si vous avez réglé les durées d'exécution avec une grande précision, la position de hauteur calculée en interne s'écartera légèrement de la position de hauteur réelle après un certain nombre de déplacements. Cela est dû aux tolérances mécaniques et aux conditions météorologiques (fluctuations de température, gel, pluie, etc.).

Le canal de store peut réinitialiser ces écarts au moyen de courses de référence. À cet effet, il déplace l'entraînement en position finale supérieure ou inférieure. Après l'exécution de la course de référence, le calcul interne de la position recommence à partir d'une valeur fixée. Tous les écarts apparus entre-temps sont ainsi éliminés.

Remarque : La fonction de calibrage est particulièrement importante si vous travaillez beaucoup avec des commandes de position et si une précision de positionnement élevée est requise. Si le store est commandé exclusivement à l'aide des fonctions de base et que les commandes de position n'ont pas d'importance, vous n'avez pas besoin de cette fonction.

Principe de fonctionnement

Un déplacement de référence peut être déclenché par un télégramme sur l'objet calibrage central ou après un certain nombre de déplacements. Une fois qu'un déplacement de référence a été déclenché, l'entraînement se déplace vers la position de référence souhaitée (position finale). Si vous avez réglé les deux positions finales comme positions de référence, l'entraînement se déplacera vers la position finale la plus proche, en fonction de sa position actuelle. Afin d'assurer que l'entraînement atteint de façon fiable la position finale souhaitée, l'actionneur ajoute une compensation de durée d'exécution de 5 % de la durée d'exécution totale à la durée de course calculée pour chaque déplacement de référence.

Remarque : Si une alarme météorologique ou une autre fonction de niveau supérieur est activée pendant une fonction de calibrage, la fonction de calibrage est annulée et la fonction de niveau supérieur est exécutée.

Par canal :



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|-----------|-----------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Calibrage | |
| -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Calibrage | Désactivé |
| | | Libéré |

Déclenchement du calibrage



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------|-------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Calibrage | |
| | Déclenchement du calibrage | Nombre de déplacements |
| | | Valeur « 1 » pour l'objet de calibrage |
| | | Nombre de déplacements ou d'objets de calibrage |
| | Temporisation calibrage par objet (0 à 255, unité = 1 s) | 0 |
| | Nombre de déplacements jusqu'au calibrage | 7 (1-20) |

Déclenchement d'un déplacement de référence après un certain nombre de déplacements

Le canal additionne le nombre total de déplacements, indépendamment de la commande de contrôle qui a déclenché les déplacements. Une fois que le nombre de déplacements défini a été atteint, l'entraînement exécute d'abord un déplacement de référence avant la commande de positionnement suivante. Il se déplace ensuite vers la position demandée. Après le déplacement de référence, le compteur de déplacement est réinitialisé.

Déclenchement d'un déplacement de référence via un objet de groupe

Si l'objet « *Calibrage* » reçoit la valeur « 1 », un déplacement de référence est démarré pour tous les canaux affectés. Afin de ne pas surcharger l'alimentation électrique du système de stores, vous pouvez sélectionner une « *Temporisation de calibrage* » pour chaque canal. Si une nouvelle valeur « 1 » est reçue sur l'objet pendant cette durée de temporisation, la durée de temporisation est redémarrée. La valeur d'objet « 0 » n'a aucune signification.

Déclenchement d'un déplacement de référence après un certain nombre de déplacements ou via un objet de groupe

Il est également possible de sélectionner une opération logique à partir du nombre de déplacements ou du télégramme de calibrage.

Position de référence

Une fois qu'un déplacement de référence a été déclenché, l'entraînement se déplace vers la position de référence paramétrable souhaitée (position finale). Si vous avez réglé les deux positions finales comme positions de référence, l'entraînement se déplacera vers la position finale la plus proche, en fonction de sa position actuelle.



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------|-------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Calibrage | |
| | Position de référence | en haut |
| | | en bas |
| | | en haut et en bas |

Calibrage automatique

Chaque fois que l'entraînement se déplace vers la position finale définie en raison d'une commande de positionnement, la fonction de calibrage est exécutée. Cela signifie qu'une compensation de durée d'exécution de 5 % de la durée d'exécution totale est ajoutée à la durée de course calculée requise par l'entraînement pour assurer que l'entraînement atteigne de façon fiable la position finale souhaitée. Une fois la position finale atteinte, le compteur de déplacement est également réinitialisé.



| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Calibrage | |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------|------------------------------------------------|
| | Calibrage automatique | en haut en bas en haut et en bas |
| | | |

Position après calibrage par objet

La position de hauteur après le déplacement de référence peut être définie à l'aide du paramètre « *Position après calibrage par objet* ». Si un déplacement doit être réalisé vers une « *nouvelle position* », réglez la hauteur et, dans le cas de stores, également l'angle d'ouverture des lamelles dans la zone de déplacement de 0 % à 100 %.

Si le canal reçoit une commande de positionnement absolu pendant le déplacement de référence, il règle la position souhaitée après le déplacement de référence. Dans ce cas, les réglages du paramètre « Position après déplacement de référence par objet » n'ont aucun effet. Toutes les autres commandes de contrôle interrompent la fonction de calibrage. L'entraînement réagit aux commandes de contrôle reçues.



| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Calibrage | |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | Position après calibrage par objet | Position avant déplacement de référence rester sur la position de référence nouvelle position |
| | ↻ Position hauteur après calibrage en % | 0 (0-100) |
| Position lamelle après % de calibrage | 0 (0-100) | |

Déplacement de référence après initialisation

Le déplacement de référence après un téléchargement ou un rétablissement de la tension du bus permet d'obtenir une position de démarrage exacte pour d'autres déplacements de positionnement.

Remarque : Le déplacement de référence après l'initialisation est toujours réalisé, même si la fonction « Déplacement de référence général » est désactivée.

Le déplacement de référence est déclenché par une commande de positionnement absolu. Cela comprend par exemple la réception d'une valeur sur les objets « Position hauteur en mode manuel » ou « Position hauteur en mode automatique », l'appel de scénarios, ou le déplacement vers une position absolue en cas d'alarme météorologique, d'alarme ou de verrouillage. Si, après l'initialisation, l'objet « *Déplacer l'objet en mode manuel* » reçoit une valeur qui déplace le store/volet roulant vers la position finale supérieure, l'actionneur évalue automatiquement ce déplacement comme un déplacement de référence.

Le déplacement de référence après l'initialisation est généralement réalisé vers la position finale supérieure. Si vous avez activé l'envoi des messages d'état « Retour d'état hauteur » et/ou « Retour d'état lamelle », l'état actuel est automatiquement envoyé.

Déplacement de référence avec limitation de la zone de déplacement :

REMARQUE

Les stores/volets roulants peuvent être endommagés.

- Les stores/volets roulants peuvent se déplacer en dehors des limites de la zone de déplacement et dans toutes les fenêtres ouvertes. Pour cette raison, prenez en considération l'endroit où le déplacement de référence doit être réalisé.
- Après un téléchargement ou un rétablissement de la tension du bus, un déplacement de référence est réalisé après l'initialisation, même si la fonction « Déplacement de référence général » est désactivée. Les stores/volets roulants peuvent se déplacer en dehors des limites de la zone de déplacement et dans toutes les fenêtres ouvertes.
- Pour cette raison, prenez en considération l'endroit où le déplacement de référence doit être réalisé : le déplacement de référence après l'initialisation est généralement réalisé vers la position finale supérieure. Un déplacement de référence vers la position finale inférieure n'est réalisé que si le paramètre « Position de référence » est réglé sur « en bas ».

[Limites zone de déplacement --> 92](#)

8.3 Réglages sécurité et alarme

Fonction de sécurité pour stores

La fonction de sécurité globale est activée dans l'onglet *Réglages étendus* avec le paramètre *Sécurité de l'appareil*, et les réglages généraux sont paramétrés ici. [Sécurité de l'appareil --> 22](#)

L'effet de la fonction de sécurité peut être paramétré ici pour chaque canal. Vous pouvez activer la fonction de sécurité individuellement pour chaque entraînement.



| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------|------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages sécurité et alarme | Fonction de sécurité | |
| | Fonction de sécurité | Désactivé |
| | | Libéré |
| | Comportement début de la sécurité | Aucune réaction |
| | | Haut |
| | | Bas |
| | | Approcher position |
| | Position hauteur au début sécurité en % | 0 (0-100) |
| | Position lamelle au début sécurité en % | 0 (0-100) |
| | Comportement fin de la sécurité | Aucune réaction |
| | Haut | |
| | Bas | |
| | Approcher position comme avant la sécurité | |
| | Accepter la position automatique actuelle | |
| Comportement dépassement du cycle | Aucune réaction | |
| | Haut | |
| | Bas | |
| | Approcher position | |
| Position de hauteur au-delà de la durée de cycle en % | 0 (0-100) | |
| Position de lamelle au-delà de la durée de cycle en % | 0 (0-100) | |

Après l'activation globale de la sécurité de l'appareil, l'objet de groupe apparaît.

Objets de groupe

Objet de groupe pour sécurité centrale

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 23 | Central | Sécurité | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

La *fonction* de sécurité est activée si l'objet de sécurité reçoit un télégramme avec la valeur d'objet que vous avez définie à l'aide du paramètre *Sécurité de l'appareil* ([Sécurité de l'appareil --> 22](#)). Vous pouvez définir la réaction à l'aide du paramètre *Comportement début de la sécurité*.

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position* : l'entraînement se déplace vers la position définie pour la hauteur et les lamelles (pour stores uniquement).

Si l'*objet de sécurité* reçoit un télégramme dont la valeur d'objet est opposée à celle pour l'activation, la fonction de sécurité est annulée et le relais de sortie adopte l'état que vous avez défini dans le paramètre *Comportement fin de la sécurité*.

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position comme avant la sécurité* : l'entraînement revient à la position qu'il avait avant le télégramme de sécurité.
- *Accepter la position automatique actuelle* : ce réglage n'est utile que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace vers la dernière position automatique demandée.

L'appareil attend ensuite un télégramme d'un expéditeur externe pendant la durée de cycle réglée globalement. Si un tel télégramme n'est pas reçu pendant la durée de surveillance, le paramètre *Comportement dépassement du cycle* est utilisé pour déterminer ce qui doit se produire.

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position* : l'entraînement se déplace vers la position définie pour la hauteur et les lamelles (pour stores uniquement).

Priorité

La fonction de sécurité est un objet de groupe de 1 bit possédant la priorité maximale. Cela signifie que cet objet est prioritaire sur les objets de groupe suivants :

- *Objet alarme/Objets alarme météorologique/Objet verrouillage*
[Priorité des fonctions pour volets roulants et stores --> 30](#)
- *Objet scénario*
- *Objets Central - Monter/descendre le store/volet roulant*
- *Objets store/volet roulant automatique*
- *Objets store/volet roulant manuel*

Fonction alarme

Dans le cas d'une alarme, la fonction alarme peut être utilisée pour régler chaque canal sur un état d'alarme souhaité. La sortie est désactivée pour le fonctionnement ultérieur. Seule une fonction de niveau supérieur avec une priorité supérieure peut toujours être utilisée pour commuter la sortie à un état différent. Vous pouvez activer la fonction alarme individuellement pour chaque canal. La fonction alarme peut être paramétrée ici pour chaque canal.



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant
-Réglages sécurité et alarme



Fonction alarme

| | |
|--------------------------------------------------------|-------------------------------------------|
| Fonction alarme | Désactivé |
| | Libéré |
| Alarme | Avec valeur objet « 1 » |
| | Avec valeur objet « 0 » |
| Comportement début de l'alarme | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position |
| Position hauteur au début alarme en % | 0 (0-100) |
| Position lamelle au début alarme en % | 0 (0-100) |
| Comportement fin de l'alarme | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position comme avant l'alarme |
| | Accepter la position automatique actuelle |
| Comportement après rétablissement de la tension du bus | Désactivé |
| | Libéré |
| | Comme avant la coupure de tension du bus |

Après l'activation, l'objet de groupe pour ce canal apparaît.

Objets de groupe

Objets de groupe de la fonction alarme

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 42 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Alarme | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

Valeurs d'objet pour alarme

Sélectionnez d'abord la valeur d'objet qui doit activer la fonction alarme :

- *Avec valeur objet « 1 »* : la valeur d'objet « 1 » active la fonction alarme. Si la valeur d'objet « 0 » est reçue, la fonction alarme est à nouveau désactivée.
- *Avec valeur objet « 0 »* : la valeur d'objet « 0 » active la fonction alarme. Un télégramme avec la valeur d'objet « 1 » désactive à nouveau la fonction.

La fonction alarme est activée si l'*objet alarme* reçoit un télégramme avec la valeur d'objet que vous avez définie à l'aide du paramètre *Alarme*. La réaction est définie par le paramètre *Comportement début de l'alarme*.

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position* : l'entraînement se déplace vers la position définie pour la hauteur et les lamelles (pour stores uniquement).

Une fois que l'entraînement a exécuté l'action souhaitée, il reste dans cette position et ne peut pas être actionné tant que la fonction alarme est active. Ce n'est que lorsqu'une fonction de priorité supérieure devient active que la réaction définie ici sera exécutée.

Si l'*objet alarme* reçoit un télégramme dont la valeur d'objet est opposée à celle pour l'activation, la fonction alarme est annulée et le relais de sortie adopte l'état que vous avez défini dans le paramètre *Comportement fin de l'alarme*.

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position comme avant l'alarme* : l'entraînement revient à la position qu'il avait avant le télégramme d'alarme.
- *Accepter la position automatique actuelle* : ce réglage n'est utile que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace vers la dernière position automatique demandée.

Comportement de l'alarme après rétablissement de la tension du bus

- *Désactivé* : la fonction alarme n'est pas activée après un rétablissement de la tension du bus, indépendamment de son état avant la coupure de tension du bus.
- *Libéré* : après un rétablissement de la tension du bus, la fonction alarme devient active et la sortie est commutée à l'état que vous avez défini via le paramètre *Comportement début de l'alarme*.
- *Comme avant la coupure de tension du bus* : la fonction alarme revient à l'état actif avant la coupure de tension du bus. Si la fonction alarme était active, la sortie est commandée par ses réglages dans le paramètre *Comportement début de l'alarme*.

Priorité

La fonction alarme est un objet de groupe de 1 bit possédant une priorité élevée. La fonction de sécurité de l'appareil a la priorité maximale. L'ordre de priorité pour les stores/volets roulants peut être défini globalement [Priorité des fonctions pour volets roulants et stores --> 30](#). L'objet alarme est prioritaire sur les objets de groupe suivants :

- Objets alarme météorologique/objet verrouillage [Priorité des fonctions pour volets roulants et stores --> 30](#)
- Objet scénario
- Objets Central - Monter/descendre le store/volet roulant
- Objets store/volet roulant automatique
- Objets store/volet roulant manuel

Fonction alarme météo

Les alarmes météorologiques sont activées globalement dans l'onglet *Réglages étendus* à l'aide du paramètre *Réglages généraux pour volets roulants et stores*, et les réglages généraux y sont paramétrés. [Fonction alarme météo --> 29](#)

5 alarmes météorologiques différentes sont maintenant disponibles, avec leurs objets de groupe.

La surveillance des signaux des capteurs météorologiques activés peut être réalisée de manière cyclique. L'appareil attend alors un télégramme du capteur correspondant pendant la durée de cycle réglée. Si un tel télégramme n'est pas reçu pendant la durée de surveillance, l'alarme météorologique associée est néanmoins déclenchée pour des raisons de sécurité (si, par exemple, le capteur ou la connexion par câble entre le capteur et le canal de store est défectueux/défectueuse et qu'aucun message ne serait envoyé en cas d'alarme réelle).



| Réglages étendus | Réglages généraux pour volets roulants et stores | |
|------------------|--------------------------------------------------|--------------|
| ↳ | Fonction alarme météo | Désactivé |
| | | Libéré |
| | Durée surveillance alarme de vent 1 | Désactivé |
| | | 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme de vent 2 | Désactivé |
| | | 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme de vent 3 | Désactivé |
| | 1 s ... 12 h | |
| | Durée surveillance alarme pluie | Désactivé |
| | | 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme hors gel | Désactivé |
| | | 1 s ... 12 h |

Priorité des alarmes météo

Les priorités globales pour les alarmes météorologiques sont définies ici.



| Réglages étendus | Réglages généraux pour volets roulants et stores | |
|------------------|--------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | Priorité des alarmes météo | Alarme de vent->Alarme pluie->Alarme hors gel Alarme de vent->Alarme hors gel->Alarme pluie Alarme pluie->Alarme de vent->Alarme hors gel Alarme pluie->Alarme hors gel->Alarme de vent Alarme hors gel->Alarme pluie->Alarme de vent Alarme hors gel->Alarme de vent->Alarme pluie |

Ce réglage de priorité s'applique à tous les canaux de store et de volet roulant pour lesquels la fonction alarme météo est activée. Les réactions à une alarme météorologique ne deviennent actives que si aucune alarme météorologique de priorité supérieure n'est déjà active. Si une alarme météorologique est réinitialisée et qu'une autre alarme météorologique de priorité inférieure est active à ce moment-là, les réactions de l'alarme de priorité inférieure sont maintenant exécutées.

Objets de groupe

Objet de groupe pour alarmes météorologiques

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 18 | Central | Alarme de vent 1 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 19 | Central | Alarme de vent 2 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 20 | Central | Alarme de vent 3 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 21 | Central | Alarme pluie | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 22 | Central | Alarme hors gel | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

L'effet des fonctions alarme météo peut être paramétré ici pour chaque canal. Vous pouvez activer la fonction alarme météo individuellement pour chaque entraînement.



| | | |
|-------------------------------------------------------------------|------------------------------|--------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Fonction alarme météo | |
| -Réglages sécurité et alarme | Fonction alarme météo | Désactivé Libéré |

Grâce aux fonctions alarme météo, vous pouvez protéger les stores ou les volets roulants contre des phénomènes météorologiques défavorables tels que le vent, la pluie et le gel. En cas d'alarme pour l'un de ces 5 phénomènes météorologiques possibles, les entraînements se déplacent dans une position de sécurité et y restent pendant toute la durée du phénomène (en fonction des priorités des autres fonctions de niveau supérieur).

De nouveaux paramètres apparaissent pour le réglage détaillé des fonctions alarme pour trois alarmes de vent, une alarme pluie et une alarme hors gel.



| | | |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext.Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages sécurité et alarme | Fonction alarme météo | |
| | Réagit à l'alarme de vent 1 | Non Oui |
| | Réagit à l'alarme de vent 2 | Non Oui |
| | Réagit à l'alarme de vent 3 | Non Oui |
| | Utiliser la logique ET pour les alarmes de vent | Non Oui |
| | Réaction à l'alarme de vent | Haut Bas Approcher position |
| | Réaction à l'alarme pluie | Aucune réaction Haut Bas Approcher position |
| | Réaction à l'alarme hors gel | Aucune réaction Haut Bas Approcher position |

Sélectionnez d'abord la façon dont l'entraînement doit réagir à une alarme météorologique active. Pour prévenir tout dommage en cas de vitesse de vent excessive, vous pouvez attribuer individuellement l'un des trois signaux de capteur de vent 1, 2 ou 3 à chaque canal. Avec l'activation respective, les trois signaux des alarmes de vent sont liés logiquement par l'opération « OU » ou liés au moyen du paramètre « ET ».

Lorsqu'une alarme météorologique devient active, l'entraînement exécute l'une des réactions suivantes en fonction de vos réglages :

- *Aucune réaction* : la fonction alarme est inactive. La fonction alarme météo est désactivée. **En cas d'alarme, le canal n'est pas désactivé.**
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure. La fonction alarme météo est activée et la fonction alarme est active.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure. La fonction alarme météo est activée et la fonction alarme est active.
- *Approcher position* : l'entraînement se déplace vers la position de sécurité définie. La fonction alarme météo est activée et la fonction alarme est active.

Une fois que l'entraînement a exécuté la réaction souhaitée, il reste dans cette position et ne peut pas être actionné tant que l'alarme météorologique est active. Ce n'est que lorsqu'une fonction de priorité supérieure devient active que la réaction définie ici sera exécutée.

Si l'entraînement doit se déplacer vers une position de sécurité spécifique, vous pouvez définir cette position à l'aide des paramètres :



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|-----------|
| Maître/Ext.Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages sécurité et alarme | Fonction alarme météo | |
| | Position hauteur lors de l'alarme météorologique en % | 0 (0-100) |
| | Position lamelle lors de l'alarme météo en % | 0 (0-100) |

Cette position de sécurité est valide pour les trois alarmes météorologiques si vous avez sélectionné la valeur de paramètre « Approcher position » comme réaction à une alarme météorologique.

Comportement de l'entraînement après la fin de l'alarme météorologique

Une fois que les valeurs des capteurs météorologiques sont revenues dans la plage de mesure normale, les alarmes météorologiques sont de nouveau désactivées. Vous pouvez définir une réaction à exécuter par l'entraînement dès qu'il n'y a plus d'alarme météorologique active :



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|-----------------------------------------------|
| Maître/Ext.Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages sécurité et alarme | Fonction alarme météo | |
| | Comportement fin de toutes les alarmes météo | Aucune réaction |
| | | Haut |
| | | Bas |
| | | Approcher position comme avant l'alarme météo |
| Accepter la position automatique actuelle | | |


L'entraînement exécute ensuite les fonctions suivantes :

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans sa position actuelle. La fonction alarme est terminée.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure. La fonction alarme est terminée.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure. La fonction alarme est terminée.
- *Approcher position comme avant l'alarme météo* : l'entraînement revient à la position qu'il avait avant l'alarme météorologique. La fonction alarme est terminée.
- *Accepter la position automatique actuelle* : ce réglage n'est utile que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace vers la dernière position automatique demandée. La fonction alarme est terminée.

Comportement en cas d'échec et de téléchargement

Vous pouvez activer cette fonction individuellement pour chaque entraînement. Le comportement de l'entraînement en cas de coupure de tension du bus/rétablissement de la tension du bus et de téléchargement d'application est défini.



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------|------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages sécurité et alarme  | Comportement en cas d'échec et de téléchargement | |
| | Comportement en cas d'échec et de téléchargement | Désactivé |
| | | Libéré |
| | État relais en cas de coupure de tension du bus | Aucune réaction |
| | | Arrêt |
| | | Haut |
| | | Bas |
| | État relais en cas de rétablissement de la tension du bus | Arrêt |
| | | Haut |
| | | Bas |
| | Approcher position | |
| | Comme avant la coupure de tension du bus | |
| Position hauteur rétablissement tension bus en % | 0 (0-100) | |
| Position lamelle au rétablissement de la tension du bus en % | 0 (0-100) | |
| État relais à la fin du téléchargement | Arrêt | |
| | Haut | |
| | Bas | |
| | Approcher position | |
| | Comme avant le téléchargement | |
| Position hauteur fin du téléchargement en % | 0 (0-100) | |
| Position lamelle à la fin du téléchargement en % | 0 (0-100) | |

Comportement du relais après une coupure de tension du bus

Si la tension du bus tombe au-dessous de 18 V, l'entraînement peut être commuté à un état paramétré. L'entraînement peut être défini comme se déplaçant *Vers le haut* ou *Vers le bas*, arrêté (*Arrêter*), ou rester dans l'état qu'il avait avant la coupure (*Aucune réaction*). En même temps, la position actuelle du relais est enregistrée dans l'appareil.

Réglages possibles :

- *Aucune réaction* : l'entraînement reste dans son état actuel, c'est-à-dire qu'il reste fixe ou qu'il continue d'exécuter un déplacement en cours jusqu'à ce que les durées d'exécution se soient écoulées.
- *Arrêter* : l'entraînement s'arrête immédiatement.
- *Haut* : l'entraînement monte. S'il était en train de se déplacer vers le bas, il s'arrête pendant un temps de pause d'inversion pré-réglé de 300 ms avant de démarrer le déplacement vers le haut.
- *Bas* : l'entraînement descend. S'il était en train de se déplacer vers le haut, il s'arrête pendant un temps de pause d'inversion pré-réglé de 300 ms avant de démarrer le déplacement vers le bas.

Attention !

Si vos réglages peuvent provoquer un changement de direction en cas de coupure de tension du bus (réglages *Haut* ou *Bas*), veuillez à prendre en considération la pause d'inversion. Celle-ci est pré-réglée à 300 ms pour une coupure de tension du bus. La valeur paramétrée de l'entraînement n'est pas active dans ce cas. Si l'entraînement utilisé nécessite une pause d'inversion plus longue (voir les spécifications du fabricant), vous ne devez pas utiliser les réglages *Haut* ou *Bas* pour éviter d'endommager l'entraînement.

Lors de la réalisation des réglages, veuillez noter que les fonctions de sécurité de niveau supérieur ne sont pas actives pendant la coupure de tension du bus. Afin d'éviter que cela ne provoque des dommages, il est utile d'effectuer les réglages de telle sorte que les entraînements soient en position de sécurité lors d'une coupure de tension du bus.

Comportement du relais après rétablissement de la tension du bus

En cas de rétablissement de la tension du bus, le relais peut adopter un état paramétré.

Réglages possibles :

- *Arrêter* : l'entraînement s'arrête immédiatement.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position* : l'entraînement se déplace vers la position définie pour la hauteur et les lamelles (pour stores uniquement).
- *Comme avant la coupure de tension du bus*

Avec le paramètre « *Comme avant la coupure de tension du bus* », le relais adopte l'état qui était enregistré dans l'appareil au moment de la coupure de tension du bus. Toutes les commutations manuelles ultérieures sont remplacées.

Priorité :

La réaction au comportement réglé ici pour le rétablissement de la tension du bus a une priorité faible. Si une fonction de priorité supérieure est activée pour l'entraînement directement après le rétablissement de la tension du bus, les réglages décrits ci-après s'appliquent à ces fonctions.

Les états de relais causés par des fonctions de priorité supérieure (fonction de niveau supérieur) ont priorité sur le comportement après rétablissement de la tension du bus.

Comportement après téléchargement

Après le téléchargement d'ETS, le canal peut adopter un état paramétré.

Si un défaut interne ou un téléchargement défectueux entraîne un état dans lequel l'application n'est pas opérationnelle, l'appareil ne réagira pas. Les relais de sortie restent dans leur dernière position.

Si vous souhaitez activer le comportement après le téléchargement d'ETS pour un entraînement, vous devez paramétrer un « *État relais à la fin du téléchargement* » pour chaque canal.

Réglages possibles :

- *Arrêter* : l'entraînement s'arrête immédiatement.
- *Haut* : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- *Bas* : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure.
- *Approcher position* : l'entraînement se déplace vers la position définie pour la hauteur et les lamelles (pour stores uniquement).
- Comme avant le téléchargement : l'entraînement reste dans son état actuel après un téléchargement.

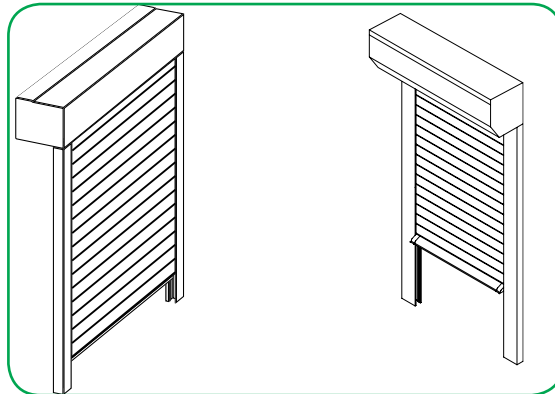
Priorité

Les états de relais causés par des fonctions de priorité supérieure ont priorité sur le comportement après le téléchargement d'ETS.

Exemple : opération logique OU avec valeur paramétrée de l'objet logique après rétablissement de la tension du bus = 1, prévaut et commute la sortie.

9 Réglages express pour volets roulants

Les volets roulants protègent les résidents, le mobilier et les plantes contre un trop grand rayonnement solaire et UV. Le volet roulant empêche l'échauffement excessif des pièces dû à l'exposition à la lumière du soleil. La protection offerte par les volets roulants contre le bruit extérieur ne doit pas non plus être sous-estimée. En saison froide, la couche d'air entre la fenêtre et le volet a un effet isolant. Cela permet en outre d'économiser des coûts de chauffage.



Les volets roulants se comportent de la même manière que les stores. Ils ne disposent pas des fonctions de commande des lamelles. Pour cette raison, nous nous référons à la description des fonctions individuelles dans le chapitre « Store/volet roulant ».

[Réglages express pour stores/volets roulants --> 65](#)

Objets de groupe

Objets de groupe pour réglage express pour volets roulants

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|--------------------------------------|----------|--------------|-------------------------------|
| 31 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Déplacement en mode manuel | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/ FERMETURE |
| 32 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt en mode manuel (volet roulant) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 33 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position hauteur en mode manuel | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 46 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état hauteur | 1 octet | Envoi | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 51 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état déplacement | 1 bit | Envoi | 1.010 Marche/ arrêt |
| 52 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état dernière direction | 1 bit | Envoi | 1.008 Ouverture/ FERMETURE |

9.1 Nom du canal

[Nom du canal --> 68](#)



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Volet roulant

Réglages express pour volets roulants

Nom du canal

Volet roulant cuisine

9.2 Durée d'entraînement commande des volets roulants

Durée d'exécution de l'entraînement --> 68



| | | |
|-------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------|---------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Volet roulant | Réglages express pour volets roulants | |
| | Commande des volets roulants | |
| | Utiliser le même temps pour ouverture et fermeture | Oui |
| | Durée d'exécution : ouverture/fermeture (5 s...99:59,9 min) | 02:00,0 |
| | Temps de pause avant inversion (2 à 255, unité = 100 ms) | 5 |




| | | |
|-------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|---------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Volet roulant | Réglages express pour volets roulants | |
| | Commande des volets roulants | |
| | Utiliser le même temps pour ouverture et fermeture | Non |
| |  | |
| | Durée d'exécution : ouverture (5 s...99:59,9 min) | 02:00,0 |
| | Durée d'exécution : fermeture (5 s...99:59,9 min) | 02:00,0 |
| | Temps de pause avant inversion (2 à 255, unité = 100 ms) | 5 |

9.3 Verrouillage mode manuel

Verrouillage mode manuel --> 77



| | | |
|-------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Volet roulant | Réglages express pour volets roulants | |
| | Verrouillage mode manuel | Désactivé |
| | | Libéré |
| |  Verrouillage manuel | Avec valeur objet « 1 » |
| | | Avec valeur objet « 0 » |

Objets de groupe

Objets de groupe pour verrouillage mode manuel

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|--------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 35 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage mode manuel | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |

9.4 Scénarios

Scénarios --> 78



| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------|------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Volet roulant | Réglages express pour volets roulants | |
| | Scénarios | Désactivé |
| -Réglages scénarios | | Libéré |
| | Réglages scénario | |
| | Nombre de scénarios requis | 1 (1-16) |
| | Remplacer les valeurs de scénario dans l'actionneur pendant le téléchargement | Désactivé |
| | | Libéré |
| | Durée de temporisation pour le traitement du scénario (0 à 255, unité = 100 ms) | 0 |
| | Scénario 1 (1-16) | Désactivé |
| | | Libéré |
| Description scénario 1 | | |
| Adresse scénario 1 (0-63) Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios --> 24 | Adresse scénario 0-63 | |
| Adresse scénario 1 (1-64) Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios --> 24 | Adresse scénario 1-64 | |
| Hauteur scénario 1 en % | 0 (0-100) | |

Après l'activation des scénarios, l'objet de groupe apparaît.

Objets de groupe

Objet de groupe pour scénario

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|-----------------------------------|------------------|----------|--------------|-------------------------------------|
| 43 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Scénario | 1 octet | Reçu | 18.001 Com- mande de scénario |

9.5 Fonction centrale pour volets roulants

[Fonction centrale pour stores --> 81](#)

Les réglages généraux et les explications de la fonction centrale figurent au chapitre *Réglages généraux*. ([Activation des fonctions centrales --> 20](#))=



| | | |
|-------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|---------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Volet roulant | Réglages express pour volets roulants | |
| | Fonction centrale | Libéré Désactivé |

Objets de groupe

Objets de groupe de la fonction centrale

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|-----------------------------------|----------|--------------|---------------------------|
| 2 | Central | Monter/descendre le volet roulant | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/fermeture |

9.6 Réponse d'état

[Réponse d'état --> 82](#)



| | | |
|-----------------------------------------------------|----------------------------------------------|---------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store | Réglages express pour volets roulants | |
| | État hauteur | Libéré Désactivé |
| | État déplacement | Libéré Désactivé |

Objets de groupe

Objets de groupe de réponse d'état du volet roulant

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|----------------------------------|----------|--------------|-------------------------------|
| 46 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état hauteur | 1 octet | Envoi | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 51 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état déplacement | 1 bit | Envoi | 1.010 Marche/arrêt |
| 52 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état dernière direction | 1 bit | Envoi | 1.008 Ouverture/FERMETURE |

9.7 Activation des réglages étendus pour volets roulants



| | | |
|-------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Volet roulant | Réglages express pour volets roulants | |
| | Réglages étendus pour volets roulants | Non Oui |

Afin d'activer les réglages étendus pour volets roulants, vous devez les libérer ici.

10 Réglages étendus pour volets roulants

[Réglages étendus pour stores/volets roulants --> 84](#)



| | |
|-------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Réglages express pour stores/volets roulants |
| | Réglages étendus pour stores/volets roulants Non |
| | Oui |
| -Durée de déplacement étendue | Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut |
| | Temporisation démarrage |
| | Durée de démarrage supplémentaire |
| -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Fonction de priorité |
| | Fonction logique |
| -Réglages sécurité et alarme | Fonction de sécurité |
| | Fonction alarme |
| | Comportement en cas d'échec et de téléchargement |

10.1 Durée de déplacement étendue

[Durée de déplacement étendue --> 84](#)



| | |
|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant | Durée de déplacement étendue |
| -Durée de déplacement étendue | Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |
| | Temporisation démarrage (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |
| | Temporisation décélération (0 à 255, unité = 10 ms) 0 |

10.2 Réglages auto, verrouillage et calibrage

[Réglages auto, verrouillage et calibrage --> 86](#)

Mode automatique

[Mode automatique --> 86](#)



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant

-Réglages auto, verrouillage et calibrage

Réglages auto, verrouillage et calibrage

Mode automatique

Mode automatique

Désactivé



Libéré

Objets de groupe

Objets de groupe du mode automatique « Volet roulant »

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|-------------------------------------------|----------|--------------|-------------------------------|
| 36 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Déplacement en mode auto | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/ FERMETURE |
| 37 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt en mode automatique (volet roulant) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 38 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position hauteur en mode automatique | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant

-Réglages auto, verrouillage et calibrage

Réglages auto, verrouillage et calibrage

Mode automatique

Verrouillage mode automatique

Désactivé



Libéré

Verrouillage auto.

Avec valeur objet « 1 »

Avec valeur objet « 0 »

État verrouillage auto

Désactivé

Libéré

Comportement désactivation du verrouillage automatique via l'objet

Aucune réaction

Accepter la position automatique actuelle

Objets de groupe

Objets de groupe du mode automatique « Verrouillage »

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|--------------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 40 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage mode automatique | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 48 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état mode automatique | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant

-Réglages auto, verrouillage et calibrage

Réglages auto, verrouillage et calibrage

Mode automatique

Réaction en mode automatique à la réception d'une valeur d'objet manuelle

Le mode automatique reste activé

Mode automatique désactivé



Le mode automatique est temporairement désactivé

Temps de désactivation mode automatique

1 min (1 min-24 h)

Fonction verrouillage

Fonction verrouillage --> 89



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant
-Réglages auto, verrouillage et calibrage



Fonction verrouillage

| | |
|--------------------------------------------------------|------------------------------------------------|
| Fonction verrouillage | Désactivé |
| | Libéré |
| Verrouillage | Avec valeur objet « 1 » |
| | Avec valeur objet « 0 » |
| État signal de verrouillage | Désactivé |
| | Libéré |
| Comportement début du verrouillage | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position |
| Position hauteur au début verrouillage en % | 0 (0-100) |
| Comportement fin du verrouillage | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position comme avant le verrouillage |
| | Accepter la position automatique actuelle |
| Comportement après téléchargement | Désactivé |
| | Libéré |
| | Comme avant le téléchargement |
| Comportement après rétablissement de la tension du bus | Désactivé |
| | Libéré |
| | Comme avant la coupure de tension du bus |

Objets de groupe

Objets de groupe de fonction verrouillage

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|-------------------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 41 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 49 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état verrouillage commande | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |

Limites zone de déplacement

Limites zone de déplacement --> 92



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Limites zone de déplacement | |
| | Limites zone de déplacement | Désactivé Libéré |
| | Zone déplacement limite | Immédiatement après le rétablissement tension bus Avec valeur objet « 1 » Avec valeur objet « 0 » |
| | Retour d'état limitation de zone | Désactivé Libéré |

Objets de groupe

Objets de groupe de la fonction « Limites zone de déplacement »

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|----------------------------------|----------|--------------|-----------------|
| 44 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Activer limites de déplacement | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 50 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état limitation de zone | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |



| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages auto, verrouillage et calibrage | Limites zone de déplacement | |
| | Position déplacement limite | Zone limite en position inférieure |
| | Valeur limite supérieure en % (fixe) | 0 |
| | Valeur limite inférieure en % | 100 (0-100) |
| | Position déplacement limite | Zone limite en position supérieure |
| | Valeur limite supérieure en % | 100 (0-100) |
| | Limite inférieure en % (fixe) | 0 |
| | Comportement fin de la restriction de déplacement | Aucune réaction Haut Bas Approcher position comme avant restriction déplacement Accepter la position automatique actuelle |

Calibrage

[Calibrage --> 96](#)

La fonction de calibrage est activée de manière centrale dans l'onglet *Réglages généraux pour volets roulants et stores* à l'aide du paramètre *Calibrage*. [Calibrage --> 30](#)

Objets de groupe

Objet de groupe pour calibrage

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|--------------------|
| 17 | Central | Calibrage | 1 bit | Reçu | 1.010 Marche/arrêt |



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant
-Réglages auto, verrouillage et calibrage

Calibrage

Calibrage

Désactivé



Libéré

Déclenchement du calibrage

Nombre de déplacements

Valeur « 1 » pour l'objet de calibrage

Nombre de déplacements ou d'objets de calibrage

Temporisation calibrage par objet (0 à 255, unité = 1 s)

0

Nombre de déplacements jusqu'au calibrage

7 (1-20)

Position de référence

en haut

en bas

en haut et en bas

Calibrage automatique

en haut

en bas

en haut et en bas

Position après calibrage par objet

Position avant déplacement de référence

rester sur la position de référence



nouvelle position

Position hauteur après calibrage en %

0 (0-100)

10.3 Réglages sécurité et alarme

Fonction de sécurité pour volets roulants

[Fonction de sécurité pour stores --> 100](#)

La fonction de sécurité globale est activée dans l'onglet *Réglages étendus* avec le paramètre *Sécurité de l'appareil*, et les réglages généraux sont paramétrés ici. [Sécurité de l'appareil --> 22](#)



| | | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|------------------------|
| Maître/Ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store/volet roulant -Réglages sécurité et alarme | Fonction de sécurité | |
| | Fonction de sécurité | Désactivé |
| | | Libéré |
| | Comportement début de la sécurité | Aucune réaction |
| | | Haut |
| | | Bas |
| | Approcher position | |
| | Position hauteur au début sécurité en % | 0 (0-100) |
| | Comportement fin de la sécurité | Aucune réaction |
| | Haut | |
| | Bas | |
| | Approcher position comme avant la sécurité | |
| | Accepter la position automatique actuelle | |
| | Comportement dépassement du cycle | Aucune réaction |
| | Haut | |
| | Bas | |
| | Approcher position | |
| | Position de hauteur au-delà de la durée de cycle en % | 0 (0-100) |

Objets de groupe

Objet de groupe pour sécurité centrale

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 23 | Central | Sécurité | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

Fonction alarme

Fonction alarme --> 102



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant
-Réglages sécurité et alarme



| Fonction alarme | |
|--------------------------------------------------------|-------------------------------------------|
| Fonction alarme | Désactivé |
| | Libéré |
| Alarme | Avec valeur objet « 1 » |
| | Avec valeur objet « 0 » |
| Comportement début de l'alarme | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position |
| Position hauteur au début alarme en % | 0 (0-100) |
| Comportement fin de l'alarme | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position comme avant l'alarme |
| | Accepter la position automatique actuelle |
| Comportement après rétablissement de la tension du bus | Désactivé |
| | Libéré |
| | Comme avant la coupure de tension du bus |

Objets de groupe

Objets de groupe de la fonction alarme

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 42 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Alarme | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |

Fonction alarme météo

[Fonction alarme météo --> 104](#)

Les alarmes météorologiques sont activées globalement dans l'onglet *Réglages étendus* à l'aide du paramètre *Réglages généraux pour volets roulants et stores*, et les réglages généraux y sont paramétrés. [Fonction alarme météo --> 29](#)



| Réglages étendus | Réglages généraux pour volets roulants et stores | |
|------------------|--------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | Fonction alarme météo | Désactivé Libéré |
| | Durée surveillance alarme de vent 1 | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme de vent 2 | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme de vent 3 | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme pluie | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Durée surveillance alarme hors gel | Désactivé 1 s ... 12 h |
| | Priorité des alarmes météo | Alarme de vent->Alarme pluie->Alarme hors gel Alarme de vent->Alarme hors gel->Alarme pluie Alarme pluie->Alarme de vent->Alarme hors gel Alarme pluie->Alarme hors gel->Alarme de vent Alarme hors gel->Alarme pluie->Alarme de vent Alarme hors gel->Alarme de vent->Alarme pluie |

Objets de groupe

Objet de groupe pour alarmes météorologiques

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|---------|------------------|----------|--------------|-----------------|
| 18 | Central | Alarme de vent 1 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 19 | Central | Alarme de vent 2 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 20 | Central | Alarme de vent 3 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 21 | Central | Alarme pluie | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 22 | Central | Alarme hors gel | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant

-Réglages sécurité et
alarme



Fonction alarme météo

| | |
|-------------------------------------------------------|-----------------------------------------------|
| Fonction alarme météo | Désactivé |
| | Libéré |
| Réagit à l'alarme de vent 1 | Non |
| | Oui |
| Réagit à l'alarme de vent 2 | Non |
| | Oui |
| Réagit à l'alarme de vent 3 | Non |
| | Oui |
| Utiliser la logique ET pour les alarmes de vent | Non |
| | Oui |
| Réaction à l'alarme de vent | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position |
| Réaction à l'alarme pluie | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position |
| Réaction à l'alarme hors gel | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position |
| Position hauteur lors de l'alarme météorologique en % | 0 (0-100) |
| Comportement fin de toutes les alarmes météo | Aucune réaction |
| | Haut |
| | Bas |
| | Approcher position comme avant l'alarme météo |
| | Accepter la position automatique actuelle |

Comportement en cas d'échec et de téléchargement

[Comportement en cas d'échec et de téléchargement --> 108](#)



Maître/Ext. 1/2
Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8
-Store/volet roulant
-Réglages sécurité et
alarme



Comportement en cas d'échec et de téléchargement

| | |
|-----------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------|
| Comportement en cas d'échec et de téléchargement | Désactivé Libéré |
| État relais en cas de coupure de tension du bus | Aucune réaction Arrêt Haut Bas |
| État relais en cas de rétablissement de la tension du bus | Arrêt Haut Bas Approcher position Comme avant la coupure de tension du bus |
| Position hauteur rétablissement tension bus en % | 0 (0-100) |
| État relais à la fin du téléchargement | Arrêt Haut Bas Approcher position Comme avant le téléchargement |
| Position hauteur fin du téléchargement en % | 0 (0-100) |

11 Vue d'ensemble des objets de groupe

Objets de groupe :

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|-------------------------------------------|----------|--------------|-------------------------------------|
| 1 | Central | Commutation | 1 bit | Reçu | 1.001 commutation |
| 2 | Central | Monter/descendre le volet roulant | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/fermeture |
| 3 | Central | Monter/descendre le store | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/fermeture |
| 10 | Maître | État recueilli | 4 octets | Envoyer/lire | 27.001 Info binaire combinée On/Off |
| 11 | Extension 1 | État recueilli | 4 octets | Envoyer/lire | 27.001 Info binaire combinée On/Off |
| 12 | Extension 2 | État recueilli | 4 octets | Envoyer/lire | 27.001 Info binaire combinée On/Off |
| 15 | Clavier principal | Bouton Libérer pour fonctionnement manuel | 1 bit | Reçu | 1.003 Libéré |
| 16 | Clavier principal | État fonctionnement manuel | 1 bit | Envoyer/lire | 1.001 commutation |
| 17 | Central | Calibrage | 1 bit | Reçu | 1.010 Marche/arrêt |
| 18 | Central | Alarme de vent 1 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 19 | Central | Alarme de vent 2 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 20 | Central | Alarme de vent 3 | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 21 | Central | Alarme pluie | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 22 | Central | Alarme hors gel | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 23 | Central | Sécurité | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 26 | Central | Signal de vie | 1 bit | Envoi | 1.017 Déclencheurs |
| 27 | Maître | Défaut - interne | 1 bit | Envoi | 1.001 Commutation |
| 28 | Maître | Défaut - externe | 1 bit | Envoi | 1.001 Commutation |
| 31 | Sortie maître 1 nom du canal | Commutation | 1 bit | Reçu | 1.001 Commutation |
| 31 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Déplacement en mode manuel | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/FERMETURE |
| 32 | Sortie maître 1 nom du canal | Entrée logique | 1 bit | Reçu | 1.002 Booléen |
| 32 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt/passe en mode manuel (store) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 32 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt en mode manuel (volet roulant) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 33 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position hauteur en mode manuel | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 33 | Sortie maître 1 nom du canal | Verrouillage | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 33 | Sortie maître 1 nom du canal | Priorité | 2 bits | Reçu | 2.001 Commutation prio. |
| 34 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position lamelle manuelle (store) | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 34 | Sortie maître 1 nom du canal | Alarme | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 35 | Sortie maître 1 nom du canal | Escalier fixe | 1 bit | Reçu | 1.010 Marche/arrêt |
| 35 | Sortie maître 1 nom du canal | Escalier variable | 2 octets | Reçu | 7.005 Durée (s) |
| 35 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage mode manuel | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 36 | Sortie maître 1 nom du canal | Scénario | 1 octet | Reçu | 18.001 Commande de scénario |
| 36 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Déplacement en mode auto | 1 bit | Reçu | 1.008 Ouverture/FERMETURE |
| 37 | Sortie maître 1 nom du canal | Acquittement d'état | 1 bit | Envoi | 1.001 Commutation |
| 37 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt/passe en mode automatique (store) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 37 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Arrêt en mode automatique (volet roulant) | 1 bit | Reçu | 1.007 Étape |
| 38 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position hauteur en mode automatique | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |

| N° | Nom | Fonction d'objet | Longueur | Comportement | Type de données |
|----|--------------------------------|--------------------------------------------------|----------|--------------|-------------------------------|
| 39 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Position de lamelles en mode automatique (store) | 1 octet | Reçu | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 40 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage mode automatique | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 41 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Verrouillage | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 42 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Alarme | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 42 | Sortie maître 2 nom du canal | Commutation | 1 bit | Reçu | 1.001 Commutation |
| 43 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Scénario | 1 octet | Reçu | 18.001 Commande de scénario |
| 43 | Sortie maître 2 nom du canal | Entrée logique | 1 bit | Reçu | 1.002 Booléen |
| 44 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Activer limites de déplacement | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 44 | Sortie maître 2 nom du canal | Verrouillage | 1 bit | Reçu | 1.003 Libérer |
| 44 | Sortie maître 2 nom du canal | Priorité | 2 bits | Reçu | 2.001 Commutation prio. |
| 45 | Sortie maître 1 nom du canal | Alarme | 1 bit | Reçu | 1.005 Alarme |
| 46 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état hauteur | 1 octet | Envoi | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 46 | Sortie maître 2 nom du canal | Escalier fixe | 1 bit | Reçu | 1.010 Marche/arrêt |
| 46 | Sortie maître 2 nom du canal | Escalier variable | 2 octets | Reçu | 7.005 Durée (s) |
| 47 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état lamelle (store) | 1 octet | Envoi | 5.001 Pourcentage (0...100 %) |
| 47 | Sortie maître 2 nom du canal | Scénario | 1 octet | Reçu | 18.001 Commande de scénario |
| 48 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état mode automatique | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |
| 48 | Sortie maître 2 nom du canal | Acquittement d'état | 1 bit | Envoi | 1.001 Commutation |
| 49 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état verrouillage commande | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |
| 50 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état limitation de zone | 1 bit | Envoi | 1.003 Libérer |
| 51 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état déplacement | 1 bit | Envoi | 1.010 Marche/arrêt |
| 52 | Sortie maître 1+2 nom du canal | Retour d'état dernière direction | 1 bit | Envoi | 1.008 Ouverture/FERMETURE |

Cette liste contient les numéros de tous les objets de groupe pour les sorties 1 et 2 sur le maître et tous les objets centraux.

Toutes les autres sorties (3-8) du maître, toutes les sorties 1-8 de l'extension 1 et toutes les sorties 1-8 de l'extension 2 ont les mêmes objets de groupe.

12 Index

A

Activation des réglages étendus pour la commutation → 42
 Activation des réglages étendus pour stores → 83
 appelée → 41, 80

C

Calibrage → 30, 96
 Calibrage automatique → 97
 Clignotant → 34
 Code PIN pour la mise à jour du micrologiciel → 31
 Commande de stores/volets roulants → 66
 Commande lamelles → 70
 Commutateur → 19
 Commutateur/store MTN6805-0008 → 16
 Commutation → 32
 Commutation de la fonction de sécurité → 60
 Comportement en cas d'échec et de téléchargement → 63, 108
 contrôle de priorité → 56
 cybersécurité → 16

D

Définition des fonctions de canal → 17
 des fonctions centrales → 20
 d'une fonction centrale pour sortie de commutation → 42
 Durée de démarrage supplémentaire → 85
 Durée de déplacement étendue → 84
 Durée de rotation des lamelles → 70
 Durée de temporisation pour le traitement → 40
 Durée d'exécution de l'entraînement → 68
 Durée d'inactivité → 85

E

Économie d'énergie → 22
 État de fonctionnement de l'appareil → 23
 État déplacement → 82
 État hauteur → 82
 État lamelle → 82
 extension → 16
 extensions de commutateur/store SpaceLogic KNX → 16

F

fermé vers le bas/fermé vers le haut → 74
 fermé vers le bas/horizontal vers le haut → 72
 Fonction alarme → 61, 102
 Fonction alarme météo → 29, 104
 Fonction centrale pour stores → 81
 Fonction de priorité → 56
 Fonction de sécurité pour stores → 100
 Fonction logique → 52
 Fonctionnement de l'ETS → 5
 Fonctions avec priorité supérieure → 56
 Fonction temps d'éclairage escalier → 43
 Fonction verrouillage → 58, 89

I

Illustrations dans ce document → 4
 incliné vers le bas/fermé vers le haut → 75
 incliné vers le bas/horizontal vers le haut → 73
 Indicateur de défaillance → 23
 Interface utilisateur → 6
 Intervalle de clignotement → 36

L

Limites zone de déplacement → 92
 logiciel ETS → 12

M

minuterie escalier → 43
 Mode automatique → 86
 Mode commutation → 32
 Mode contact → 37
 Mode contact normalement fermé → 33
 Mode contact normalement ouvert → 33

N

Nom du canal → 32, 68
 Normalement fermé → 38
 Normalement ouvert → 37

O

Objet de groupe pour alarmes météorologiques → 30, 105, 123
 Objet de groupe pour bouton Libérer pour fonctionnement manuel → 26
 Objet de groupe pour calibrage → 31, 96, 120
 Objet de groupe pour état fonctionnement manuel → 27
 Objet de groupe pour indicateur de défaillance → 23
 Objet de groupe pour scénario → 39, 78, 113
 Objet de groupe pour sécurité centrale → 22, 60, 100, 121
 Objet de groupe pour signal direct → 23
 Objet de groupe pour statut recueilli → 28
 Objets de groupe → 126
 Objets de groupe de fonction de priorité → 56
 Objets de groupe de fonction logique → 52
 Objets de groupe de fonction verrouillage → 58, 90, 118
 Objets de groupe de la fonction alarme → 62, 102, 122
 Objets de groupe de la fonction centrale → 21, 81, 114
 Objets de groupe de la fonction « Limites zone de déplacement » → 93, 119
 Objets de groupe de réponse d'état du mode automatique → 83
 Objets de groupe de réponse d'état du store → 82
 Objets de groupe de réponse d'état du volet roulant → 114
 Objets de groupe du mode automatique « Store » → 87
 Objets de groupe du mode automatique « Verrouillage » → 88, 117
 Objets de groupe du mode automatique « Volet roulant » → 116
 Objets de groupe pour réglage express « Commutation » → 33
 Objets de groupe pour réglage express pour stores → 68

Objets de groupe pour réglage express pour volets roulants → 111
Objets de groupe pour temps d'éclairage escalier → 44
Objets de groupe pour verrouillage mode manuel → 77, 112
Opération logique ET → 53
Opération logique OU → 54
Opération logique OU EXCLUSIF → 55

P

pause d'inversion → 70
Position de référence → 97
Position lamelle après déplacement → 76
Pré-avertissements → 47
Priorité → 42, 61, 62, 81, 101, 104
Priorité de la fonction de sécurité → 22
Priorité des alarmes météo → 29, 105
Priorité des fonctions pour la commutation → 28
Priorité des fonctions pour volets roulants et stores → 30
Protection de l'appareil → 16

R

Réglage du type de store → 72
Réglages de durée → 43
Réglages étendus → 22
Réglages étendus pour la commutation → 43
Réglages étendus pour stores/volets roulants → 84
Réglages étendus pour volets roulants → 115
Réglages express → 5
Réglages express pour la commutation → 32
Réglages express pour stores/volets roulants → 65
Réglages express pour volets roulants → 111
Réglages fonctionnement manuel → 25
Réglages généraux → 16
réglages généraux pour la commutation → 27
réglages généraux pour volet roulants et stores → 29
Réglages sécurité et alarme → 60
réponse d'état → 42
Réponse d'état → 33, 34, 37, 38, 82
réponse d'état recueillie → 27
retour d'état → 24

S

scénarios → 24
Scénarios → 39, 78, 113
Sécurité de l'appareil → 22
Sélection des extensions SpaceLogic KNX → 16
signal direct → 23
Store → 19

T

Temporisation décélération → 85
Temporisation démarrage → 85
Temporisation off → 50
Temporisation on → 49
Temporisation on et temporisation off → 49
Temps d'éclairage escalier fixe → 44
Temps d'éclairage escalier variable → 44

Temps de pause avant inversion → 70
Type de store → 72
Type d'extension → 16

V

valeurs de scénario → 40, 80
Verrouillage mode manuel → 77
Version d'ETS appropriée → 6
Volet roulant → 19
volets roulants → 111
Vue d'ensemble des fonctions de l'application → 13
Vue d'ensemble des objets de groupe → 126

Schneider Electric Industries SAS

Si vous avez des questions d'ordre technique, veuillez contacter le service client de votre pays.

se.com/contact

© 2020 Schneider Electric, tous droits réservés