

SpaceLogic KNX / Commutateur / Volet Maître

Commutateur Store Sécurisé 5810/1.0

Description de l'application

MTN6705-0008S / MTN6805-0008

Date de publication 04/2024



Mentions légales

Les informations fournies dans ce document contiennent des descriptions générales, des caractéristiques techniques et/ou des recommandations concernant des produits/solutions.

Ce document n'est pas destiné à remplacer une étude détaillée ou un plan de développement ou de représentation opérationnel et propre au site. Il ne doit pas être utilisé pour déterminer l'adéquation ou la fiabilité des produits/solutions pour des applications utilisateur spécifiques. Il incombe à chaque utilisateur individuel d'effectuer, ou de faire effectuer par un professionnel de son choix (intégrateur, spécificateur ou équivalent), l'analyse de risques exhaustive appropriée ainsi que l'évaluation et les tests des produits/solutions par rapport à l'application ou l'utilisation particulière envisagée.

La marque Schneider Electric et toutes les marques de commerce de Schneider Electric SE et de ses filiales mentionnées dans ce document sont la propriété de Schneider Electric SE ou de ses filiales. Toutes les autres marques peuvent être des marques de commerce de leurs propriétaires respectifs.

Ce document et son contenu sont protégés par les lois sur la propriété intellectuelle applicables et sont fournis à titre d'information uniquement. Aucune partie de ce document ne peut être reproduite ou transmise sous quelque forme ou par quelque moyen que ce soit (électronique, mécanique, photocopie, enregistrement ou autre), à quelque fin que ce soit, sans l'autorisation écrite préalable de Schneider Electric.

Schneider Electric n'accorde aucun droit ni aucune licence d'utilisation commerciale de ce document ou de son contenu, sauf dans le cadre d'une licence non exclusive et personnelle, pour le consulter tel quel.

Schneider Electric se réserve le droit d'apporter à tout moment des modifications ou des mises à jour relatives au contenu de ce document ou à son format, sans préavis.

Dans la mesure permise par la loi applicable, Schneider Electric et ses filiales déclinent toute responsabilité en cas d'erreurs ou d'omissions dans le contenu informatif du présent document ou pour toute conséquence résultant de l'utilisation des informations qu'il contient.

Table des matières

Informations de sécurité.....	7
Pour votre sécurité.....	8
Personnel qualifié.....	8
Fonctionnement d'ETS.....	9
Conditions préalables pour un fonctionnement sûr.....	9
Caractéristiques spéciales du logiciel ETS.....	9
Restauration des réglages par défaut.....	9
Réglages express.....	9
Réglages étendus.....	9
Fonctions dépendantes et paramètres.....	10
Version d'ETS appropriée.....	10
Interface utilisateur.....	10
Information générale sur l'application.....	11
Composants et environnement de programmation.....	11
Vue d'ensemble des fonctions de l'application.....	11
KNX Data Secure.....	15
Protection de la configuration du projet via l'ETS.....	15
Réglages généraux.....	17
Protection de l'appareil et cybersécurité.....	17
Sélection des extensions KNX SpaceLogic.....	17
Définition des fonctions de canal.....	18
Commutateur.....	19
Store.....	19
Volet roulant.....	20
Activation des fonctions centrales.....	20
Objets de groupe pour la fonction centrale.....	21
Activation d'une fonction centrale pour chaque sortie.....	21
Durées de temporisation de la fonction centrale.....	21
Réglages étendus.....	23
Économie d'énergie.....	23
Sécurité de l'appareil.....	23
Objets de groupe pour sécurité centrale.....	23
Priorité de la fonction de sécurité.....	24
État de fonctionnement de l'appareil.....	24
Envoi cyclique d'un signal direct.....	24
Indicateur de défaillance.....	24
Compteur de cycles de commutation.....	25
Objets de groupe pour compteur de commutations.....	25
Réglages généraux pour les scénarios.....	25
Noms des scénarios.....	25
Activer l'apprentissage des scénarios.....	26
Activer le champ de texte de description pour les scénarios.....	26
Paramètres globaux pour retour d'état.....	26
Délai d'envoi après le rétablissement de la tension du bus.....	27
Réglages fonctionnement manuel.....	27
Activation du fonctionnement manuel.....	27
Bouton Libérer pour fonctionnement manuel via un objet.....	27

Suspendre automatiquement le fonctionnement manuel	28
Envoyer état du fonctionnement manuel via l'objet	28
Réglages généraux pour la commutation.....	29
Activation de la réponse d'état recueillie	29
Priorité des fonctions pour la commutation	30
Réglages généraux pour volets roulants et stores	31
Fonction d'alarme météo	31
Priorité des fonctions pour volets roulants et stores	34
Calibrage	34
Code PIN pour la mise à jour du micrologiciel	35
Informations sur l'appareil	35
Réglages express pour commutation	36
Nom du canal pour la commutation	36
Mode commutation	36
Commutation.....	36
Clignotement	38
Scénarios	42
Activation des scénarios	42
Nombre de scénarios	42
Durée de temporisation pour le traitement des scénarios	43
Appel et enregistrement de valeurs de scénario	43
Remplacer les valeurs de scénario pendant le téléchargement.....	44
Priorité	44
Objet de groupe pour Scénario	44
Fonction centrale pour commutation	45
Réponse d'état	45
Activation des réglages étendus pour la commutation	45
Réglages étendus pour commutation	46
Réglages de durée	46
Fonction de durée d'éclairage d'escalier (minuterie escalier)	46
Temporisation on et temporisation off	52
Réglages de logique, de verrouillage et de priorité	55
Fonction logique	55
Fonctions avec priorité supérieure.....	59
Fonction de priorité (contrôle de priorité).....	59
Fonction verrouillage.....	61
Réglages de sécurité et d'alarme	63
Commutation de la fonction de sécurité	63
Fonction d'alarme	64
Comportement en cas d'échec et de téléchargement.....	66
Réglages express pour stores / volets roulants	68
Commande de stores / volets roulants.....	69
Objets de groupe pour réglages express – Stores / volets roulants.....	71
Nom de canal	71
Durée d'exécution de l'entraînement	72
Mêmes durées d'exécution pour l'ouverture et la fermeture	72
Durées d'exécution différentes pour l'ouverture et la fermeture	72
Temps de pause avant inversion (pause d'inversion)	73
Commande des lamelles (pour stores uniquement).....	74

Durée de rotation des lamelles.....	74
Réglage du type de store (pour stores uniquement).....	75
Position lamelle après déplacement	80
Verrouillage mode manuel.....	80
Objets de groupe pour verrouillage mode manuel.....	81
Scénarios	81
Activation des scénarios.....	81
Nombre de scénarios	81
Durée de temporisation pour le traitement des scénarios	82
Appel et enregistrement de valeurs de scénario	83
Remplacer les valeurs de scénario pendant le téléchargement.....	84
Priorité	84
Fonction centrale pour stores	84
Activation de la fonction centrale pour chaque entraînement	84
Réponse d'état.....	85
Objets de groupe de réponse d'état du store/volet roulant	85
État hauteur.....	85
État lamelle (pour stores uniquement)	85
État déplacement.....	86
État automatique	86
Activation des réglages étendus pour stores / volets roulants	86
Réglages étendus pour stores / volets roulants	87
Durée de déplacement étendue.....	87
Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut	88
Temporisation de démarrage	88
Temporisation de décélération	88
Durée de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle (pour stores uniquement)	89
Réglages auto, verrouillage et calibrage	89
Mode automatique	89
Fonction verrouillage.....	92
Limites de la zone de déplacement.....	95
Calibrage	98
Réglages de sécurité et d'alarme	102
Fonction de sécurité pour stores	102
Fonction d'alarme	104
Fonction d'alarme météo	106
Comportement en cas d'échec et de téléchargement.....	110
Réglages express pour volets roulants	113
Objets de groupe pour réglages express pour volets roulants.....	113
Nom du canal	113
Durée d'entraînement commande des volets roulants	114
Verrouillage mode manuel.....	114
Objets de groupe pour verrouillage mode manuel.....	115
Scénarios	115
Objets de groupe pour Scénario.....	115
Fonction centrale pour volets roulants	115
Objets de groupe de la fonction centrale	116
Réponse d'état.....	116
Objets de groupe de réponse d'état du volet roulant	116
Activation des réglages étendus pour volets roulants.....	116

Réglages étendus pour volets roulants	117
Durée de déplacement étendue	117
Réglages auto, verrouillage et calibrage	117
Mode automatique	117
Fonction verrouillage	119
Limites de la zone de déplacement	120
Calibrage	121
Réglages de sécurité et d'alarme	121
Fonction de sécurité pour volets roulants	121
Fonction d'alarme	122
Fonction d'alarme météo	123
Objets de groupe pour alarmes météorologiques	124
Comportement en cas d'échec et de téléchargement	125

Informations de sécurité

Informations importantes

Il est nécessaire de lire attentivement ces instructions et de se familiariser avec l'appareil avant d'essayer de l'installer, de l'utiliser, de l'entretenir ou de procéder à sa maintenance. Les messages spéciaux suivants peuvent figurer dans ce manuel ou sur l'équipement pour mettre en garde contre des risques potentiels ou pour attirer l'attention sur des informations qui clarifient ou simplifient une procédure.



L'ajout de l'un des symboles à une étiquette de sécurité « Danger » ou « Avertissement » indique qu'il existe un danger électrique pouvant entraîner des blessures si les instructions ne sont pas respectées.



Il s'agit du symbole d'alerte de sécurité. Il est utilisé pour alerter sur des risques potentiels de blessure. Respectez tous les messages de sécurité accompagnant ce symbole pour éviter tout risque de blessure ou de mort.

DANGER

DANGER indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, **entraînera** la mort ou des blessures graves.

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

AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, **peut entraîner** la mort ou des blessures graves.

ATTENTION

ATTENTION indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, **peut entraîner** des blessures légères ou modérées.

AVIS

Le terme REMARQUE est utilisé pour aborder des pratiques qui ne sont pas liées à une blessure physique.

Pour votre sécurité

DANGER

RISQUE DE BLESSURE MORTELLE PAR ÉLECTROCUTION, EXPLOSION OU ARC ÉLECTRIQUE.

Une installation électrique sûre doit être réalisée par des professionnels qualifiés.

Les professionnels qualifiés doivent démontrer une connaissance approfondie des éléments suivants :

- Raccordement aux réseaux d'installation
- Raccordement de différents appareils électriques
- Installation de câbles électriques
- Raccordement et configuration de réseaux KNX
- Mise en service des installations KNX
- Normes de sécurité, règles de connexion locales et réglementations

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

Les appareils et l'application ETS associée ne doivent pas être utilisés pour contrôler les applications liées à la sécurité.

Personnel qualifié

Ce document est destiné au personnel responsable 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.

Une expertise détaillée acquise grâce à une formation sur le système KNX est une condition préalable.

Fonctionnement d'ETS

Les tableaux comportant l'icône  décrivent les réglages de paramètres dans l'ETS.

Les principaux éléments de réglage se trouvent à gauche.	Les paramètres spécifiques et leurs réglages de valeur se trouvent à droite.
 Réglages étendus	Sécurité de l'appareil Sécurité de l'appareil Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 » Désactivé Surveillance durée de cycle 0 pour objet de sécurité (0 à 255, unité = 1 s, 0 = inactif)

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 du système KNX et n'est pas spécifique au fabricant.

La connaissance du fonctionnement d'ETS est nécessaire. Cela comprend également la sélection du capteur ou de l'actionneur correct, son transfert et sa mise en service.

Caractéristiques spéciales du logiciel ETS

Restauration des réglages par défaut

Vous pouvez régler les valeurs par défaut (réglages d'usine) à l'aide de la touche de service **Paramètres par défaut** dans l'ETS.

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

Réglages express

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

Réglages étendus

Avec les **Réglages étendus**, vous pouvez configurer des fonctions individuelles avec des options étendues si nécessaire.

Fonctions dépendantes et paramètres

De nombreuses fonctions sont affectées par la manière dont d'autres fonctions sont définies. Cela signifie que les fonctions dépendantes peuvent uniquement 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 **ETS5 et les versions ultérieures**.

Les versions antérieures, telles que ETS3 et ETS4, ne sont pas prises en charge.

Les fichiers d'application (knxproj) sont optimisés pour la version ETS spécifique. Si vous tentez de charger une application ETS4 dans ETS5, cela entraînera un temps de conversion inutile.

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.

Information générale sur l'application

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, page 17

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 commutation, page 36

Réglages express pour stores / volets roulants, page 68

Réglages étendus pour commutation, page 46

Réglages étendus pour stores / volets roulants, page 87

Vous pouvez utiliser les **Réglages étendus** de l'appareil pour configurer les réglages généraux des appareils selon les besoins. (Réglages étendus, page 23).

Composants et environnement de programmation

L'appareil est mis en service à l'aide d'un logiciel certifié KNX. Les descriptions d'application et 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.

Vue d'ensemble des fonctions de l'application

Réglages généraux, page 17

Sélectionner les extensions 1 et 2 KNX de SpaceLogic	Commutateur/store MTN6805-0008
Sélectionner les fonctions de canal maître/des extensions pour chaque sortie	Désactivé Commutateur Volet roulant Store
Fonctions centrales	Désactivé Activé Libéré/retardé

Réglages étendus, page 23

Économie d'énergie	Les LED de l'appareil peuvent être mises en veille après (0 à 255, unité = 1 min, 0 = toujours allumée).
Sécurité de l'appareil	Désactivé Avec valeur d'objet « 1 »

Réglages étendus, page 23

	Avec valeur d'objet « 0 »
État de fonctionnement de l'appareil	Envoi cyclique d'un signal direct Activation des sorties pour l'indication de défaillance
Compteur de cycles de commutation	Compteur de cycles de commutation maître/extension 1/2 (désactivé/activé)
Réglages généraux pour le scénario	Nom des scénarios Activer l'apprentissage des scénarios Activer le champ de texte de description pour les scénarios
Temporisation fonctions centrales (uniquement si la fonction centrale est activée avec temporisation)	Temporisation des fonctions centrales de tous les canaux Durée entre les fonctions centrales par canal
Paramètres globaux pour retour d'état	Temporisation de la réponse d'état pour tous les canaux Durée entre la réponse d'état par canal
Délai d'envoi	Délai d'envoi après le rétablissement de la tension du bus
Réglages fonctionnement manuel	L'activation du fonctionnement manuel sur l'appareil n'est pas autorisée/est autorisée Bouton Libérer pour fonctionnement manuel via un objet Suspendre automatiquement le fonctionnement manuel Envoyer état du fonctionnement manuel via l'objet
Réglages généraux pour la commutation	Réponse d'état recueillie Priorité des fonctions
Réglages généraux pour volets roulants et stores	Fonctions d'alarme météo Priorité des fonctions Calibrage
Code PIN pour la mise à jour du micrologiciel	
Informations sur l'appareil	Micrologiciel du maître Micrologiciel de l'extension 1/2 Disponibilité du maître (jours/heures/min/s)

Réglages express pour commutation, page 36

Nom du canal	
Mode commutation	Commutation/Clignotant
Mode contact	Normalement ouvert/ fermé
Scénarios	Désactivé/Activé
Fonction centrale	Désactivé/Activé
Réponse d'état	Comportement normal/Inversé
Réglages étendus pour commutation	

Réglages étendus pour commutation, page 46

Réglages scénario (si la fonction Scénarios est activée dans Réglages express)	Nombre de scénarios requis
	Écraser val. du scé. dans l'actionneur lors du téléchargement
	Durée de temporisation pour le traitement des scénarios
Réglages de durée	Temps d'éclairage escalier
	Durée temporisation on
	Durée temporisation off
Réglages de logique, de verrouillage et de priorité	Fonction de priorité
	Fonction logique
Réglages de sécurité et d'alarme	Fonction de sécurité (si la Sécurité de l'appareil est activée dans les Réglages étendus)
	Fonction d'alarme
	Comportement en cas d'échec et de téléchargement

Réglages express pour stores / volets roulants, page 68

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

Réglages étendus pour stores / volets roulants, page 87

Réglages scénario (si la fonction Scénarios est activée dans Réglages express)	Nombre de scénarios requis
	Écraser val. du scé. dans l'actionneur lors du téléchargement
	Durée de temporisation pour le traitement des scénarios
Durée de déplacement étendue	Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut
	Temporisation de démarrage
	Temporisation décélération
	Durée de démarrage supplémentaire à l'ouverture de la lamelle vers le haut/vers le bas

Réglages étendus pour stores / volets roulants, page 87

Réglages auto, verrouillage & calibrage	Mode automatique
	Fonction verrouillage
	Limites zone de déplacement
	Calibrage
Réglages de sécurité et d'alarme	Fonction de sécurité (si la Sécurité de l'appareil est activée dans les Réglages étendus)
	Fonction d'alarme
	Alarme météo (si la fonction Alarme météo est activée dans les Réglages étendus)
	Comportement en cas d'échec et de téléchargement

Réglages express pour volets roulants, page 113

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

Réglages étendus pour volets roulants, page 117

Réglages scénario (si la fonction Scénarios est activée dans Réglages express)	Nombre de scénarios requis
	Écraser val. du scé. dans l'actionneur lors du téléchargement
	Durée de temporisation pour le traitement des scénarios
Durée de déplacement étendue	Durée d'inactivité jusqu'au déplacement vers le haut
	Temporisation de démarrage
	Temporisation décélération
Réglages auto, verrouillage & calibrage	Mode automatique
	Fonction verrouillage
	Limites zone de déplacement
	Calibrage
Réglages de sécurité et d'alarme	Fonction de sécurité (si la Sécurité de l'appareil est activée dans les Réglages étendus)
	Fonction d'alarme
	Alarme météo (si la fonction Alarme météo est activée dans les Réglages étendus)
	Comportement en cas d'échec et de téléchargement

KNX Data Secure

La norme KNX a été étendue par KNX Data Secure pour protéger les installations KNX contre les accès non autorisés. KNX Data Secure empêche de manière fiable la surveillance des communications et la manipulation de l'installation. KNX Data Secure décrit le chiffrement au niveau des télégrammes, de sorte que la communication via des objets est chiffrée et donc sécurisée.

Les télégrammes chiffrés sont plus longs que les télégrammes non chiffrés précédemment utilisés. Pour une programmation sécurisée via le bus KNX, il est donc nécessaire que l'interface (par exemple USB) et les éventuels coupleurs de ligne prennent en charge ces « cadres longs KNX ».

Des conditions particulières doivent être respectées quand des appareils sécurisés sont utilisés dans l'ETS. Veuillez consulter les pages web correspondantes sur le site internet de KNX (<https://www.knx.org>).

La protection de vos données est une priorité absolue. Utilisez les options dans l'ETS et KNX Data Secure pour protéger vos données, votre configuration et vos installations contre les accès non autorisés.

Protection de la configuration du projet via l'ETS

Dans l'ETS, vous pouvez définir un mot de passe de projet qui protège les appareils et les données de configuration contre tout accès non autorisé.

1. Recherchez votre projet dans l'onglet **Vue d'ensemble** de l'ETS.
2. Cliquez sur **Détails > Sécurité > Ajouter un certificat de périphérique** et définissez le mot de passe de votre projet.



The screenshot shows a dialog box titled "Définir le mot de passe du projet" (Define project password) with a lock icon. The subtitle is "Nouveau projet" (New project). The main text explains that a password is required to protect keys stored in the project and that the "Annuler" (Cancel) option will not use security at the IP backbone level. It also states that the password must be at least 8 characters long, including a digit, an uppercase letter, a lowercase letter, and a special character. There are two input fields: "Nouveau mot de passe" (New password) and "Confirmer le mot de passe" (Confirm password). The "Nouveau mot de passe" field has a strength indicator showing "Très bon" (Very good). The "Confirmer le mot de passe" field has a checkmark icon. At the bottom, there are "OK" and "Annuler" buttons.

NOTE: Un bon mot de passe doit comporter au moins 8 caractères dans la fenêtre de projet, dont un chiffre, une lettre majuscule, une lettre minuscule et un caractère spécial. N'utilisez jamais de codes PIN faibles, par exemple 1234, 0000.

3. Scannez ou entrez les certificats de périphérique pour tous les périphériques de votre projet que vous avez l'intention de télécharger à l'aide de la mise en service sécurisée > cliquez sur **OK**



Ajout de certificats de périphérique
Nouveau projet

Veuillez scanner ou entrer les certificats de périphérique pour tous les périphériques de votre projet que vous avez l'intention de télécharger à l'aide de la mise en service sécurisée.

777777 - 666666 - 555555 - 444444 - 333333 - 222222 ✓

Numéro de série FFFF:FFFF:DEF7
Clé Usine BDEEF78DEF79CE739CDEF7BDEF5AD6B5

1 certificat ajouté. OK

NOTE: Le certificat se compose du numéro de série et d'une clé de sécurité FDSK (Factory Default Setup Key). La FDSK n'est utilisée que pour la mise en service initiale et est remplacée par l'ETS lors du premier téléchargement. Cela empêche toute personne non autorisée d'accéder à l'installation même si elle connaît la FDSK. La FDSK est imprimée sur l'étiquette de l'appareil à la fois sous forme de code QR et de texte.

Informations générales concernant le processus de chiffrement

- Lisez ou entrez la FDSK dans l'ETS.
- L'ETS génère ensuite une clé d'outil spécifique à l'appareil.
- Lors de la configuration de l'appareil, l'ETS envoie la clé d'outil à l'appareil. La transmission est chiffrée et authentifiée avec la FDSK.
- À partir de ce moment, l'appareil n'accepte que la clé d'outil pour la communication et la FDSK ne peut être utilisée que pour réinitialiser l'appareil à l'état de livraison. Toutes les données de sécurité sont supprimées pendant cette réinitialisation. Par conséquent, **conservez la FDSK dans les documents de votre projet.**
- L'ETS génère ensuite des clés d'exécution, qui sont requises pour la communication de groupe protégée. La transmission est chiffrée et authentifiée avec la clé d'outil.

Réglages généraux

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

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 doit 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, page 35). Les codes PIN faibles sont interdits (par exemple, 1234, 1111, 2222, etc.).

Sélection des extensions KNX SpaceLogic

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** en tant qu'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.

Définition des fonctions de canal

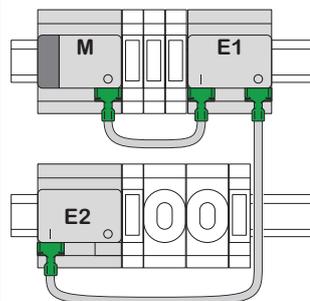
Chaque sortie peut être commandée en fonction « désactivé », « commutateur », « store » ou « volet roulant ». En fonctionnement « Store » et « Volet roulant », deux sorties sont regroupées pour former un seul canal. Les contacts de sortie des relais sont alors verrouillés électroniquement. Cela signifie 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.

AVIS

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 volets aux canaux de volets 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 commutation, page 36

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 1-8 -Store : Store	Réglages express pour store	...

Réglages express pour stores / volets roulants, page 68

Volet roulant

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

 Réglages généraux  Maître / ext. 1/2 sortie 1-8 – Volet roulant : Volet roulant	Fonction de canal maître/ extension 1/extension 2 sortie 1-8	Volet roulant
	Réglages express pour volets roulants	...

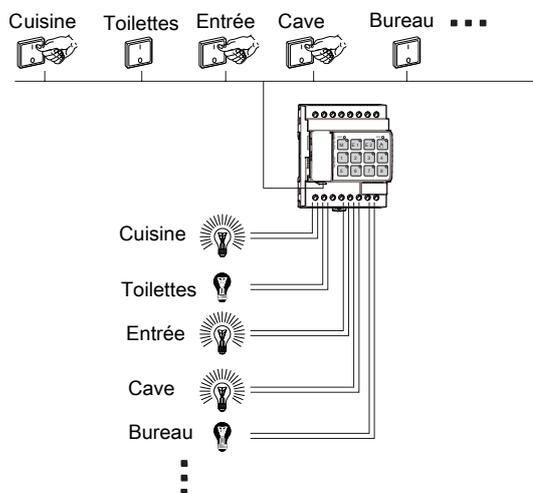
Réglages express pour volets roulants, page 113

Activation des fonctions centrales

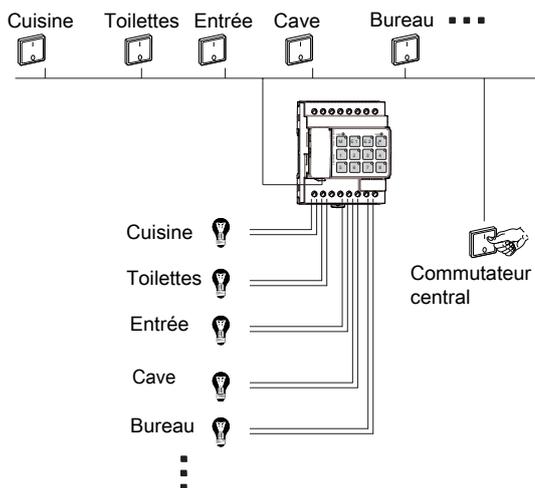
La fonction centrale vous permet de commuter plusieurs canaux de commutation de sortie simultanément à l'aide d'un télégramme via **Central - Objet commutateur**.

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
			Activé
			Libéré/retardé

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

Objets de groupe pour 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**.

Fonction centrale pour commutation, page 45

Fonction centrale pour stores, page 84

Fonction centrale pour volets roulants, page 115

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 des fonctions centrales de tous les canaux (0...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.

Réglages étendus

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

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

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.

Commutation : Commutation de la fonction de sécurité, page 63

Store : Fonction de sécurité pour stores, page 102

Volet roulant : Fonction de sécurité pour volets roulants, page 121

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

Après l'activation de la fonction de sécurité de l'appareil, l'objet de groupe **Sécurité** apparaît.

Objets 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.

État de fonctionnement de l'appareil

Envoi cyclique d'un 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

Objets de groupe pour signal direct

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
26	Central	Signal direct	1 bit	Envoi	1.017 Déclencheur

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
		Activation des sorties pour l'indication de défaillance Désactivé Activé

Objets 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.

Compteur de cycles de commutation

Si vous activez **Compteur de cycles de commutation**, toutes les actions de commutation d'un relais sont comptées et stockées de manière permanente dans la mémoire. La valeur réelle peut être lue pour chaque relais via un objet de groupe **Compteurs de cycles de commutation** à 2 octets.

Par défaut, seuls C-Flag et R-Flag sont définis pour éviter un trafic de bus élevé. Le micrologiciel vérifie les compteurs internes de manière cyclique toutes les 10 secondes. Si la valeur change, elle est envoyée via l'objet de groupe.

Vous pouvez lire les valeurs réelles via des objets de groupe. Si vous voulez connaître les valeurs sans les lire, vous devez définir le T-Flag pour l'objet.

Vous devez activer la visibilité des objets de groupe dans « **Réglages étendus** » pour l'appareil. Vous pouvez activer la visibilité séparément pour chaque appareil (Maître et Extensions).

	Réglages étendus	Compteur de cycles de commutation
		Compteur de cycles de commutation Maître Désactivé/Activé
		Compteur de cycles de commutation Extension 1 Désactivé/Activé
		Compteur de cycles de commutation Extension 2 Désactivé/Activé

Objets de groupe pour compteur de commutations

Si vous activez **Compteur de commutations**, les objets de groupe pour chaque relais apparaissent dans le dossier d'objets spéciaux **Compteur de cycles de commutation**.

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
31 – 38	N° sortie maître	Compteur de cycles de commutation	2 octets	Envoie/Lit	Valeur non signée sur 2 octets
39 – 46	N° sortie extension 1	Compteur de cycles de commutation	2 octets	Envoie/Lit	Valeur non signée sur 2 octets
47 – 54	N° sortie extension 2	Compteur de cycles de commutation	2 octets	Envoie/Lit	Valeur non signée sur 2 octets

Par défaut, seuls C-Flag et R-Flag sont définis pour éviter un trafic de bus élevé.

Le micrologiciel vérifie les compteurs internes de manière cyclique toutes les 10 secondes. Si la valeur change, elle est envoyée via l'objet de groupe.

Vous pouvez lire les valeurs réelles via des objets de groupe. Si vous voulez connaître les valeurs sans les lire, vous devez définir le T-Flag pour l'objet.

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 (Les valeurs sur le bus sont toujours 0-63)	Adresse scénario 0 – 63 Adresse scénario 1 – 63

Activer l'apprentissage des scénarios

Le paramètre **Activer l'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	
	Activer l'apprentissage des scénarios	Oui Non

Activer le champ de texte de description pour les scénarios

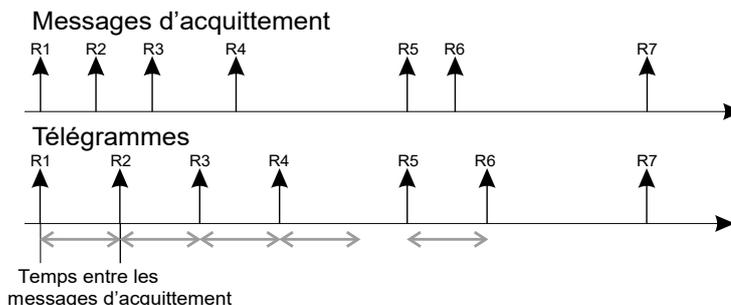
Un texte de description peut être enregistré pour chaque scénario. Cela permet de préciser les différents scénarios. Cette fonction peut être désactivée globalement ici.

Réglages étendus	Réglages généraux pour le scénario	
	Activer le champ de texte de description pour les scénarios	Oui Non

Paramètres globaux pour 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	Paramètres globaux pour retour d'état	

Temporisation de la réponse d'état pour toute les sorties (0 à 255, unité = 100 ms)	0
Durée entre les réponses d'état par canal. (0 à 50, unité = 100 ms)	0

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
		(0 à 255, unité = 1 s)	

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 autorisé
			Autorisé

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	<p>Non</p> <p>Oui</p>
	Valeur d'objet après rétablissement de la tension du bus	<p>0 (Bouton-poussoir manuel désactivé)</p> <p>1 (Bouton-poussoir manuel activé)</p> <p>Comme avant la coupure de tension du bus</p>

Objets de groupe 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 activer

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	<p>Non</p> <p>Oui</p>
	Suspendre le fonctionnement manuel après (1...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	<p>Non</p> <p>Oui</p>

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

Objets de groupe pour état de 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

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 **Désactiver**

Activer

Attribuer l'état du canal à une valeur de 1 bit **Comportement normal (actionné = 1, non actionné = 0)**

Inversée

Délai d'envoi (0...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 4 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	0	Inutilisé
	1	Inutilisé
	2	Inutilisé
	3	Inutilisé
	4	Inutilisé
	5	Inutilisé
	6	Inutilisé
	7	Inutilisé
Octet 3	0	Sortie valide 1
	1	Sortie valide 2
	2	Sortie valide 3
	3	Sortie valide 4
	4	Sortie valide 5
	5	Sortie valide 6
	6	Sortie valide 7

	7	Sortie valide 8
Octet 2	0	Inutilisé
	1	Inutilisé
	2	Inutilisé
	3	Inutilisé
	4	Inutilisé
	5	Inutilisé
	6	Inutilisé
	7	Inutilisé
Octet 1	0	Sortie d'état 1
	1	Sortie d'état 2
	2	Sortie d'état 3
	3	Sortie d'état 4
	4	Sortie d'état 5
	5	Sortie d'état 6
	6	Sortie d'état 7
	7	Sortie d'état 8
Octet 4	0	Inutilisé
	1	Inutilisé
	2	Inutilisé
	3	Inutilisé
	4	Inutilisé
	5	Inutilisé
	6	Inutilisé
	7	Inutilisé

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 pour état 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
12	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 les autres Sécurité > Verrouillage/Prio > Alarme > Tous les autres

Réglages généraux pour volets roulants et stores

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

Fonction d'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.

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 d'alarme météo	Désactivé Activé
	Durée surveillance pour alarme de vent 1	Désactivé 1 s ... 12 h
	Durée surveillance pour alarme de vent 2	Désactivé 1 s ... 12 h
	Durée surveillance pour alarme de vent 3	Désactivé 1 s ... 12 h
	Durée surveillance pour alarme de pluie	Désactivé 1 s ... 12 h
	Durée surveillance pour alarme hors gel	Désactivé 1 s ... 12 h

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

	Maître / ext. 1/2	Fonction d'alarme météo	
	Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8	Fonction d'alarme météo	Désactivé
	-Store / volet roulant		Activé
	-Réglages de sécurité et d'alarme		

Grâce aux **fonctions d'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 d'alarme** pour trois alarmes de vent, une alarme de pluie et une alarme hors gel.

	Maître / ext. 1/2	Fonction d'alarme météo	
	Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8	Réagir à l'alarme de vent 1	Non
			Oui
			Non
	-Store / volet roulant	Réagir à l'alarme de vent 2	Non
			Oui
			Non
	-Réglages de sécurité et d'alarme	Réagir à l'alarme de vent 3	Non
			Oui
			Non
		Utiliser la logique ET pour les alarmes de vent	Non
			Oui
		Réaction à l'alarme de vent	Flèche vers le haut
			Flèche vers le bas
			Approcher position
	Réaction à l'alarme de pluie	Désactivé	
		Arrêt	
		Flèche vers le haut	
		Flèche vers le bas	
		Approcher position	
	Réaction à l'alarme hors gel	Désactivé	
		Arrêt	
		Flèche vers le haut	
		Flèche vers le 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 :

- **Désactivé** : La fonction d'alarme météo n'est pas active.
- **Arrêt** : L'entraînement reste dans sa position actuelle (il s'arrête).

- **Flèche vers le haut** : L'entraînement se déplace vers la position finale supérieure. La fonction d'alarme météo est activée et la fonction d'alarme est active.
- **Flèche vers le bas** : L'entraînement se déplace vers la position finale inférieure. La fonction d'alarme météo est activée et la fonction d'alarme est active.
- **Approcher position** : L'entraînement se déplace vers la position de sécurité définie. La fonction d'alarme météo est activée et la fonction d'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. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme	Fonction d'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**.

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 de pluie > Alarme hors gel Alarme de vent > Alarme hors gel > Alarme de pluie
	Durée surveillance pour alarme de vent 1	Alarme de pluie > Alarme de vent > Alarme hors gel Alarme de pluie > Alarme hors gel > Alarme de vent
	Durée surveillance pour alarme de vent 2	Alarme hors gel > Alarme de pluie > Alarme de vent Alarme hors gel > Alarme de vent > Alarme de pluie

Objets 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 de 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	
	Priorité des fonctions	Sécurité > Alarme > Alarmes météo > Verrouillage > Tous les autres
		Sécurité > Alarme > Verrouillage > Alarmes météo > Tous les autres
		Sécurité > Alarmes météo > Alarme > Verrouillage > Tous les autres
		Sécurité > Alarmes météo > Verrouillage > Alarme > Tous les autres
		Sécurité > Verrouillage > Alarme > Alarmes météo > Tous les autres
		Sécurité > Verrouillage > Alarmes météo > Alarme > Tous les autres

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.

NOTE: 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
		Activé

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

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**, page 98.

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
		<p>Veuillez saisir un code PIN pour la mise à jour du micrologiciel 1234</p> <p>(4 chiffres, 0 à 9)</p>

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 !

Informations sur l'appareil

	Réglages étendus	<p>Informations sur l'appareil Lire les informations sur l'appareil</p> <p>Micrologiciel du maître</p> <p>Micrologiciel de l'extension 1</p> <p>Micrologiciel de l'extension 2</p> <p>Disponibilité du maître (jours/heures/min/s)</p>
---	------------------	--

Si vous cliquez sur le bouton **Lire les informations sur l'appareil**, la version du micrologiciel de chaque appareil s'affiche. La **fonction Disponibilité** affiche l'intervalle de temps écoulé depuis la dernière réinitialisation de l'appareil.

Réglages express pour commutation

Dans l'onglet **Réglages express pour 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, page 18.

	Réglages généraux	Fonction de canal maître/extension 1/extension 2 sortie 1-8	Commutation
		Maître / ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur : Commutation	Réglages express pour commutation

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 « 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 commutation	
		Nom du canal	<i>Éclairage hall rez-de-chaussée</i>

Mode commutation

Commutation

Vous pouvez choisir entre les modes de 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 commutation	
		Mode commutation	Commutation Clignotement
		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 de 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 réglages express Commutation

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
55	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Commutateur	1 bit	Reçu	1.001 Commutation
61	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Acquittement	1 bit	Envoi	1.001 Commutation

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 commutation
	Mode contact Normalement ouvert Normalement fermé

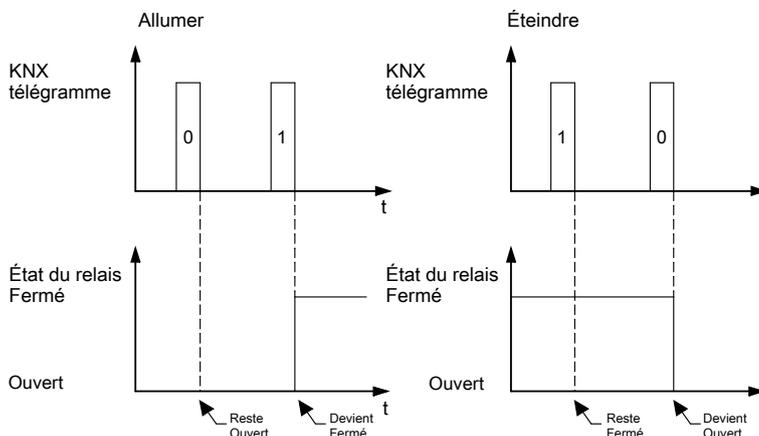
Si l'objet commutateur reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », le contact est ouvert. Si une valeur de télégramme de « 1 » est reçue, le contact est fermé.

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)

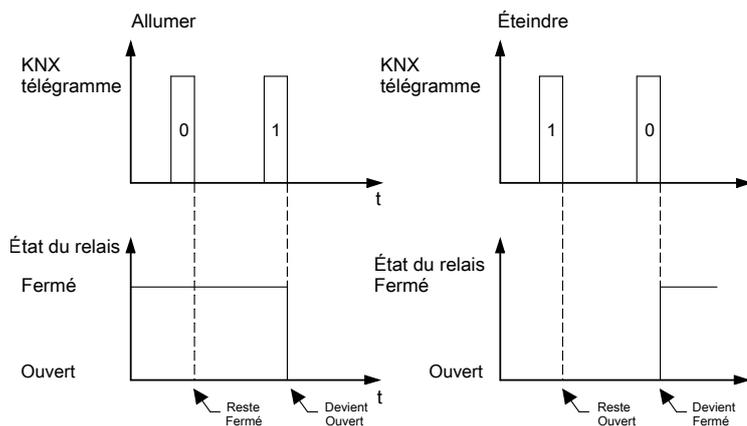
Mode contact normalement fermé

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)

Clignotement

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 de clignotement**. 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
commutation

Mode commutation

Clignotement

Comportement actionné/non
actionné

Clignotant / relais ouvert

Clignotant / relais fermé

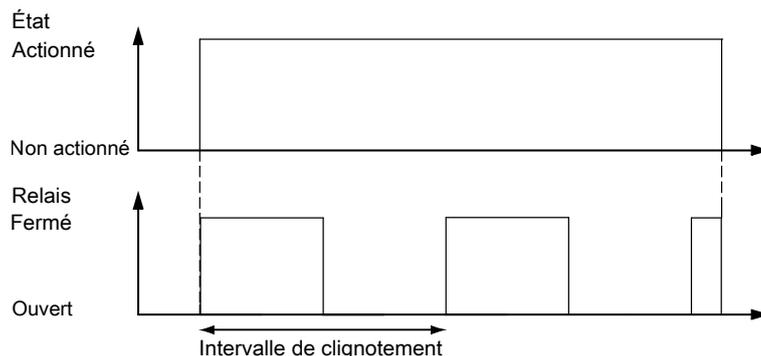
	Relais ouvert / clignotant
	Relais fermé / clignotant
Intervalle de clignotement	5 s (5 s-60 s)
Proportion ouvert / fermé	Égal (50/50 %) Ouverture courte / Fermeture longue (20/80 %) Ouverture longue / Fermeture courte (80/20 %)
Nombre défini d'intervalles de clignotement (0 à 255, 0 = clignotement permanent)	20
Comportement après un 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.

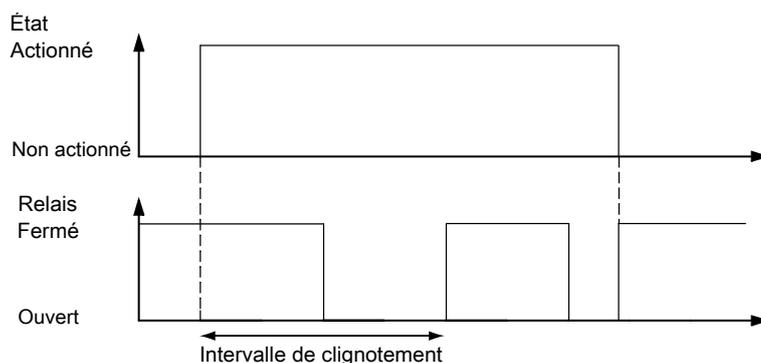
Clignotant/relais ouvert



- **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

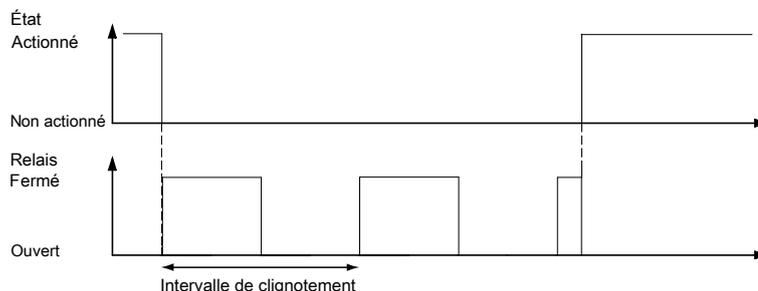


- **Relais ouvert/clignotant**

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 ouvert/clignotant

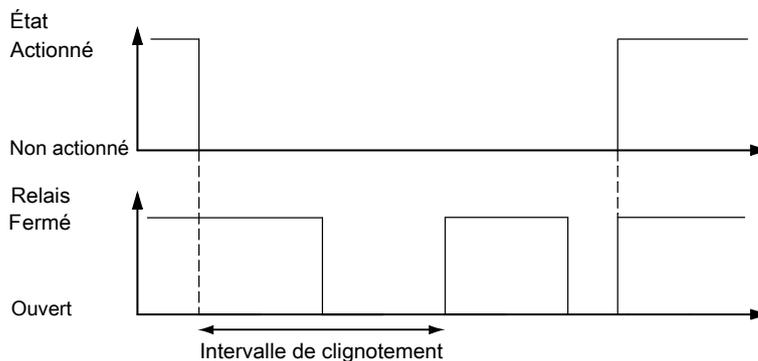


- **Relais fermé/clignotant**

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

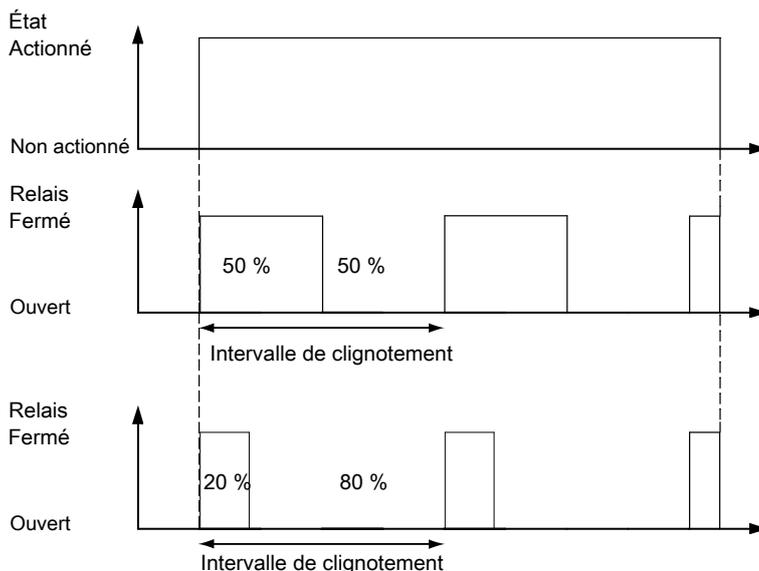
La vitesse de clignotement est réglée ici. Un intervalle de clignotement (on/off) peut être réglé entre 5 et 60 secondes.

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 un 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)

NOTE: Au début de l’intervalle de clignotement, un signal unique « 1 » est envoyé en retour au bus. Après la fin de l’intervalle de clignotement, un télégramme unique « 0 » est envoyé au bus. Ou inversement.

Objets de groupe pour réglages express Commutation

N°	Nom	Fonction d’objet	Longueur	Comportement	Type de données
55	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Commutateur	1 bit	Reçu	1.001 Commutation
61	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Acquittement	1 bit	Envoi	1.001 Commutation

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 commutation	
	Scénarios	Désactivé
	 Réglages scénario	Activé

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
		Activé
	Description scénario 1	
	Adresse scénario 1 (0-63)	Adresse scénario 0 - 63
	Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios, page 25	
	Adresse scénario 1 (1-64)	Adresse scénario 1-64
Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios, page 25		
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 0 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, page 25

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 scénario	
	Réglages scénarios	Durée de temporisation pour le traitement du scénario (0...255, unité = 100 ms)

Appel et enregistrement de valeurs de scénario

Les valeurs de scénario des relais de sortie sont appelées à l'aide de l'objet « **Objet de 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 de « **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.

NOTE: 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)

Remplacer les valeurs de scénario pendant le téléchargement

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur : Commutation Réglages scénarios	Réglages scénario	
	Remplacer les valeurs de scénario dans l'actionneur pendant le téléchargement	Activé Désactivé

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.

Objet de groupe pour Scénario

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
60	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Scénario	1 octet	Reçoit	18.001 Commande de scénario

Fonction centrale pour 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 commutation	
	Fonction centrale	Activé Désactivé

Les réglages généraux et les explications de la fonction centrale figurent au chapitre Activation des fonctions centrales, page 20.

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)

Activation des réglages étendus pour la commutation

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

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur : Commutation	Réglages express pour commutation	
	Réglages étendus pour commutation	Non Oui

Réglages étendus pour commutation

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

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

Réglages de durée

Fonction de durée d'éclairage d'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 durée d'éclairage d'escalier sont disponibles :

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

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

Durée d'éclairage d'escalier fixe

Avec **Durée d'éclairage d'escalier fixe**, vous pouvez paramétrer une durée d'éclairage d'escalier fixe pour chaque canal. La durée d'éclairage d'escalier peut être paramétrée 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	Durée d'éclairage d'escalier fixe	
	Arrêt manuel	Activé Pas actif
	Prolongation	Non déclenchable Possibilité de déclenchement Se déclenchant et s'ajoutant
	Nombre max. d'additions	2 (2-5)
	Durée	2 min (5 s-1 h)
	Nombre de préavertissements	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.	

Durée d'éclairage d'escalier variable

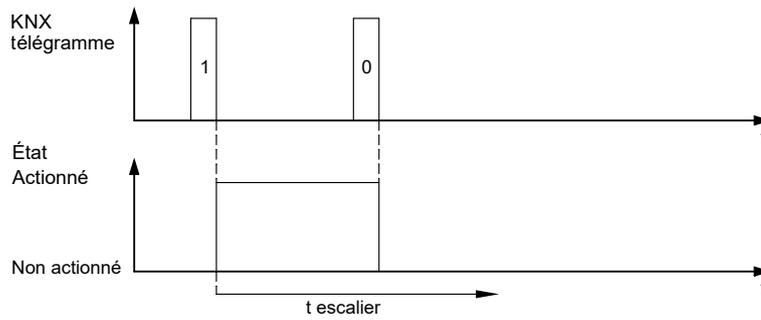
Avec **Durée d'éclairage d'escalier variable**, une durée entre 0 s et 65 535 s est définie via l'objet **Escalier variable** (durée DPT 7.005 2 octets (s)), par exemple à l'aide d'un bouton. Cela vous permet de préciser la durée de l'éclairage d'escalier à partir de différents endroits en fonction de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

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur : Commutation - Réglages de durée	Durée d'éclairage d'escalier variable	
	Arrêt manuel	Activé Pas actif
	Prolongation	Non déclenchable Possibilité de déclenchement Se déclenchant à la valeur supérieure Se déclenchant et s'ajoutant
	Nombre max. d'additions	2 (2-5)
	Nombre de préavertissements	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.	

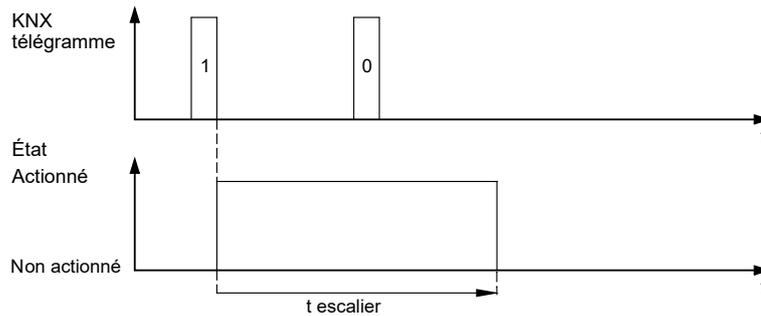
Arrêt manuel

Les deux fonctions de durée d'éclairage d'escalier vous permettent d'arrêter prématurément la durée 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 »)

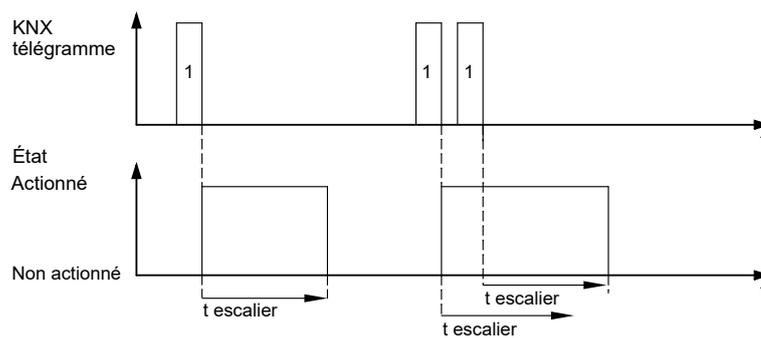


Un télégramme avec la valeur d'objet **0** n'a aucun effet. La durée d'éclairage d'escalier réglée continue normalement jusqu'à la fin.

Prolongation

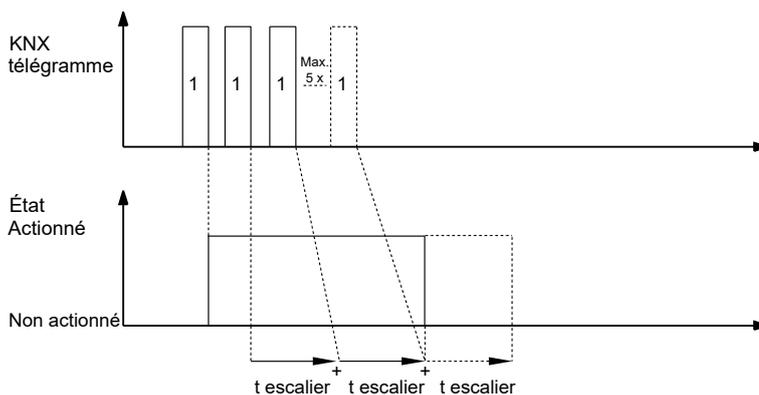
Si vous souhaitez redémarrer la durée d'éclairage d'escalier avant qu'elle ne se soit écoulée ou ajouter une durée d'éclairage d'escalier, vous devez sélectionner la durée d'éclairage d'escalier **Possibilité de déclenchement, Se déclenchant et s'ajoutant** ou **Se déclenchant à la valeur supérieure**. La durée d'éclairage d'escalier est ensuite redémarrée ou ajoutée 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, la durée d'éclairage d'escalier est redémarrée.

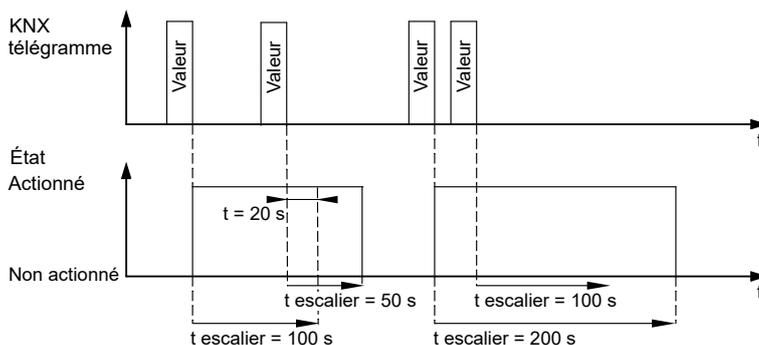
Prolongation = Se déclenchant et s'ajoutant



Une fois qu'un ou plusieurs nouveaux télégrammes avec la valeur d'objet « 1 » ont été reçus, la durée d'éclairage d'escalier est ajoutée à la durée d'éclairage d'escalier précédente. Le nombre d'ajouts peut être réglé. Vous pouvez paramétrer un maximum de 5 ajouts de durée d'éclairage d'escalier.

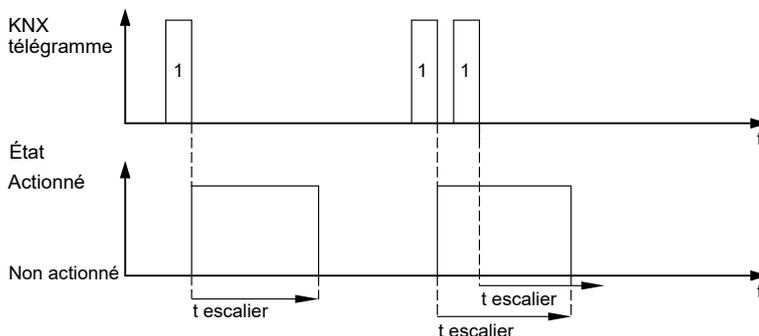
Par exemple, vous pouvez ajouter la durée d'éclairage d'escalier en appuyant plusieurs fois sur un bouton distinct.

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



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

Prolongation = Non déclenchable



Cependant, si la durée d'éclairage d'escalier n'est pas déclenchable, le relais s'éteindra exactement au moment où la durée se sera écoulée.

Si la fonction **Arrêt manuel** est activée, la minuterie d'escalier peut être arrêtée par un télégramme « 0 ».

Préavertissements

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

Avec les préavertissements, l'utilisateur peut être informé de la fin imminente de la fonction par un bref arrêt du système d'éclairage peu avant la fin de la durée 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.

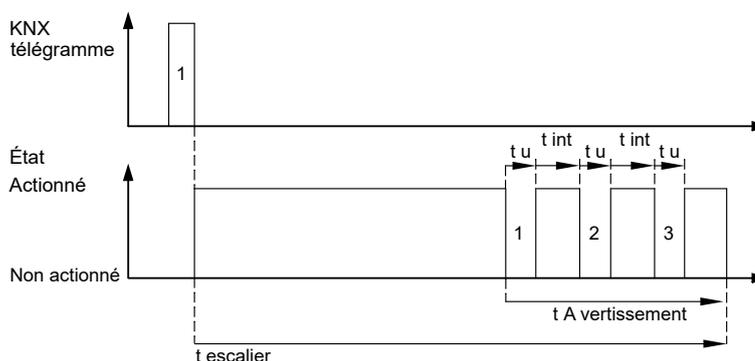
Vous pouvez régler cela à l'aide du paramètre **Nombre de préavertissements**. Avec la valeur « 0 », la fonction d'avertissement est désactivée. Pour activer les préavertissements, sélectionnez le nombre d'impulsions d'avertissement. Le premier avertissement commence à la durée d'éclairage d'escalier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

À chaque préavertissement, 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 :

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

Si une fonction de durée d'éclairage d'escalier continue est interrompue par un arrêt prématuré, aucun préavertissement n'est émis.

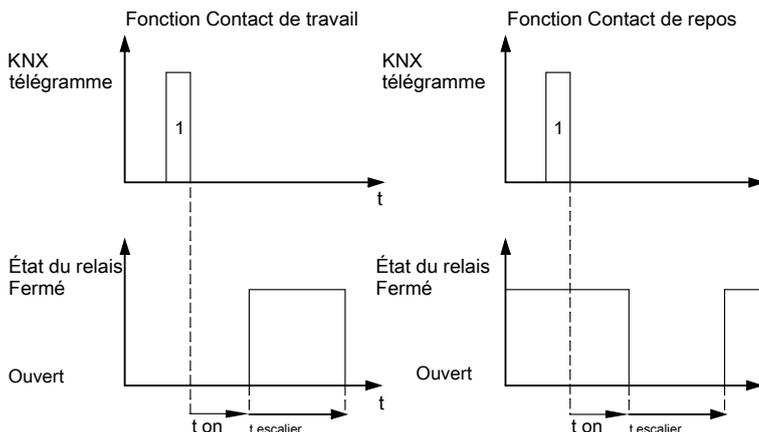
Préavertissement (nombre de préavertissements=3)



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

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

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

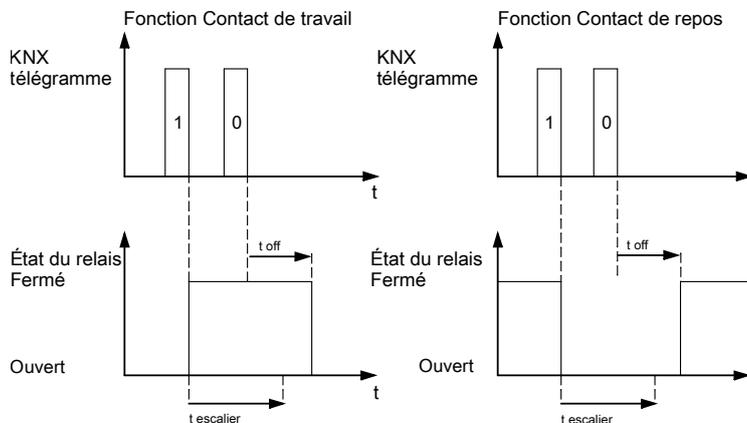


Le résultat de la combinaison d'une fonction de durée d'éclairage d'escalier et d'une temporisation off dépend de la façon dont vous avez défini la fonction de **durée d'éclairage d'escalier** :

Dans le cas de la fonction de durée 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 de durée d'éclairage escalier** ». Une fois la durée temporisation off écoulée, la sortie est désactivée (non actionnée).

Dans le cas de la fonction de durée 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 durée 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 durée d'éclairage d'escalier avec temporisation off



Pour les fonctions de durée d'éclairage d'escalier avec **arrêt manuel** et avertissements activés, la fonction de durée 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.

Objets de groupe de durée d'éclairage d'escalier

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
59	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Escalier fixe	1 bit	Reçoit	1.010 Marche/arrêt
59	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Escalier variable	2 octets	Reçoit	7.005 durée (s)

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**.

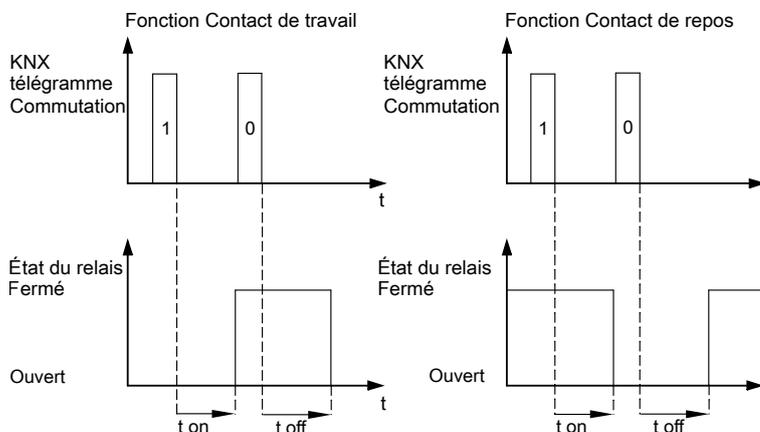
Une fois la valeur d'objet « 0 » reçue, la temporisation off retarde la commutation du contact de relais de l'état **actionné** vers l'état **non actionné**.

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

Objets

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

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	Activé
		Désactivé
	Fonctionne sur l'objet commutateur	Oui (Oui/Non)
	Fonctionne avec objet de minuterie d'escalier	Non (Oui/Non)
	Fonctionne avec objet de scénario	Non (Oui/Non)

Mode temporisation on	Non déclenchable
	Possibilité de déclenchement
Durée temporisation on	1 s (0 ms-1 h)

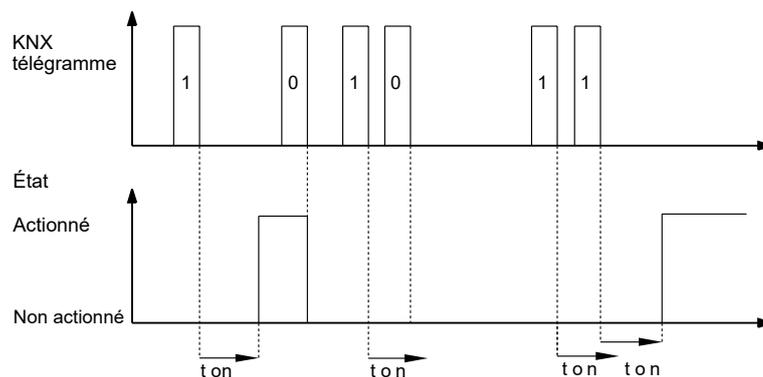
Temporisation off

Maître / ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur : Commutation - Réglages de durée	Durée temporisation off	
	Durée temporisation off	Activé
		Désactivé
	Fonctionne sur l'objet commutateur	Oui (Oui/Non)
	Fonctionne avec objet de minuterie d'escalier	Non (Oui/Non)
	Fonctionne avec objet de scénario	Non (Oui/Non)
	Mode temporisation Off	Non déclenchable
		Possibilité de déclenchement
	Se déclenchant et s'ajoutant	
Nombre max. d'additions	2 (2-5)	
Durée temporisation on	1 s (0 ms-1 h)	

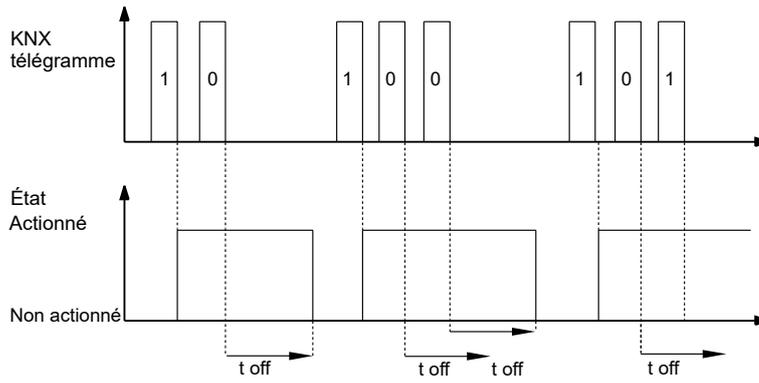
Type de temporisation

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 **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 »)

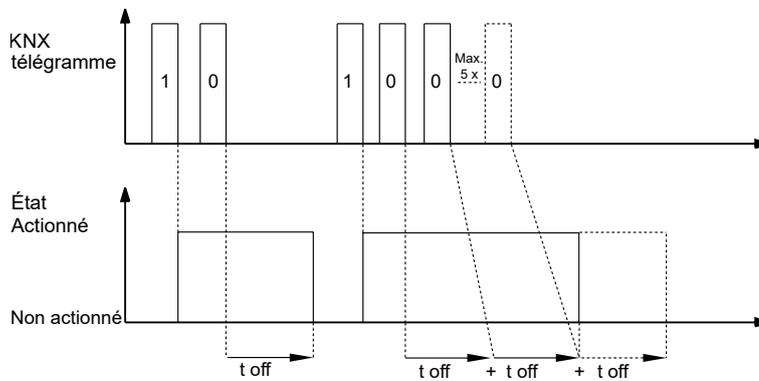


Temporisation off se déclenchant (télégramme « 0 »)



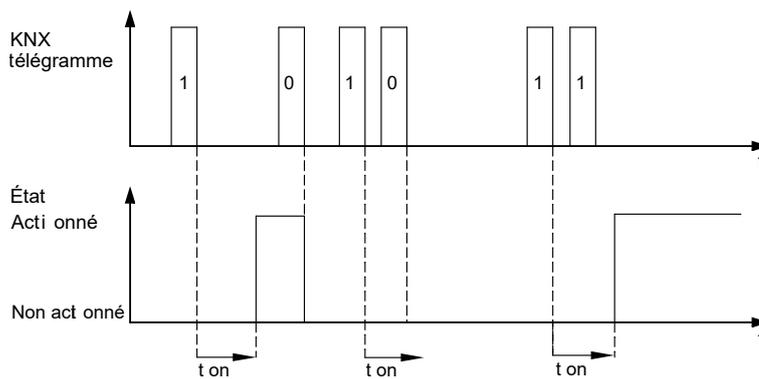
En outre, pour la temporisation off, vous pouvez sélectionner **Se déclenchant et s'ajoutant**. La durée de temporisation est ajoutée lorsque la même valeur de télégramme est reçue, par exemple à l'aide d'un bouton distinct. Vous pouvez définir le nombre maximal d'ajouts.

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

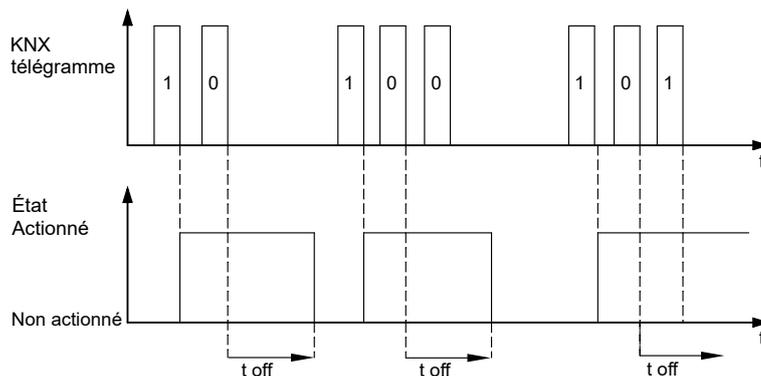


En revanche, dans le cas de temporisations non déclenchantes, le relais s'éteindra exactement au moment où la durée se sera écoulée.

Temporisation on non déclenchant



Temporisation off non déclenchable



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.

Réglages de logique, de verrouillage et de 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	Désactivé Activé
	Fonction logique	OU ET OU EXCLUSIF
	Type d'opération logique	0 1
	Valeur de l'objet d'opération logique après rétablissement de la tension du bus ou téléchargement	Normal Inversée
	Valeur d'objet logique	(Empty)

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 du bus et téléchargement.

Par exemple, dans le cas d'un objet logique OU pré-réglé avec la valeur « 1 » après rétablissement de la tension du 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

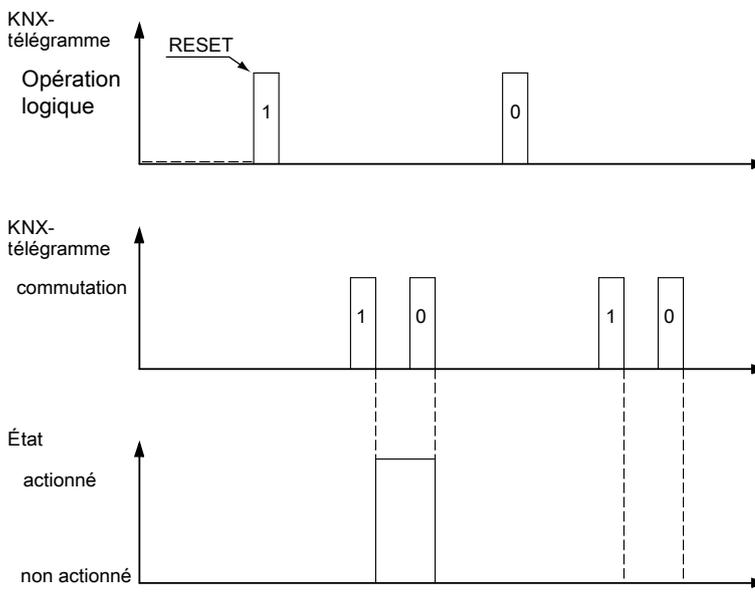
Tant que l'« **objet entrée opération logique** » a la valeur « 1 », la commutation peut être réalisée comme d'habitude à l'aide de l'adresse de l'« **objet commutateur** ». Les durées d'éclairage d'escalier réglées continueront d'être observées. L'arrêt via l'« objet logique » prend effet immédiatement.

Objet Entrée logique	Objet Commutation	Résultat
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

Exemple :

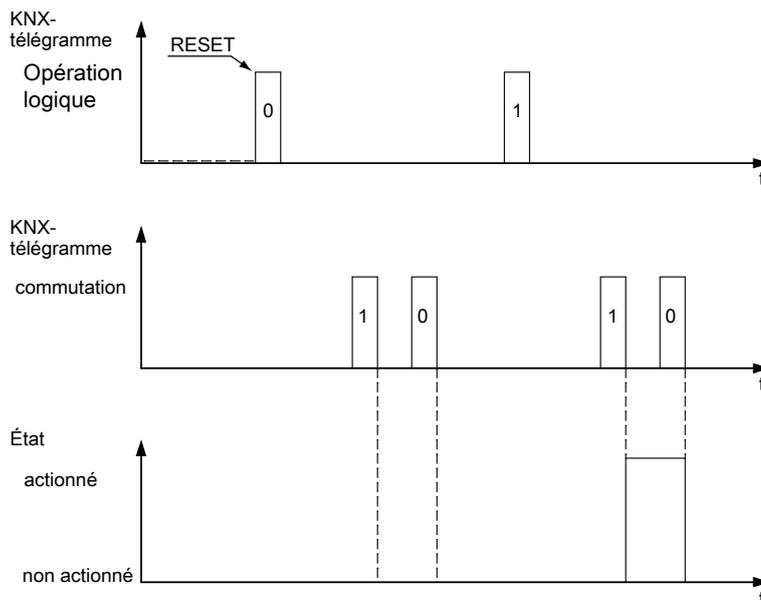
Une opération logique ET peut être utilisée pour créer un verrouillage de mise sous tension. Cela signifie que tant que la valeur de l'« objet logique » est « 0 », l'« objet commutateur » ne peut pas être utilisé pour la mise sous tension. Si la valeur de l'« objet commutateur » est « 1 », la mise sous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

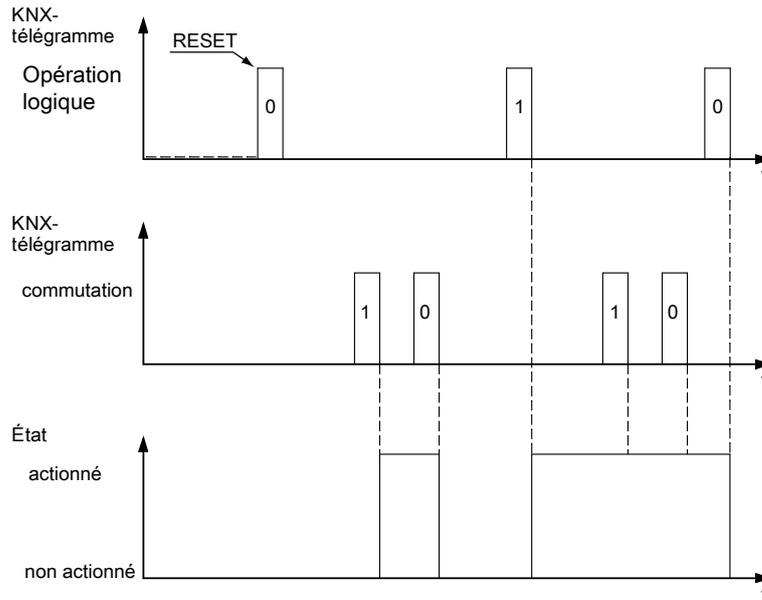
Tant que l'« objet logique » a la valeur « 0 », la commutation peut être réalisée comme d'habitude à l'aide de l'adresse de l'« objet commutateur ». Les durées d'éclairage d'escalier réglées continuent d'être observées. La mise sous tension via l'« objet logique » prend effet immédiatement.

Objet Entrée logique	Objet Commutation	Résultat
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

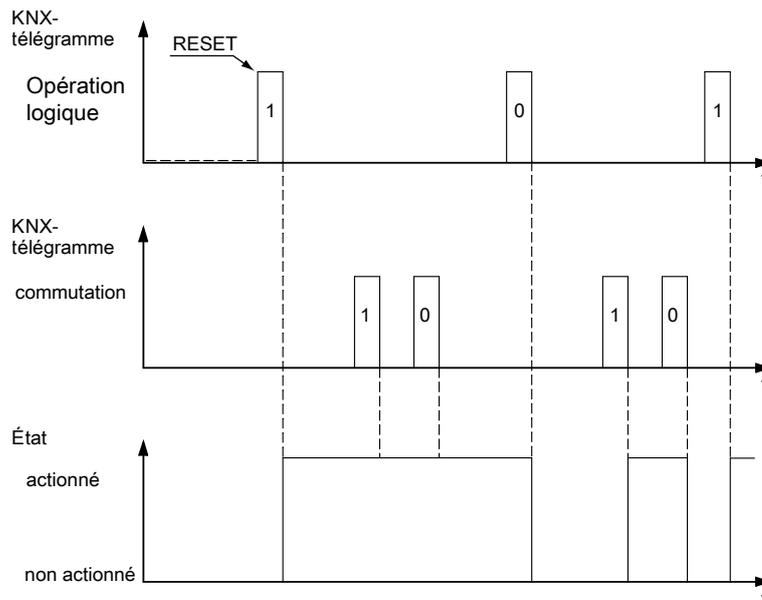
Exemple :

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*



*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

Objets de groupe de fonction logique

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
55	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Commutateur	1 bit	Reçu	1.001 Commutation
56	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Entrée logique	1 bit	Reçu	1.002 booléen

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, page 30

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 de 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.

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

Les valeurs d'objet de l'objet de 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 Comportement à la fin de la priorité

Valeur bit 1	Valeur bit 2	Comportement de la sortie
1	0	Activation de la priorité, état de commutation « Non actionné »
0	0	Fin de la priorité, état de commutation en fonction du paramètre Comportement à la fin de la priorité

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 à la 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.

Activé, 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**.

Activé, 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.

Objet de groupe pour la fonction de priorité

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
57	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Priorité	2 bits	Reçu	2.001 commutation prio.

Fonction verrouillage

Vous pouvez utiliser la fonction de 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 de verrouillage individuellement pour chaque canal de commutation.

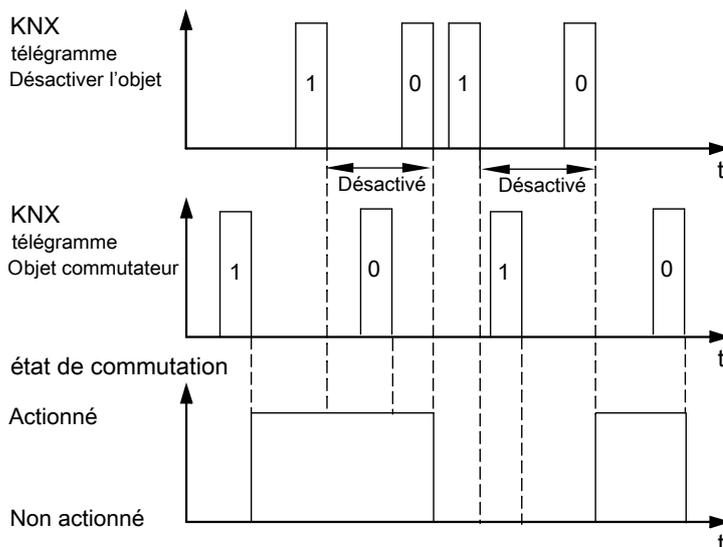
 Maître / ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur : Commutation – Réglages logique, verrouillage et priorité	Fonction verrouillage	
	Fonction de priorité supérieure	Fonction verrouillage
	Verrouillage	Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	Comportement au début du verrouillage	Aucune réaction Actionné Non actionné
	Comportement à la fin du verrouillage	Aucune réaction Actionné Non actionné Suit valeur actuelle
	Comportement après le téléchargement	Désactivé Activé Comme avant le téléchargement
	Comportement après rétablissement de la tension du bus	Désactivé Activé Comme avant la coupure de tension du bus

Une fois la fonction de 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 de verrouillage**.

Si l'**objet de 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 au début du verrouillage**.

Si l'objet de 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 à la fin du verrouillage**. La fonction de 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 d'objet « 1 » ; comportement au début du verrouillage = aucune réaction ; comportement à la fin du verrouillage = suit valeur actuelle ; fonctionnement du relais : Normalement ouvert



Comportement du verrouillage après téléchargement

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

Si le paramètre **Comportement après téléchargement** est réglé à la valeur **Comme avant le téléchargement**, la fonction de 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 de verrouillage n'est pas activée après un rétablissement de la tension du bus, indépendamment de son état avant la coupure de tension du bus.

Activé :

Après un rétablissement de la tension du bus, la fonction de verrouillage devient active et la sortie est commutée à l'état que vous avez défini via le paramètre **Comportement au 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 de verrouillage revient à l'état qui était actif avant la coupure de tension du bus. Si la fonction de verrouillage était active, la sortie est commandée par ses réglages dans le paramètre **Comportement au début du verrouillage**.

Objets de groupe de fonction de verrouillage

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
57	Sortie maître 1 & (nom du canal)	Verrouillage	1 bit	Reçu	1.003 activer

Réglages de sécurité et d'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, page 23

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 de sécurité et d'alarme 	Fonction de sécurité	
	Fonction de sécurité	Désactivé Activé
	Comportement au début de la sécurité	Aucune réaction Actionné Non actionné Clignotant (cycle 5 s)
	Comportement à la fin de la sécurité	Aucune réaction Actionné Non actionné Suit valeur actuelle
	Sécurité de l'appareil, page 23 (Surveillance de la durée de cycle pour un objet de sécurité > 0)	
		
	Comportement lors du dépassement du cycle	Aucune réaction Actionné Non actionné Clignotant (cycle 5 s)

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, page 23*). La réaction est définie par le paramètre **Comportement au 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 à la 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 lors du 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 d'alarme / Objet de verrouillage / Objet de priorité Priorité des fonctions pour la commutation, page 30

Objet entrée logique

Objet de scénario

Objet de commutation central

Objet escalier fixe / escalier variable

Objet commutateur

Objets 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 d'alarme

Dans le cas d'une alarme, la fonction d'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 d'alarme individuellement pour chaque canal de sortie. La fonction d'alarme peut être paramétrée ici pour chaque canal.

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1-8 -Commutateur : Commutation – Réglages de sécurité et d'alarme 	Fonction d'alarme	
	Fonction d'alarme	Désactivé Activé
	Alarme	Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	Comportement au début de l'alarme	Aucune réaction Actionné Non actionné Clignotant (cycle 5 s)
	Comportement à la fin de l'alarme	Aucune réaction Actionné Non actionné Suit valeur actuelle
	Comportement après rétablissement de la tension du bus	Désactivé Activé Comme avant la coupure de tension du bus

Valeurs d'objet pour alarme

La fonction alarme est activée si l'**objet d'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 au début de l'alarme**.

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

Avec valeur d'objet « 1 » :

La valeur d'objet « 1 » active la fonction d'alarme. Si la valeur d'objet « 0 » est reçue, la fonction d'alarme est à nouveau désactivée.

Avec valeur d'objet « 0 » :

La valeur d'objet « 0 » active la fonction d'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 d'alarme n'est pas activée après un rétablissement de la tension du bus, indépendamment de son état avant la coupure de tension du bus.

Activé :

après un rétablissement de la tension du bus, la fonction d'alarme devient active et la sortie est commutée à l'état que vous avez défini via le paramètre **Comportement au début de l'alarme**.

Comme avant la coupure de tension du bus :

la fonction d'alarme revient à l'état actif avant la coupure de tension du bus. Si la fonction d'alarme était active, la sortie est commandée par ses réglages dans le paramètre **Comportement au début de l'alarme**.

Priorité

La fonction d'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*, page 30). L'**objet d'alarme** est prioritaire sur les objets de groupe suivants :

- La priorité par rapport à l'**objet de verrouillage / objet de priorité** est définie de manière centrale pour la commutation : *Priorité des fonctions pour la commutation*, page 30
- **Objet entrée logique**
- **Objet de scénario**
- **Objet de commutation central**
- **Objet escalier fixe / escalier variable**
- **Objet commutateur**

Objets de groupe de la fonction d'alarme

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

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 de sécurité et d'alarme 	Comportement en cas d'échec et de téléchargement	
	Comportement en cas d'échec et de téléchargement	Désactivé Activé
	État du relais après la coupure de tension du bus	Aucune réaction Actionné Non actionné
	État du relais après le rétablissement de la tension du bus	Comme avant la coupure de tension du bus Actionné Non actionné
	État du 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 durée 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 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 le 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 du 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.

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 **Définition des fonctions de canal**, page 18 :

✕ C	Réglages généraux	Fonction de canal pour le maître/	Store
		Extension 1 / Extension 2	
		Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8	
	Maître / ext. 1/2	Réglages express pour store	...
	Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8		
	Store		
✕ C	Réglages généraux	Fonction de canal pour le maître/	Volet roulant
		Extension 1 / Extension 2	
		Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8	
	Maître / ext. 1/2	Réglages express pour volets roulants	...
	Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8		
	Volet roulant		

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.

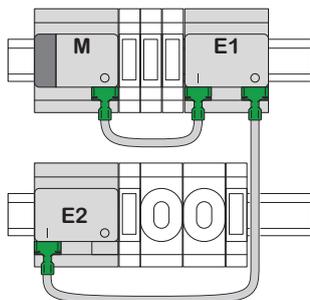
Il existe de nombreuses variantes de stores pour l'usage intérieur et extérieur. Le canal permet de commander un moteur de store/volet roulant avec max. 1 000 VA. Un seul moteur par canal peut être connecté. Le moteur doit avoir un interrupteur de fin de course.

AVIS

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 volets aux canaux de volets 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.

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 en 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, page 72
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), page 73
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 en mode manuel** »). La valeur reçue pour l'objet n'est pas pertinente ici.
- **Suivi des lamelles (pour stores uniquement) :**
Position lamelle après déplacement, page 80
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, page 98).

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 (Calibrage, page 98).

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), page 75.

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 pour réglages express – Stores / volets roulants

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
55	Sortie maître 1+2 nom du canal	Déplacement en mode manuel	1 bit	Reçu	1.008 Ouverture/fermeture
56	Sortie maître 1+2 nom du canal	Arrêt/passe en mode manuel (store)	1 bit	Reçu	1.007 étape
56	Sortie maître 1+2 nom du canal	Arrêt en mode manuel (volet roulant)	1 bit	Reçu	1.007 étape
57	Sortie maître 1+2 nom du canal	Position hauteur en mode manuel	1 octet	Reçu	5.001 pourcentage (0...100 %)
58	Sortie maître 1+2 nom du canal	Position lamelle manuelle (store)	1 octet	Reçu	5.001 pourcentage (0...100 %)
70	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état hauteur	1 octet	Envoi	5.001 pourcentage (0...100 %)
71	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état lamelle (store)	1 octet	Envoi	5.001 pourcentage (0...100 %)
75	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état déplacement	1 bit	Envoi	1.010 Marche/arrêt
76	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état dernière direction	1 bit	Envoi	1.008 Ouverture/fermeture

Nom de 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	Réglages express pour stores / volets roulants
	Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8	
	Store / volet roulant	
	Nom du canal	<i>Store cuisine</i>

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**, page 98.

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 l'ouverture et la 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 la même durée pour l'ouverture et la fermeture	Oui
	Durée d'ouverture / de fermeture (5 s...99:59,9 min)	02:00,0

Durées d'exécution différentes pour l'ouverture et la fermeture

Si le paramètre **Utiliser la même durée pour l'ouverture et la 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 la même durée pour l'ouverture et la fermeture	Non
	
Durée d'ouverture (5 s...99:59,9 min)	02:00,0
Durée de 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 d'extrémité supérieure après ces mouvements, 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).

AVIS**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.

Commande des 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.

	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

Réglages express pour stores / volets roulants

Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8

Store / volet roulant

Commande des lamellesDurée 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 définies pour la durée d'étape (durée d'étape par défaut : 100 ms), la durée d'exécution de la latte 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 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.

NOTE: 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 du store existant**.

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8 Store	Réglages express pour store	
	Commande des lamelles	
	Déplacement du store existant	Fermé vers le bas / horizontal vers le haut Incliné vers le bas / horizontal vers le haut

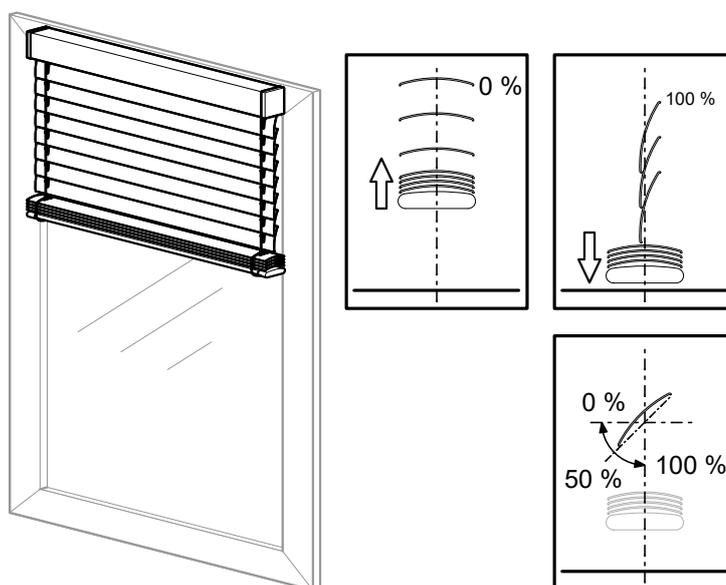
	Fermé vers le bas / fermé vers le haut
	Incliné vers le bas / fermé vers le haut

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 store	
	Commande des lamelles	
	Déplacement du store existant	Fermé vers le bas / horizontal vers le haut
	Position lamelle après déplacement en %	Dernière position des lamelles
	Position de travail des lamelles en %	Aucune réaction Position de travail 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*, page 74.

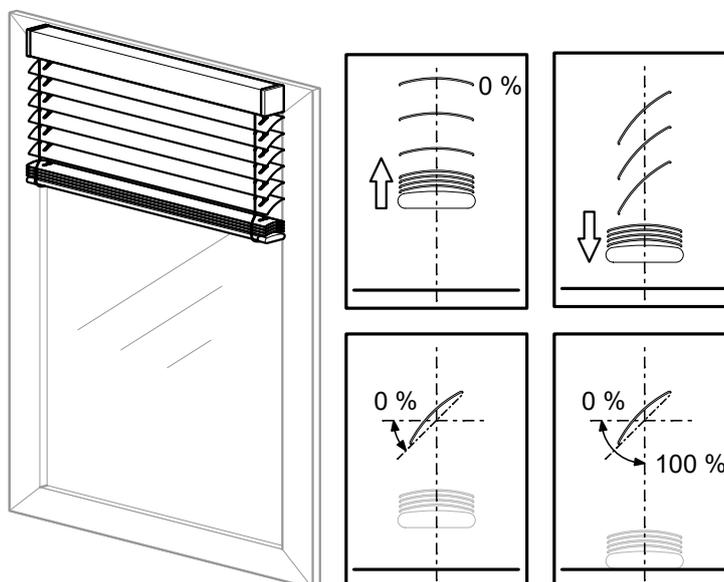
NOTE: Sauf mention contraire dans les instructions suivantes, les exemples se réfèrent à ce type de store.

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 % à la position de travail si le store n'est pas en position finale inférieure 0-100 % 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 store	
	Commande des lamelles	
	Déplacement du store existant	Incliné vers le bas / horizontal vers le haut
	Position lamelle après déplacement en %	Dernière position des lamelles
		Aucune réaction
	Position de travail	
	Position lamelle existante pendant déplacement vers le bas en %	50

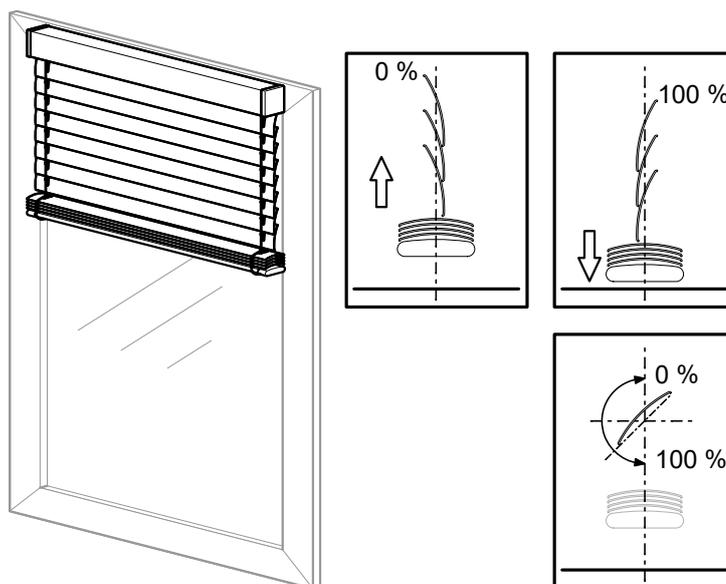
Vous pouvez utiliser le paramètre **Position lamelle existante pendant déplacement vers le bas en %** afin de régler l'angle d'ouverture pour la position de travail.

Type de stores 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 store	
	Commande des lamelles	
	Déplacement du store existant	Fermé vers le bas / fermé vers le haut
	Position lamelle après déplacement en %	Dernière position des lamelles
↻ Position de travail des lamelles en %	Aucune réaction	
	Position de travail	75

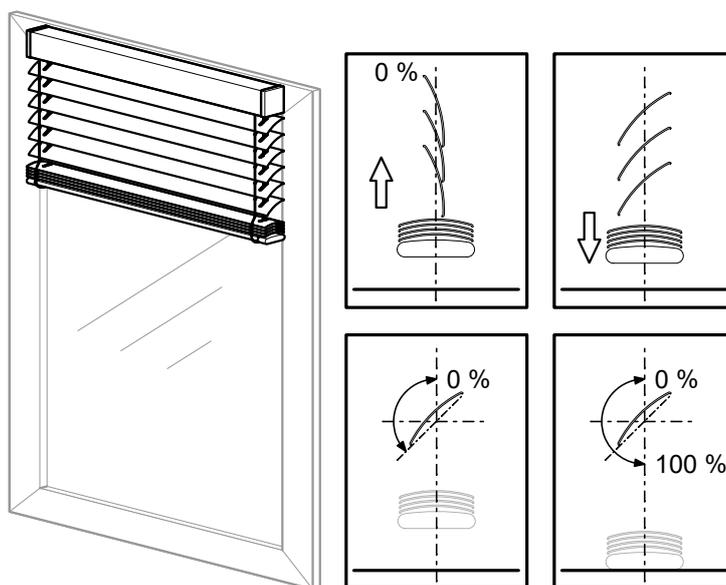
La valeur pré-réglée de 75 % correspond à un angle d'ouverture des lamelles d'environ 45°. Comme cette position est réglée avec une commande en fonction de l'heure, veuillez également vous reporter à la section *Durée de rotation des lamelles*, page 74.

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 % à la position de travail si le store n'est pas en position finale inférieure
0-100 % 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 store	
	Commande des lamelles	
	Déplacement du store existant	Incliné vers le bas / fermé vers le haut
	Position lamelle après déplacement en %	Dernière position des 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** » 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.

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 Activé
	 Verrouillage manuel	Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'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 d'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 d'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 pour verrouillage mode manuel

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

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 de 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 1-8 -Commutateur : Store / volet roulant	Réglages express pour stores / volets roulants	
	Scénarios	Désactivé Activé
-Réglages scénarios		Réglages scénario

Objets de groupe pour Scénario

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
67	Sortie maître 1+2 nom du canal	Scénario	1 octet	Reçoit	18.001 Commande de scénario

Nombre de scénarios

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8 -Store / volet roulant Réglages scénarios	Réglages scénario	
	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+2/3+4/5+6/ 7+8 -Store / volet roulant Réglages scénarios	Réglages scénario	
	Scénario 1 (1-16)	Désactivé
		Activé
	Description scénario 1	
	Adresse scénario 1 (0-63)	Adresse scénario 0 - 63
	Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios, page 25	
	Adresse scénario 1 (1-64)	Adresse scénario 1-64
	Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios, page 25	
	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 0 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, page 25

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 scénarios	Réglages scénario	
	Durée de temporisation pour le traitement du scénario (0...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, page 98

Si l'« **objet de 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.

NOTE: 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

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

Remplacer les valeurs de scénario pendant le téléchargement

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

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 préétablies 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 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 en 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.

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	Réglages express pour stores / volets roulants	
	Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8		
	-Store / volet roulant		
	Réglages scénarios	Fonction centrale	Activé

Les réglages généraux et les explications de la fonction centrale figurent au chapitre **Réglages généraux** (Activation des fonctions centrales, page 20).

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 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

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	Activé Désactivé
	État lamelle (pour stores uniquement)	Activé Désactivé
	État déplacement	Activé Désactivé

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

Objets de groupe de réponse d'état du store/volet roulant

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
70	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état hauteur	1 octet	Envoi	5.001 pourcentage (0...100 %)
71	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état lamelle (store)	1 octet	Envoi	5.001 pourcentage (0...100 %)
75	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état déplacement	1 bit	Envoi	1.010 Marche/arrêt
76	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 de réponse d'état du mode automatique

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

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

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

Activation des réglages étendus pour stores / volets roulants

 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

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

Réglages étendus pour stores / volets roulants

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

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

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

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

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

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

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 & calibrage	Réglages auto, verrouillage & calibrage	
	Mode automatique	
	Mode automatique	Désactivé Activé

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 du mode automatique du store/volet roulant

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
60	Sortie maître 1+2 nom du canal	Déplacement en mode automatique	1 bit	Reçu	1.008 Ouverture/fermeture
61	Sortie maître 1+2 nom du canal	Arrêt/passe en mode automatique (store)	1 bit	Reçu	1.007 étape
61	Sortie maître 1+2 nom du canal	Arrêt en mode automatique (volet roulant)	1 bit	Reçu	1.007 étape
62	Sortie maître 1+2 nom du canal	Position hauteur en mode automatique	1 octet	Reçu	5.001 pourcentage (0...100 %)
63	Sortie maître 1+2 nom du canal	Position de lamelles 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.

Verrouillage 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 & calibrage	Réglages auto, verrouillage & calibrage	
	Mode automatique	
	Verrouillage mode automatique	Désactivé Activé Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »

	État verrouillage automatique	Désactivé Activé
	Comportement lors de la 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 de retour d'état envoie un « 1 » si le verrouillage automatique est actif.
- L'objet de retour d'état envoie un « 0 » si le verrouillage automatique est inactif.

Objets de groupe du verrouillage du mode automatique

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
64	Sortie maître 1+2 nom du canal	Verrouillage mode automatique	1 bit	Reçu	1.003 activer
72	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état mode automatique	1 bit	Envoi	1.003 activer

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

- « **Verrouillage auto.** » = « **avec valeur d'objet 0** »
Si « **Verrouillage auto.** » = « 0 » : le **verrouillage auto.** est actif.
Si « **Verrouillage auto.** » = « 1 » : le **verrouillage auto.** est inactif.
- « **Verrouillage auto.** » = « **avec valeur d'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 & calibrage	Réglages auto, verrouillage & calibrage	
	Mode automatique	
	Réaction en mode automatique à la réception d'une valeur d'objet manuelle	Le mode automatique reste activé
		Le mode automatique est temporairement désactivé
	Temps de désactivation mode automatique	1 min (1 min - 24 h)

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 & calibrage 	Fonction verrouillage	
	Fonction verrouillage	Désactivé Activé
	Verrouillage	Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	État signal de verrouillage	Désactivé Activé
	Comportement au début du verrouillage	Aucune réaction Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Position hauteur au début verrouillage en %	0 (0 – 100)
	Position lamelle au début verrouillage en %	0 (0 – 100)
	Comportement à la fin du verrouillage	Aucune réaction Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position comme avant le verrouillage Accepter la position automatique actuelle
	Comportement après le téléchargement	Désactivé Activé Comme avant le téléchargement
	Comportement après rétablissement de la tension du bus	Désactivé Activé 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 de verrouillage**.

Objets de groupe de fonction de verrouillage

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
65	Sortie maître 1+2 nom du canal	Verrouillage	1 bit	Reçu	1.003 activer
73	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état verrouillage commande	1 bit	Envoi	1.003 activer

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 au 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 à la fin du verrouillage**.

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

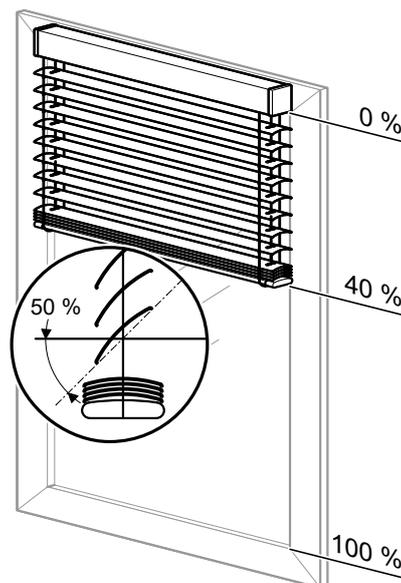
L'objet **Retour d'état verrouillage commande** envoie un « 0 » si le verrouillage est inactif.

Comportement de l'entraînement au début du verrouillage

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

- **Aucune réaction** : Terminer la tâche réelle.
- **Arrêt** : L'entraînement s'arrête immédiatement (il reste dans sa position actuelle).
- **Flèche vers le haut** : L'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- **Flèche vers le 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 au 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.

Comportement à la fin du verrouillage

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

Si le paramètre « **Comportement après téléchargement** » est réglé sur « **Comme avant le téléchargement** », la fonction de 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 de verrouillage n'est pas activée après un rétablissement de la tension du bus, indépendamment de son état avant la coupure de tension du bus.

Activé :

Après un rétablissement de la tension du bus, la fonction de verrouillage devient active et la sortie est commutée à l'état que vous avez défini via le paramètre **Comportement au 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 de verrouillage revient à l'état qui était actif avant la coupure de tension du bus. Si la fonction de verrouillage était active, la sortie est commandée par ses réglages dans le paramètre **Comportement au début du verrouillage**.

Limites de la 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.

AVIS

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, page 98).
- 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, page 98).
- 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 d'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

Limites zone de déplacement

-Réglages auto, verrouillage & calibrage	Limites zone de déplacement	Désactivé Activé
	Limite de zone de déplacement	Immédiatement après le rétablissement de la tension du bus Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	Retour d'état limitation de zone	Désactivé Activé

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 de la tension du bus** : la fonction devient active immédiatement après le rétablissement de la tension du bus ou après un téléchargement. 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 d'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 d'objet « 0 »** : la valeur d'objet « 0 » active la limite.

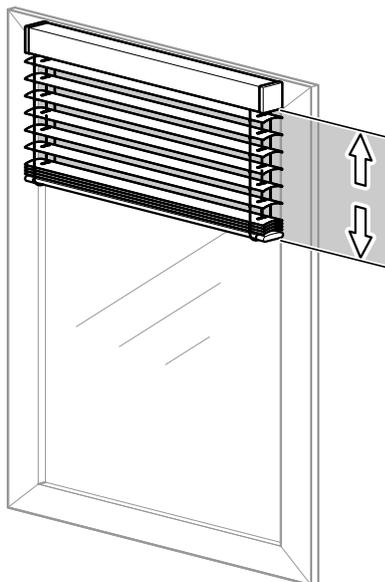
Un télégramme avec la valeur d'objet « 1 » désactive la limite. Dans le cas d'une activation par une valeur d'objet, un objet de groupe supplémentaire « **Activer les limites de zone de déplacement** », qui peut être utilisé pour activer et désactiver la limite, apparaît pour ce canal.

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 & calibrage	Limites zone de déplacement	
	Position de limite de déplacement	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 de 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 & calibrage ↻	Limites zone de déplacement	
	Position de limite de déplacement	Zone limite en position inférieure
	↻	
	Valeur limite supérieure en % (fixe)	0
	Valeur limite inférieure en %	100 (0-100)
	Position de limite de déplacement	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.

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

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
68	Sortie maître 1+2 nom du canal	Activer limites de déplacement	1 bit	Reçu	1.003 activer
74	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état limitation de zone	1 bit	Envoi	1.003 activer

En outre, un **objet de 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 de 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 de 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 ».

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 & calibrage	Limites zone de déplacement	
	Comportement à la fin de la restriction de déplacement	Aucune réaction Flèche vers le haut Flèche vers le 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**. 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, page 99.

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.

NOTE: 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.

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, page 98.

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.

NOTE: 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 -Réglages auto, verrouillage & calibrage	Calibrage	
	Calibrage	Désactivé Activé

Déclenchement du calibrage

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8 -Store / volet roulant -Réglages auto, verrouillage & 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 via 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 & 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 & 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 & 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.

NOTE: 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

AVIS

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, page 98).
- 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, page 98).
- 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 d'alarme**, peuvent également commander des stores / volets roulants en dehors de la limitation de la zone de déplacement.

Limites de la zone de déplacement, page 95

Réglages de sécurité et d'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, page 23

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

Fonction de sécurité

-Réglages de sécurité et d'alarme 	Fonction de sécurité	Désactivé Activé
	Comportement au début de la sécurité 	Aucune réaction
		Arrêt
		Flèche vers le haut
		Flèche vers le bas
		Approcher position
	Position hauteur au début sécurité en %	0 (0-100)
	Position lamelle au début sécurité en %	0 (0-100)
	Comportement à la fin de la sécurité	Aucune réaction
		Flèche vers le haut
		Flèche vers le bas
		Approcher position comme avant la sécurité
		Accepter la position automatique actuelle
Comportement lors du dépassement du cycle 	Aucune réaction	
	Arrêt	
	Flèche vers le haut	
	Flèche vers le 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)	

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, page 23). Vous pouvez définir la réaction à l'aide du paramètre **Comportement au début de la sécurité**.

- **Aucune réaction** : Terminer la tâche réelle.
- **Arrêt** : L'entraînement reste dans sa position actuelle.
- **Flèche vers le haut** : L'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- **Flèche vers le 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 à la fin de la sécurité**.

- **Aucune réaction** : L'entraînement reste dans sa position actuelle.
- **Flèche vers le haut** : L'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- **Flèche vers le 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 lors du dépassement du cycle** est utilisé pour déterminer ce qui doit se produire.

- **Aucune réaction** : L'entraînement reste dans sa position actuelle. Blocage pour les nouvelles commandes, mais achèvement de la tâche réelle.
- **Arrêt** : Blocage pour les nouvelles commandes, et l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- **Flèche vers le haut** : L'entraînement se déplace vers la position finale supérieure. Blocage pour les nouvelles commandes.
- **Flèche vers le bas** : L'entraînement se déplace vers la position finale inférieure. Blocage pour les nouvelles commandes.
- **Approcher position** : L'entraînement se déplace vers la position définie pour la hauteur et les lamelles (pour stores uniquement). Blocage pour les nouvelles commandes.

Objets 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

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 d'alarme / Objets d'alarme météorologique / Objet de verrouillage**
Priorité des fonctions pour volets roulants et stores, page 34
- **Objet de scénario**
- **Objets Central - Monter/descendre le store / volet roulant**
- **Objets store / volet roulant automatique**
- **Objets store / volet roulant manuel**

Fonction d'alarme

Dans le cas d'une alarme, la **fonction d'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 d'alarme** individuellement pour chaque canal de sortie.

La **fonction d'alarme** peut être paramétrée ici pour chaque canal.

	Maître / ext. 1/2	Fonction d'alarme	
	Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8		
	-Store / volet roulant		
	-Réglages de sécurité et d'alarme	Fonction d'alarme	Désactivé

↶	Alarme	Activé Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	Comportement au début de l'alarme	Aucune réaction ↶ Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Position hauteur au début de l'alarme en %	0 (0-100)
	Position lamelle au début de l'alarme en %	0 (0-100)
	Comportement à la fin de l'alarme	Aucune réaction Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position comme avant l'alarme Accepter la position automatique actuelle
	Comportement après rétablissement de la tension du bus	Désactivé Activé Comme avant la coupure de tension du bus

Objets de groupe de la fonction d'alarme

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
66	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 d'alarme** :

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

La **fonction d'alarme** est activée si l'objet d'**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 au début de l'alarme**.

- **Aucune réaction** : Terminer la tâche réelle.
- **Arrêt** : L'entraînement reste dans sa position actuelle.
- **Flèche vers le haut** : L'entraînement se déplace vers la position finale supérieure.
- **Flèche vers le 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 d'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 d'**alarme** reçoit un télégramme dont la valeur d'objet est opposée à celle pour l'activation, la **fonction d'alarme** est annulée et le relais de sortie adopte l'état que vous avez défini dans le paramètre **Comportement à la 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 d'alarme n'est pas activée après un rétablissement de la tension du bus, indépendamment de son état avant la coupure de tension du bus.

Activé :

après un rétablissement de la tension du bus, la fonction d'alarme devient active et la sortie est commutée à l'état que vous avez défini via le paramètre **Comportement au début de l'alarme**.

Comme avant la coupure de tension du bus :

la fonction d'alarme revient à l'état actif avant la coupure de tension du bus. Si la fonction d'alarme était active, la sortie est commandée par ses réglages dans le paramètre **Comportement au début de l'alarme**.

Priorité

La **fonction d'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, page 34*. L'objet d'**alarme** est prioritaire sur les objets de groupe suivants :

- **Objets d'alarme météorologique / objet de verrouillage**
Priorité des fonctions pour volets roulants et stores, page 34
- **Objet de scénario**
- **Objets Central - Monter/descendre le store / volet roulant**
- **Objets store / volet roulant automatique**
- **Objets store / volet roulant manuel**

Fonction d'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.

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 d'alarme météo	Désactivé Activé
	Durée surveillance pour alarme de vent 1	Désactivé 1 s ... 12 h
	Durée surveillance pour alarme de vent 2	Désactivé 1 s ... 12 h
	Durée surveillance pour alarme de vent 3	Désactivé 1 s ... 12 h
	Durée surveillance pour alarme de pluie	Désactivé 1 s ... 12 h
	Durée surveillance pour alarme hors gel	Désactivé 1 s ... 12 h

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

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme	Fonction d'alarme météo	
	Fonction d'alarme météo	Désactivé Activé

Grâce aux **fonctions d'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 d'alarme** pour trois alarmes de vent, une alarme de pluie et une alarme hors gel.

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme	Fonction d'alarme météo	
	Réagir à l'alarme de vent 1	Non Oui
	Réagir à l'alarme de vent 2	Non Oui
	Réagir 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	Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Réaction à l'alarme de pluie	Désactivé Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Réaction à l'alarme hors gel	Désactivé Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le 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 :

- **Désactivé** : La fonction d'alarme météo n'est pas active.
- **Arrêt** : L'entraînement reste dans sa position actuelle (il s'arrête).
- **Flèche vers le haut** : L'entraînement se déplace vers la position finale supérieure. La fonction d'alarme météo est activée et la fonction d'alarme est active.
- **Flèche vers le bas** : L'entraînement se déplace vers la position finale inférieure. La fonction d'alarme météo est activée et la fonction d'alarme est active.
- **Approcher position** : L'entraînement se déplace vers la position de sécurité définie. La fonction d'alarme météo est activée et la fonction d'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. 1/2	Fonction d'alarme météo	
	Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8	Position hauteur lors de l'alarme météorologique en %	0 (0-100)
	-Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme	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**.

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 de pluie > Alarme hors gel Alarme de vent > Alarme hors gel > Alarme de pluie
	Durée surveillance pour alarme de vent 1	Alarme de pluie > Alarme de vent > Alarme hors gel Alarme de pluie > Alarme hors gel > Alarme de vent
	Durée surveillance pour alarme de vent 2	Alarme hors gel > Alarme de pluie > Alarme de vent Alarme hors gel > Alarme de vent > Alarme de pluie

Ce réglage de priorité s'applique à tous les canaux de store et de volet roulant pour lesquels la **fonction d'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 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 de pluie	1 bit	Reçu	1.005 Alarme
22	Central	Alarme hors gel	1 bit	Reçu	1.005 Alarme

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. 1/2	Fonction d'alarme météo	
 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme	Comportement à la fin de toutes les alarmes météo	Aucune réaction Flèche vers le haut Flèche vers le 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 d'alarme est terminée.
- **Haut** : l'entraînement se déplace vers la position finale supérieure. La fonction d'alarme est terminée.
- **Bas** : l'entraînement se déplace vers la position finale inférieure. La fonction d'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 d'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 d'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	Comportement en cas d'échec et de téléchargement	
 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme	Comportement en cas d'échec et de téléchargement	Désactivé Activé
	État du relais après la coupure de tension du bus	Aucune réaction Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas
	État du relais après le rétablissement de la tension du bus	Arrêter Flèche vers le haut Flèche vers le 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 du relais à la fin du téléchargement	Arrêter Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position Comme avant le téléchargement
	Position hauteur à la 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.

NOTE: 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.

Comportement après le 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.

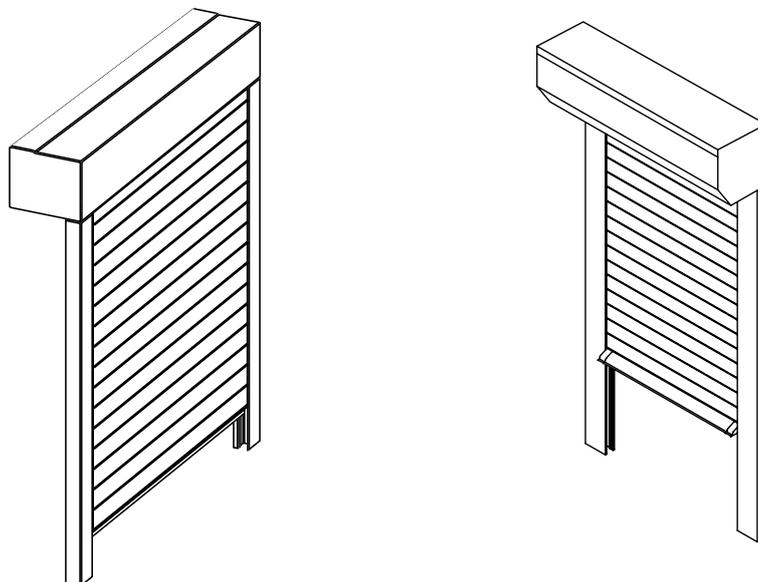
Priorité

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.

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 Réglages express pour stores / volets roulants, page 68.

Objets de groupe pour réglages express pour volets roulants

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
55	Sortie maître 1+2 nom du canal	Déplacement en mode manuel	1 bit	Reçu	1.008 Ouverture/fermeture
56	Sortie maître 1+2 nom du canal	Arrêt en mode manuel (volet roulant)	1 bit	Reçu	1.007 étape
57	Sortie maître 1+2 nom du canal	Position hauteur en mode manuel	1 octet	Reçu	5.001 pourcentage (0...100 %)
70	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état hauteur	1 octet	Envoi	5.001 pourcentage (0...100 %)
75	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état déplacement	1 bit	Envoi	1.010 Marche/arrêt
76	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état dernière direction	1 bit	Envoi	1.008 Ouverture/fermeture

Nom du canal

Nom de canal, page 71

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8 -Volet roulant	Réglages express pour volets roulants	
	Nom du canal	<i>Volet roulant cuisine</i>

Durée d'entraînement commande des volets roulants

 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 la même durée pour l'ouverture et la 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 la même durée pour l'ouverture et la 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	

Verrouillage mode manuel

Verrouillage mode manuel, page 80

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

Objets de groupe pour verrouillage mode manuel

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

Scénarios

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8 -Volet roulant Réglages scénarios	Réglages express pour volets roulants	
	Scénarios	Désactivé
		Activé
	Réglages scénario	
	Nombre de scénarios requis	1 (1-16)
	Remplacer les valeurs de scénario dans l'actionneur pendant le téléchargement	Désactivé Activé
	Durée de temporisation pour le traitement du scénario (0...255, unité = 100 ms)	0
	Scénario 1 (1-16)	Désactivé Activé
		
	Description scénario 1	
	Adresse scénario 1 (0-63)	Adresse scénario 0 - 63
	Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios, page 25	
Adresse scénario 1 (1-64)	Adresse scénario 1-64	
Dépendant : Réglages généraux pour les scénarios, page 25		
Hauteur scénario 1 en %	0 (0-100)	

Objets de groupe pour Scénario

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
67	Sortie maître 1+2 nom du canal	Scénario	1 octet	Reçoit	18.001 Commande de scénario

Fonction centrale pour volets roulants

Fonction centrale pour stores, page 84

Les réglages généraux et les explications de la **fonction centrale** figurent au chapitre Réglages généraux, page 17.

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

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

Réponse d'état

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8 -Volet roulant	Réglages express pour volets roulants	
	État hauteur	Activé Désactivé
	État déplacement	Activé Désactivé

Objets de groupe de réponse d'état du volet roulant

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

Activation des réglages étendus pour volets roulants

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

 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

Réglages étendus pour volets roulants

Réglages étendus pour stores / volets roulants, page 87

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

Durée de déplacement étendue

Durée de déplacement étendue, page 87

 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)
	Temporisation démarrage (0 à 255, unité = 10 ms)	0
	Temporisation décélération (0 à 255, unité = 10 ms)	0

Réglages auto, verrouillage et calibrage

Mode automatique

Mode automatique, page 89

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8 -Volet roulant	Réglages auto, verrouillage & calibrage
---	--

-Réglages auto, verrouillage & calibrage	Mode automatique	
	Mode automatique	Désactivé Activé

Objets de groupe du mode automatique du volet roulant

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
60	Sortie maître 1+2 nom du canal	Déplacement en mode automatique	1 bit	Reçu	1.008 Ouverture/ FERMETURE
61	Sortie maître 1+2 nom du canal	Arrêt en mode automatique (volet roulant)	1 bit	Reçu	1.007 étape
62	Sortie maître 1+2 nom du canal	Position hauteur en mode automatique	1 octet	Reçu	5.001 pourcentage (0...100 %)

Verrouillage 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 & calibrage	Réglages auto, verrouillage & calibrage	
	Mode automatique	
	Verrouillage mode automatique	Désactivé Activé
	 Verrouillage automatique	Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	État verrouillage automatique	Désactivé Activé
	Comportement lors de la 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 de retour d'état envoie un « 1 » si le verrouillage automatique est actif.
- L'objet de retour d'état envoie un « 0 » si le verrouillage automatique est inactif.

Objets de groupe du verrouillage du mode automatique

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
64	Sortie maître 1+2 nom du canal	Verrouillage mode automatique	1 bit	Reçu	1.003 activer
72	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état mode automatique	1 bit	Envoi	1.003 activer

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

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

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 & calibrage 	Fonction verrouillage	
	Fonction verrouillage	Désactivé Activé
	Verrouillage	Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	État signal de verrouillage	Désactivé Activé
	Comportement au début du verrouillage	Aucune réaction Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Position hauteur au début verrouillage en %	0 (0 – 100)
	Position lamelle au début verrouillage en %	0 (0 – 100)
	Comportement à la fin du verrouillage	Aucune réaction Flèche vers le haut Flèche vers le bas

	Comportement après le téléchargement	Approcher position comme avant le verrouillage Accepter la position automatique actuelle Désactivé Activé Comme avant le téléchargement
	Comportement après rétablissement de la tension du bus	Désactivé Activé 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 de verrouillage**.

Objets de groupe de fonction de verrouillage

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
65	Sortie maître 1+2 nom du canal	Verrouillage	1 bit	Reçu	1.003 activer
73	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état verrouillage commande	1 bit	Envoi	1.003 activer

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 au 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 à la 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.

Limites de la zone de déplacement

Limites de la zone de déplacement, page 95

 Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages auto, verrouillage & calibrage	Limites zone de déplacement	
	Limites zone de déplacement	Désactivé Activé
	Limite de zone de déplacement	Immédiatement après le rétablissement de la tension du bus Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	Retour d'état limitation de zone	Désactivé Activé

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

Objets de groupe des limites de la zone de déplacement

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
68	Sortie maître 1+2 nom du canal	Activer limites de déplacement	1 bit	Reçu	1.003 activer
74	Sortie maître 1+2 nom du canal	Retour d'état limitation de zone	1 bit	Envoi	1.003 activer

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**.

Voir Calibrage, page 98 et Objet de groupe pour calibrage, page 99.

Réglages de sécurité et d'alarme

Fonction de sécurité pour volets roulants

Fonction de sécurité pour stores, page 102

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, page 23

Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme 	Fonction de sécurité	
	Fonction de sécurité	Désactivé Activé
	Comportement au début de la sécurité	Aucune réaction Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Position hauteur au début sécurité en %	0 (0-100)
	Position lamelle au début sécurité en %	0 (0-100)
	Comportement à la fin de la sécurité	Aucune réaction Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position comme avant la sécurité Accepter la position automatique actuelle
	Comportement lors du dépassement du cycle	Aucune réaction Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Position de hauteur au-delà de la durée de cycle en %	0 (0-100)

Objets 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 d'alarme

Fonction d'alarme, page 104

Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme 	Fonction d'alarme	
	Fonction d'alarme	Désactivé Activé
	Alarme	Avec valeur d'objet « 1 » Avec valeur d'objet « 0 »
	Comportement au début de l'alarme	Aucune réaction Arrêt

		Flèche vers le haut
		Flèche vers le bas
		Approcher position
Position hauteur au début de l'alarme en %	0 (0-100)	
Comportement à la fin de l'alarme	Aucune réaction	
		Flèche vers le haut
		Flèche vers le bas
		Approcher position comme avant l'alarme
		Accepter la position automatique actuelle
Comportement après rétablissement de la tension du bus	Désactivé	
		Activé
		Comme avant la coupure de tension du bus

Objets de groupe de la fonction d'alarme

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

Fonction d'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 d'alarme météo, page 106

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

	Priorité des alarmes météo	1 s ... 12 h Alarme de vent->Alarme de pluie->Alarme hors gel Alarme de vent->Alarme hors gel->Alarme de pluie Alarme de pluie->Alarme de vent->Alarme hors gel Alarme de pluie->Alarme hors gel->Alarme de vent Alarme hors gel->Alarme de pluie->Alarme de vent Alarme hors gel->Alarme de vent->Alarme de pluie
--	----------------------------	---

✂ Maître / ext. 1/2 Sortie 1+2/3+4/5+6/ 7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme	Fonction d'alarme météo	
	Réagir à l'alarme de vent 1	Non Oui
	Réagir à l'alarme de vent 2	Non Oui
	Réagir 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	Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Réaction à l'alarme de pluie	Désactivé Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Réaction à l'alarme hors gel	Désactivé Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position
	Position hauteur lors de l'alarme météorologique en %	0 (0-100)
	Comportement à la fin de toutes les alarmes météo	Aucune réaction Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position comme avant l'alarme météo Accepter la position automatique actuelle

Objets 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

N°	Nom	Fonction d'objet	Longueur	Comportement	Type de données
21	Central	Alarme de pluie	1 bit	Reçu	1.005 Alarme
22	Central	Alarme hors gel	1 bit	Reçu	1.005 Alarme

Comportement en cas d'échec et de téléchargement

Comportement en cas d'échec et de téléchargement, page 110

Maître / ext. 1/2	Comportement en cas d'échec et de téléchargement	
 Sortie 1+2/3+4/5+6/7+8 -Store / volet roulant -Réglages de sécurité et d'alarme	Comportement en cas d'échec et de téléchargement	Désactivé Activé
	État du relais après la coupure de tension du bus	Aucune réaction Arrêt Flèche vers le haut Flèche vers le bas
	État du relais après le rétablissement de la tension du bus	Arrêter Flèche vers le haut Flèche vers le 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 du relais à la fin du téléchargement	Arrêter Flèche vers le haut Flèche vers le bas Approcher position Comme avant le téléchargement
	Position hauteur à la fin du téléchargement en %	0 (0-100)

Printed in:
Schneider Electric
35 rue Joseph Monier
92500 Rueil Malmaison - France
+ 33 (0) 1 41 29 70 00

Schneider Electric
35 rue Joseph Monier
92500 Rueil-Malmaison
France

+ 33 (0) 1 41 29 70 00

www.se.com

Les normes, spécifications et conceptions pouvant changer de temps à autre, veuillez demander la confirmation des informations figurant dans cette publication.

© – Schneider Electric. Tous droits réservés.

MTN6705-0008S / MTN6805-0008