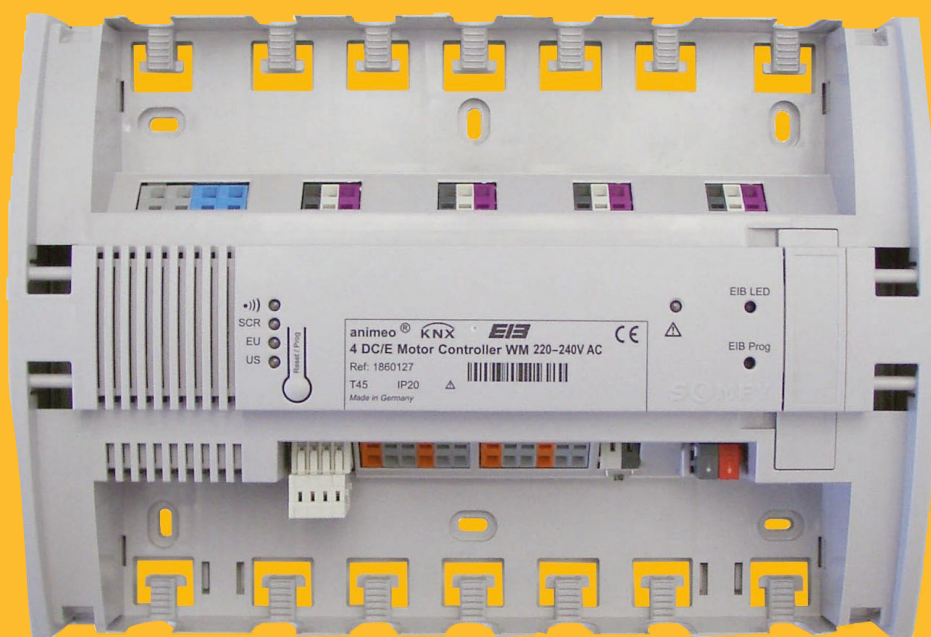


animeo[®] KNX/EIB 4 DC/E Motor Controller WM 220-240 V AC Gebrauchsanweisung



Ref. 1860127

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	3
2	Definitionen	4
	2.1 Position der Lamelle	5
	2.2 Behangposition für DC Encoder Motoren (LW 25 E83)	5
3	Montage	6
4	Anschlussplan	6
	4.1 Motorausgänge	7
	4.2 Verdrahtung	7
	4.3 Überprüfung der Laufrichtung der Endprodukte	7
	4.4 Überprüfung der Wenderichtung der Lamellen	8
5	Einstellungen im Auslieferungszustand	9
	5.1 Funktion der Reset/Prog-Taste	9
	5.2 Auswahl verschiedener Bedienergonomien	9
	5.3 Modusauswahl DC oder DCE	10
	5.4 Manuelles Einlernen der Lauf- und Wendezeit	10
	5.5 Manuelles Einlernen der Zwischenpositionen	11
	5.6 Zurücksetzen in den Auslieferungszustand	11
6	Kommunikationsobjekte	12
7	Parameter	18
8	Diagnose	42
	8.1 LEDs am animeo KNX/EIB Motor Controller	42
	8.2 Informationen während des Betriebs	42
	8.3 Status der Konfiguration	42
	8.4 Erstdiagnose.....	43
9	Technische Daten	44



Vor Inbetriebnahme unbedingt die Sicherheitsanweisungen in dieser Anleitung beachten. Die Haftung von SOMFY für Mängel und Schäden ist ausgeschlossen, wenn diese auf Nichtbeachten der Gebrauchsanweisung (falsche Installation, Fehlbedienung etc.) beruhen. Errichten, Prüfen und Inbetriebsetzen der Anlage darf nur von einer Fachkraft (lt. VDE 0100) durchgeführt werden! Schalten Sie alle zu montierenden Anschlussleitungen spannungslos! Treffen Sie Vorkehrungen gegen unbeabsichtigtes Einschalten!

Die Installation der Somfy-Produkte darf nur an leicht zugänglichen Orten erfolgen. Werden Wartung und Instandsetzung durch gehinderten Zugang (z.B. verklebte oder großflächig verklebte Böden, Einbau hinter Leuchten oder hinter Fassaden) wesentlich erschwert, können hierdurch entstehende Mehrkosten gegen den Verkäufer nicht geltend gemacht werden.

Für eine einwandfreie Funktion dürfen an den animeo DC oder DC/E Motor Controller nur passende Somfy-Motoren *oder explizit von Somfy freigegebene Motoren* angeschlossen werden. Bei der kombinierten Verwendung von Motoren oder DC-Netzteilen anderer Hersteller mit Somfy-Produkten ist die Gewährleistung und Haftung von Somfy sowohl für das Produkt selbst als auch für dessen Eignung als Funktionsbestandteil der Anlage insgesamt ausgeschlossen. Die Prüfung und Entscheidung, ob gegebenenfalls Fremdprodukte ohne Bedenken verwendbar sind, obliegt allein dem Käufer.

1 Einleitung

Der KNX/EIB 4 DC/E Motor Controller WM 220–240V AC dient zur Steuerung von Antrieben der Concept 25 Motorreihe (24V DC). Er eignet sich zum Ansteuern von bis zu vier individuell parametrierbaren Antrieben für Jalousien und Rollos.

Dieser Motor Controller sorgt dank seiner integrierten Stromversorgung für kostengünstige Einbaukosten. In Kombination mit dem Concept 25 Encoder-Motor und dem CTS Aufrollsystem erlaubt er eine besonders präzise Ausrichtung der Lamellen und exakte Positionierung der Jalousien. Die Kombination des Motor Controllers mit dem Concept 25 Encoder-Motor bietet zudem den Vorteil einer längeren Nutzungsdauer durch Schonung der Jalousien.

Mittels des animeo RTS Funkmoduls können die vier Antriebe auch individuell und geräteübergreifend per Funk angesteuert werden.

Funktionen und Vorteile

- Zeitersparnis durch Montagefreundlichkeit, zum Beispiel durch Federzugklemmen, Zugentlastung durch Kabelbinder, ausreichend Klemmraum,...
- Weniger Verkabelungs- und Platzbedarf dank integrierter Stromversorgung.
- Ein Gruppeneingang kann zur Steuerung aller vier Antriebe genutzt werden, unabhängig von der ETS Programmierung.
- Laufrichtungskontrolle der Antriebe ohne ETS möglich.
- Das Gerät kann im Auslieferungszustand genutzt werden, ohne dass eine Programmierung durch die ETS Software notwendig ist.
- Die 4 lokalen Tastereingänge können als maximal 8 universelle KNX/EIB Binäreingänge genutzt werden, um zum Beispiel Fensterkontakte, Temperaturfühler oder Anwesenheitsmelder anzuschließen. Mit einem konventionellen Taster können somit auch Licht-Aktoren angesteuert bzw. gedimmt werden. Über das Dimm-Objekt können Jalousien ebenso langsam gewendet werden.
- Benutzerfreundliche und intuitive Parametereinstellungen in der ETS Software.
- Intelligente Umschaltung zwischen Manuell- und Automatikbetrieb, um exzellente Nutzerfreundlichkeit und Energieeinsparungen zu gewährleisten.
- Positionsrückmeldung der angeschlossenen Antriebe während der Fahrt und bei Erreichen der oberen oder unteren Endlage.
- Zwei verschiedene Sicherheitspositionen, frei definierbar für jeden einzelnen Motorausgang.
- Überstrom- und Kurzschlusserkennung mit LED Anzeige und Rückmeldung über Objekt für jeden einzelnen Motor.
- LED Fehleranzeige wenn die eingestellte Betriebsgeschwindigkeit nicht erreicht wird.
- Sicherheitsposition bei Netzspannungswiederkehr frei definierbar und Rückmeldung über Objekt.
- Automatische Kaskadierung der Ausgänge bei Netzspannungswiederkehr und Bus-Sicherheitsfunktionen, um die Stromspitzen zu minimieren.
- Plug and Play! Jederzeit erweiterbar mit dem animeo RTS Funkmodul. Ohne zusätzlichen Verdrahtungsaufwand lassen sich die vier Antriebe mittels der Somfy RTS Technologie individuell auch per Funk ansteuern.
- In Gebäuden, in denen Funktechnologie nicht genutzt werden kann, wie etwa in Krankenhäusern, ist die Fernsteuerung auch über das animeo Infrarot-Modul möglich!

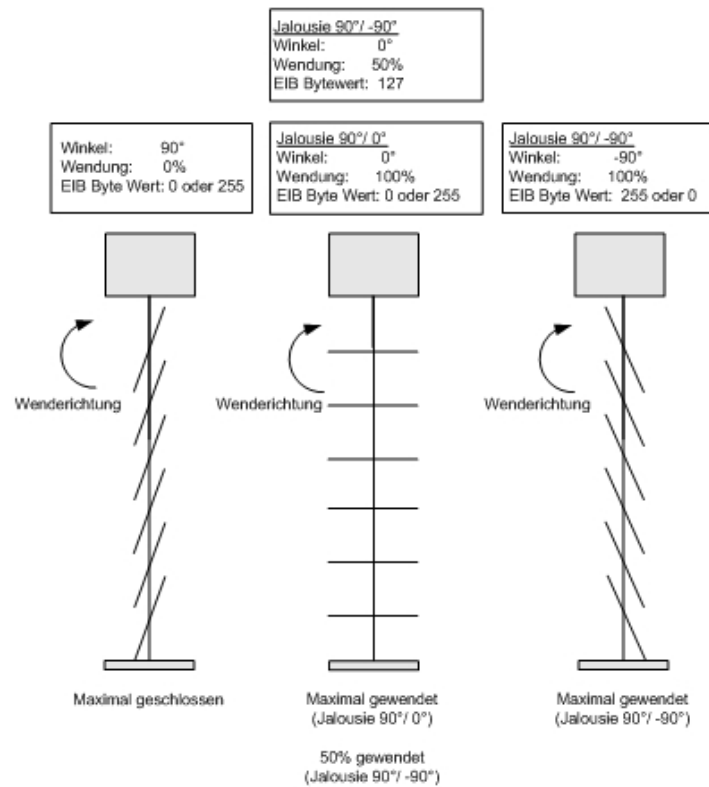
Besondere Vorteile bei Verwendung von Encoder-Motor

- Einstellbare untere Endlage der Jalousie.
- Einstellbare virtuelle obere Endlage zur Gewährleistung einer optisch einheitlichen Fassade.
- Separat einstellbare AUF- und AB-Geschwindigkeit zur Optimierung des Geräuschpegels.
- Einstellbare Wendegeschwindigkeit für die Lamellen.
- Längere Lebensdauer des Endprodukts, z.B. Jalousie, dank Soft-Stop-Funktion in der oberen und unteren Endlage.
- Für eine exakte Ausrichtung der Jalousie ist der Zyklus für eine Referenzfahrt pro Antrieb frei definierbar.
- Exaktheit der Jalousieausrichtung in Kombination mit mehreren Encoder-Motoren.
- Hoher Bedienkomfort mittels des Stellrades am Modulis RTS Handsender.

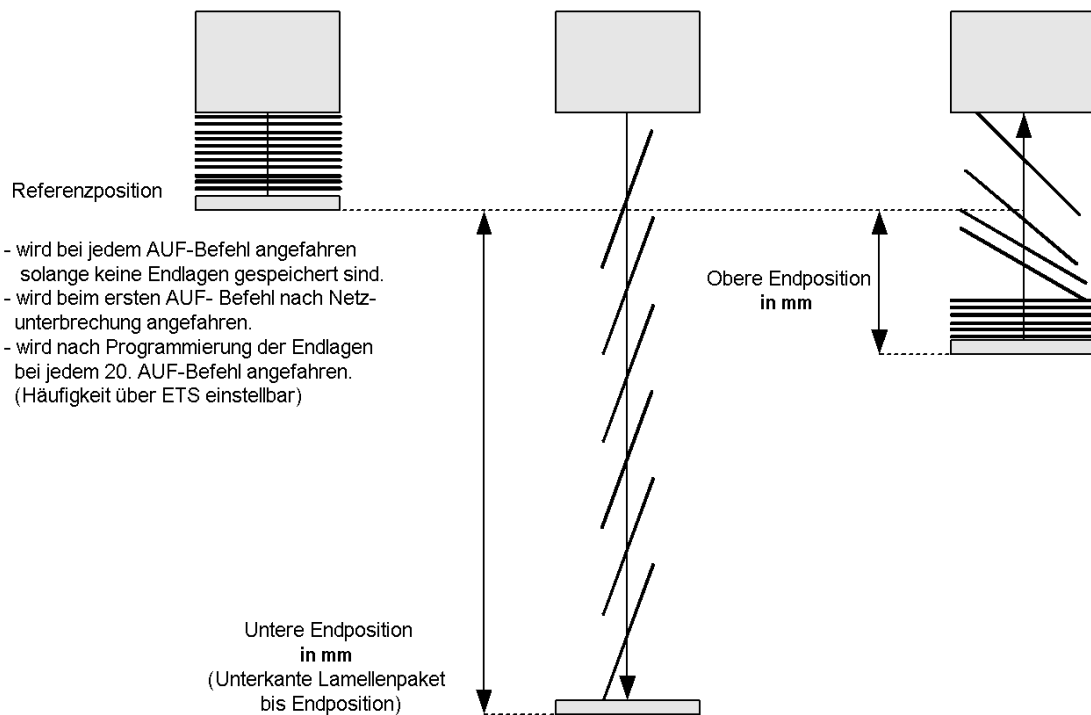
Die mit * gekennzeichneten Angaben in der Bedienungsanleitung beziehen sich auf folgende Begriffe:

Manuellbefehl	Ein Manuellbefehl ist ein Befehl, der durch einen lokalen konventionellen Taster oder durch einen Somfy RTS Funkhandsender generiert wird. Ein Telegramm, das auf den Objekten 0-7 (Bit-Befehle) eingeht, wird auch als Manuellbefehl verstanden.
Automatikbefehl	Ein Telegramm, das auf den Objekten 8-15 (Byte-Befehle) eingeht, wird als ein Automatikbefehl verstanden.
US Taster-Ergonomie	Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie in US Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funkhandsender angesteuert wird. Kurze Betätigung des Tasters (< 0,5 s): Ein Fahrbefehl wird ausgeführt. Lange Betätigung des Tasters (> 0,5 s): Ein Wendebefehl wird ausgeführt, solange der Taster gedrückt ist. Beim Loslassen wird der Wendebefehl gestoppt. Ist die aktuelle Position der Jalousie außerhalb der Wendung, wird bei gedrückter Taste ein Fahrbefehl ausgeführt.
EU Taster-Ergonomie	Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie in EU Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funkhandsender angesteuert wird. Kurze Betätigung des Tasters (< 0,5 s): Ein Wendeschritt wird ausgeführt. Lange Betätigung des Tasters (> 0,5 s): Ein Wendebefehl wird ausgeführt, solange der Taster gedrückt ist. Ist die aktuelle Position der Jalousie außerhalb der Wendung, wird ein Fahrbefehl ausgeführt.
Screen, Rollo Taster-Ergonomie	Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass das Endprodukt in Screen Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funkhandsender angesteuert wird. Kurze Betätigung des Tasters wenn das Endprodukt in Bewegung ist: Ein Stopp Befehl wird ausgeführt. Lange Betätigung des Tasters wenn das Endprodukt nicht in Bewegung ist: Ein Fahrbefehl wird ausgeführt. ⚠ Diese Ergonomie wird zur Ansteuerung von Senkrechtmarkisen und Rollos gewählt.
DC Motoren ohne Encoder	DC Motoren ohne Encoder haben eine zweiadrige Anschlussleitung (weiß, grau).
DC Motoren mit Encoder	DC Motoren mit Encoder haben eine dreiadrige Anschlussleitung (weiß, grau, lila).
Laufzeit (Modusauswahl DC)	Als Laufzeit ist die Zeit definiert, die das entsprechende Endprodukt von der oberen zur unteren Endposition benötigt. Die Zeit für die AUF Fahrt und für die AB Fahrt können individuell parametrisiert werden.
Wendezeit (Modusauswahl DC)	Als Wendezeit ist die Zeit definiert, die eine Lamelle für eine gesamte Wendung benötigt.
Lauflänge (Modusauswahl DCE)	Als Lauflänge ist die Länge definiert, die das entsprechende Endprodukt von der oberen zur unteren Endposition benötigt. Die Länge für die AUF Fahrt und für die AB Fahrt können individuell parametrisiert werden.
Wende-Impuls (Modusauswahl DCE)	Mit Wende-Impuls ist die Zeit definiert, die eine Lamelle für eine gesamte Wendung benötigt.
Referenzfahrt (Modusauswahl DCE)	Eine Referenzfahrt wird nach Programmierung der Endlagen bei jedem 20. AUF-Befehl ausgeführt. Dabei fährt die Jalousie in die Referenzposition (siehe 2.2). Die Häufigkeit der Referenzfahrt ist über die ETS einstellbar.

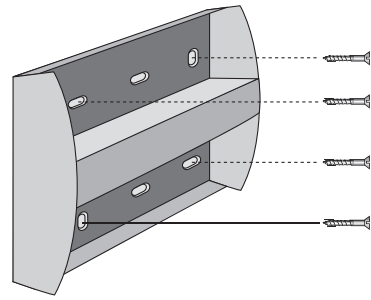
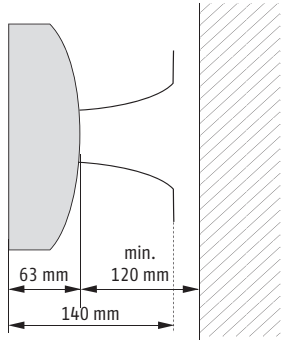
2.1 Position der Lamelle



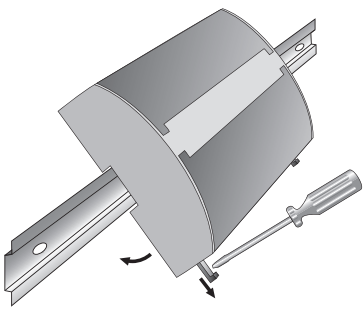
2.2 Behangpositionen für DC Encoder - Motoren (LW 25 E83)



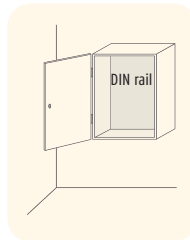
3 Montage



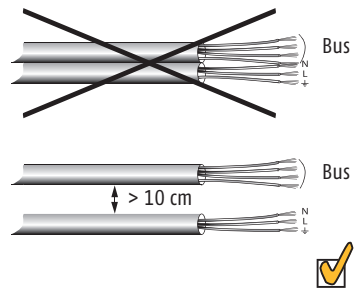
Montage des Motor Controller 4 DC/E WM



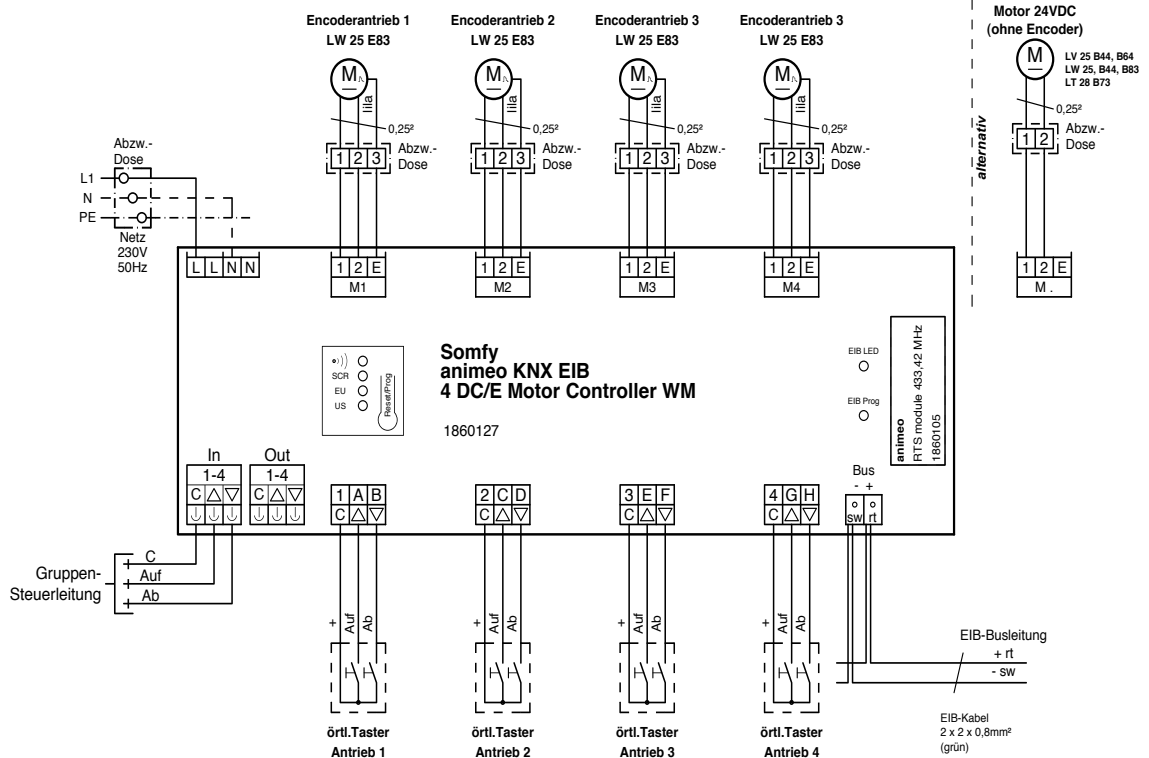
Schaltschrank



Spannungsversorgung anschließen und fertig verdrhten



4 Anschlussplan



Tastereingänge können als universelle EIB-Binäreingänge genutzt werden!

4.1 Motorausgänge

Max. Strom pro Ausgang: 500 mA.

Kompatibel mit folgenden Somfy-Motoren in Kombination mit CTS 25-Wickelsystem für Jalousien:



LV 25-B44, -B64
DC-Modus
2-drahtig



LW 25-B44, -B83
DC-Modus
2-drahtig



LW 25-E83
DCE-Modus
3-drahtig



LT 28-B73
DC-Modus
2-drahtig



Stehle
J 101

⚠ Ansteuerung von Fremdantrieben nur auf Anfrage

4.2 Verdrahtung



⚠ Die „US“-LED blinkt regelmäßig, wenn Netz (230 V) und EIB Bus-Spannung aktiv am Gerät angeschlossen sind. Das Gerät ist betriebsbereit, wenn die „US“-LED blinkt.

VERDRAHTUNG

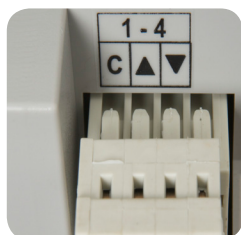
Anschluss an	Leitung	Verdrilltes Adernpaar	Max. Länge
Motoren	Min.: 2 oder 3 x 0.6 mm ² /19 AWG Max.: 2 oder 3 x 2.5 mm ² /13 AWG		20 m
Taster	Min.: 3 x 0.6 mm ² /19 AWG Max.: 3 x 2.5 mm ² /13 AWG	Empfohlen	150 m
Gruppensteuerung	Min.: 2 x 0.6 mm ² /19 AWG Max.: 2 x 1.5 mm ² /13 AWG	Empfohlen	1.000 m
EIB Bus	2 x 2 x 0.8 mm ²	Vorgeschrieben, entsprechend KNX/EIB Topologie-Richtlinien	
230 V AC	Min.: 3 x 0.75 mm ² /16 AWG Max.: 3 x 2.5 mm ² /13 AWG		

4.3 Überprüfung der Laufrichtung der Endprodukte

Gruppensteuerung der Motorausgänge 1 - 4 über den Gruppeneingang

Über den Gruppeneingang können die Laufrichtungen der angeschlossenen Motoren überprüft werden. Es werden alle vier Motorausgänge gemeinsam geschaltet. Dieser Eingang kann in den ETS Parametern gesperrt werden. Bei Busspannungsausfall ist er immer freigegeben, um eine Notbedienung zu ermöglichen.

⚠ Bei Inbetriebnahme unbedingt sicherstellen, dass die Motoren in die richtige Richtung laufen. Durch Drahtbrücken am Gruppeneingang kann diese Prüfung durchgeführt werden.

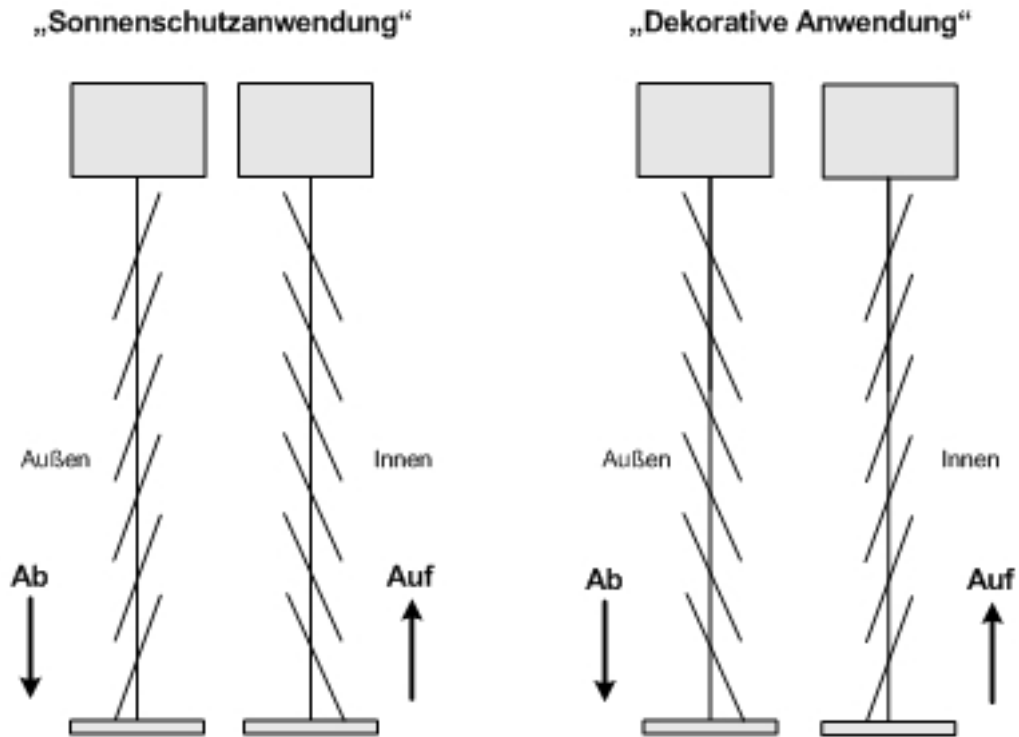


Prüfen Sie die korrekte Laufrichtung des Endprodukts

- AB: Das Endprodukt bewegt sich abwärts (Brücke zwischen: C + ▼)
- STOPP: Das Endprodukt stoppt (Brücke zwischen: C + ▼ + ▲)
- AUF: Das Endprodukt bewegt sich aufwärts (C + ▲)

4.4 Überprüfung der Wenderichtung der Lamellen

Sollte die Jalousie zu Beginn der Inbetriebnahme ganz oder teilweise abgefahren sein, muss beim Überprüfen der Wenderichtung auf die Lamellenstellung geachtet werden (Herstellerangaben beachten!). Sollte die Lamellenstellung gemäß Herstellerangabe nicht zur Fahrrichtung passen, erst nach Absprache mit dem Jalousiehersteller die Lamellenstellung korrigieren und danach die Drehrichtung prüfen.



5 Einstellungen im Auslieferungszustand

Der KNX/EIB Motor Controller 4 DC/E kann im Auslieferungszustand auch ohne Programmieren durch die ETS Software genutzt werden. Sinnvolle Voreinstellungen sind im Gerät implementiert. Diese Einstellungen gelten für alle vier Motorausgänge.

- **Lauf- und Wendezeiten/-längen***
Im Auslieferungszustand oder nach Zurücksetzen in den Auslieferungszustand sind bereits vorgegebene Lauf- und Wendezeiten/-längen* voreingestellt.
- **Modusauswahl DCE**
Eine Lauflänge* von ca. 35 cm ist voreingestellt.
Die Wende-Impulse* sind auf 110 voreingestellt (passend für 25 mm Lamellen in Kombination mit CTS 25 Wickelsystem).
Die Impulse für mechanische Kompensation sind auf 25 voreingestellt.
- **Modusauswahl DC**
Eine Laufzeit von 3 Minuten und eine Wendezeit von 3 Sekunden sind voreingestellt.
Die Zeit für die mechanische Kompensation ist auf 0,5 Sekunden voreingestellt.
- **Anschluss lokaler konventioneller Taster möglich**
Die lokalen Tastereingänge sind direkt den Motorausgängen zugeordnet: Tastereingang 1 steuert Motorausgang 1.
Durch Drahtbrücken an den Tastereingängen können die Motorausgänge beliebig gesteuert werden.

* ⚠ Siehe Kapitel 2 Definitionen

5.1 Funktion der Reset/Prog Taste

- ⚠ Über diesen Taster können Basiseinstellungen am Motor Controller KNX/EIB 4 DC/E vorgenommen werden. Diese Basiseinstellungen sind nur im Auslieferungszustand möglich, bevor das Gerät mit der ETS programmiert wurde oder nachdem das Gerät durch die ETS entladen wurde.
Die Basiseinstellungen werden durch die Einstellungen in der ETS überschrieben.

5.2 Auswahl verschiedener Bedienergonomien

Über die Reset/Prog Taste können Taster-Bedienergonomien für die lokalen Tastereingänge bzw. Somfy RTS Funkhandsender festgelegt werden. Diese Einstellungen sind nur im Auslieferungszustand möglich, bevor das Gerät mit der ETS programmiert wurde oder nachdem das Gerät durch die ETS entladen wurde.

Sobald das Gerät mit der ETS programmiert wurde, kann über die Reset/Prog Taste keine Einstellung der Bedienergonomien mehr vorgenommen werden. Wenn das Gerät durch die ETS entladen wurde, ist das Einstellen der Bedienergonomien über die Reset/Prog Taste wieder möglich.

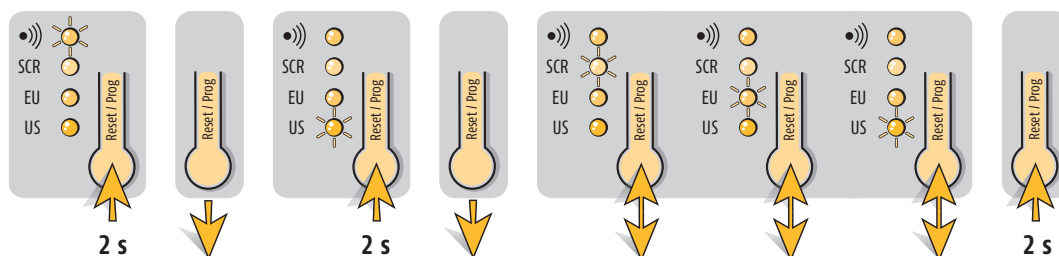
- ⚠ Die Auswahl der Bedienergonomien sollte mit dem entsprechenden Endprodukt übereinstimmen.



-))) = Einlernen des animeo RTS Funkmoduls
- SCR = Screen, Rollo Ergonomie*
- EU = Jalousie, EU Ergonomie*
- US = Jalousie, US Ergonomie*

*siehe Kapitel 2 Definitionen

Ändern der Ergonomie:



Der Auslieferungszustand ist Jalousie mit US Ergonomie

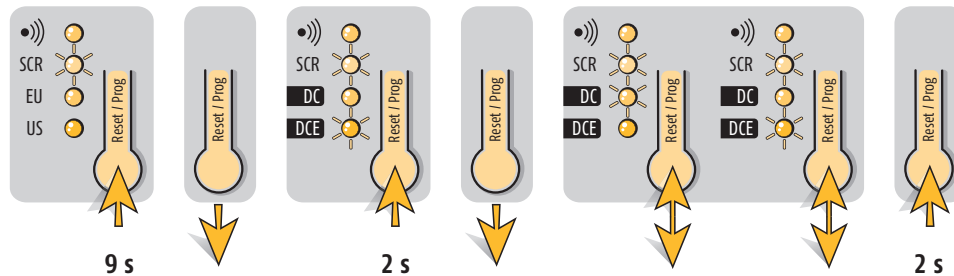
Zum Umschalten der verschiedenen Ergonomien kurz die Reset/Prog-Taste drücken. So lange wiederholen, bis die gewünschte LED leuchtet.

Speichern und Verlassen des Einstellmodus

5.3 Modusauswahl DC oder DCE

Art der Motoren, die angesteuert werden können (⚠ Voreingestellter Funktionsmodus ist DCE):

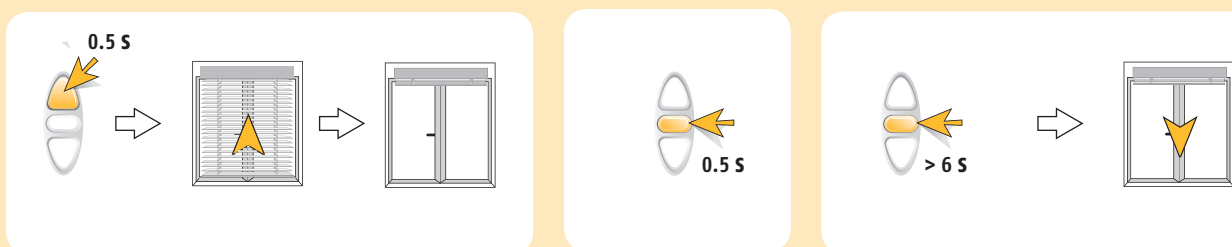
- DC
- DCE (falls ein LW25-E3 Motor benutzt wird; erkennbar an den 3 Drähten)



Durch einen unzulässigen Funktionsmodus kann der Motor beschädigt werden!
Der Modus ist für alle vier Motorausgänge gemeinsam bestimmt!

5.4 Manuelles Einlernen der Lauf- und Wendezeiten/-längen

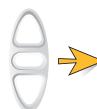
Über lokale konventionelle Taster und per Funkhandsender können die Lauf- und Wendezeiten/-längen pro Motorausgang eingestellt werden. Diese Einstellungen sind nur im Auslieferungszustand möglich, bevor das Gerät mit der ETS programmiert wurde. Sobald das Gerät mit der ETS programmiert wurde, können die Lauf- und Wendezeiten/-längen nicht mehr über die lokalen konventionellen Taster oder per Funkhandsender eingestellt werden. Manuell eingelernte Lauf- und Wendezeiten/-längen werden durch Programmieren mit der ETS überschrieben. Wenn das Gerät durch die ETS entladen wurde, ist das Einstellen der Lauf- und Wendezeiten/-längen über die lokalen konventionellen Taster oder per Funkhandsender wieder möglich.



⚠ Sofort drücken, wenn die untere Endlage erreicht ist



⚠ Stopp halten während der kompletten Wendung

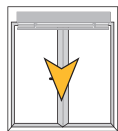


5.5 Manuelles Einlernen der Zwischenposition 1

Zwischenposition 1 kann auch über konventionelle lokale Taster oder per Funkhandsender individuell pro Motorausgang eingelernt werden. Gleichzeitig besteht die Möglichkeit, die Zwischenposition 1 über Einstellungen in den ETS-Parametern vorzunehmen. Zuvor müssen Lauf- und Wendezeiten eingelernt worden sein!

⚠ Dabei ist die zuletzt eingelernte Position gültig.

1 Behang in die gewünschte Position fahren



2 Position speichern



> 2 s

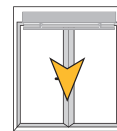


⚠ Bei konventionellen unverriegelten Tastern wird ein Stopp-Befehl durch gleichzeitiges Drücken der AUF- und AB-Taste generiert

1



0,5 s

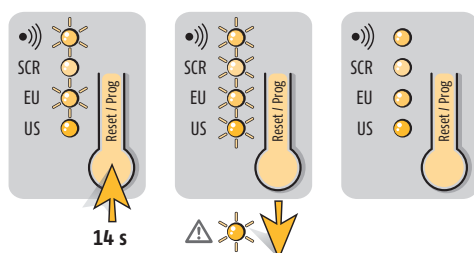


⚠ Die gespeicherte Position wird angefahren

⚠ Bei DCE (LW25-E83) Motoren muss nach dem Einlernen der Lauf und Wendezeiten/-längen ein kompletter AUF-Befehl gegeben werden, sodass der Behang seinen oberen Referenzpunkt erkennen kann.

5.6 Zurücksetzen in den Auslieferungszustand

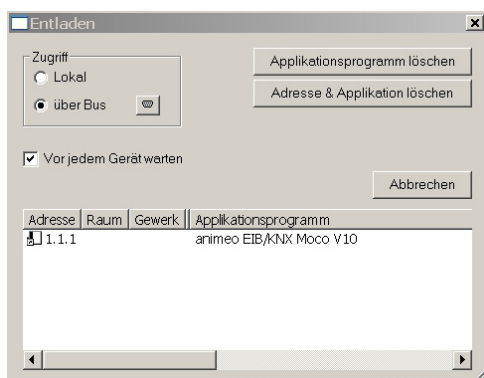
1. Wenn das Gerät noch nicht mit der ETS-Software programmiert wurde.



Komplett-RESET:

Die Einstellungen, die über die Reset/Prog-Taste vorgenommen wurden, können wieder in den Auslieferungszustand zurückgesetzt werden, indem die Reset/Prog-Taste für 10 Sekunden gedrückt wird.

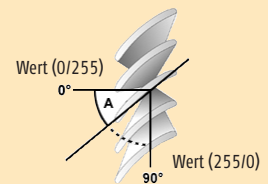
2. Wenn das Gerät schon mit der ETS-Software programmiert wurde.



Wurde das Gerät durch die ETS-Software programmiert, ist ein Zurücksetzen in den Auslieferungszustand über die Reset/Prog-Taste nicht mehr möglich. Über die Funktion „Entladen“ in der ETS können alle Einstellungen des Gerätes in den Auslieferungszustand zurückgesetzt werden. Dann ist die Reset/Prog-Taste wieder freigegeben.

Maximal stehen 109 Kommunikationsobjekte zur Verfügung, die jedoch nicht auf einmal benutzt werden können. Es können maximal 90 Gruppenadressen verknüpft werden.

Nr.	Objektname	Typ	Beschreibung
0	Motor 1 AUF / AB	1 Bit (EIS 7)	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, dann wird der entsprechende Behang nach oben gefahren. Wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann wird der entsprechende Behang nach unten gefahren. Nach Ablauf der eingestellten Fahrzeit für die AUF oder AB Richtung sind die Motorausgänge spannungslos.
1	Motor 2 AUF / AB	1 Bit (EIS 7)	
2	Motor 3 AUF / AB	1 Bit (EIS 7)	
3	Motor 4 AUF / AB	1 Bit (EIS 7)	
4	Motor 1 Wendeschritt / STOPP	1 Bit (EIS 7)	Bei Jalousien: Ist die Jalousie in Fahrt, wird beim Empfang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte die Fahrt gestoppt, unabhängig davon, ob eine „0“ oder eine „1“ empfangen wird. Ist die Jalousie in Ruhe, wird ein Wendeschritt ausgeführt. Dabei wendet die Lamelle beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „1“ ZU und beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ AUF. Die Wendeschrittdauer wird in den Parametereinstellungen definiert. Bei Senkrechtmarkise, Rollläden, Markise und Fenster: Ist eines dieser Endprodukte in Fahrt, wird beim Empfang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte die Fahrt gestoppt, unabhängig davon, ob eine „0“ oder eine „1“ empfangen wird. Ist eines dieser Endprodukte in Ruhe, dann wird beim Empfang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte keine Aktion ausgeführt.
5	Motor 2 Wendeschritt / STOPP	1 Bit (EIS 7)	
6	Motor 3 Wendeschritt / STOPP	1 Bit (EIS 7)	
7	Motor 4 Wendeschritt / STOPP	1 Bit (EIS 7)	
8	Motor 1 Position AUF / AB	1 Byte (EIS 6)	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm empfangen, dann wird der entsprechende Behang in die Position fahren, die durch den empfangenen Wert definiert ist, „0“ = oben / „255“ = unten. Bei Jalousien: Ist die Position erreicht, wird der gleiche Lamellenwinkel angefahren, in dem sich die Jalousie vorher befand.
9	Motor 2 Position AUF / AB	1 Byte (EIS 6)	
10	Motor 3 Position AUF / AB	1 Byte (EIS 6)	
11	Motor 4 Position AUF / AB	1 Byte (EIS 6)	
12	Motor 1 Position Lamelle	1 Byte (EIS 6)	Bei Jalousien: Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm empfangen, dann wird die entsprechende Lamelle in die Position fahren, die durch den empfangenen Wert definiert ist. Ist eine Jalousie in Fahrt und empfängt währenddessen ein Telegramm auf dem entsprechenden Objekt, dann wird die Position der Lamelle erst angefahren, wenn die Fahrt beendet ist. Abhängig von den Parametereinstellungen auf der Karteikarte „Allgemein“ ist die Position wie folgt definiert: „255“ = Lamelle max. geschlossen / „0“ = Lamelle max. gewendet oder „0“ = Lamelle max. geschlossen / „255“ = Lamelle max. gewendet
13	Motor 2 Position Lamelle	1 Byte (EIS 6)	
14	Motor 3 Position Lamelle	1 Byte (EIS 6)	
15	Motor 4 Position Lamelle	1 Byte (EIS 6)	
16	Motor 1 Langsam wenden	4 Bit (EIS 2)	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm empfangen, dann wird die Lamelle der Jalousie entweder langsam auf- oder langsam zugewendet. Die Wendegeschwindigkeit wird auf der Karteikarte „Motor 1...4“ parametrisiert. Diese Funktion wird durch Dauerbetätigung eines Tastsensors, Applikation „Dimmen“, erfüllt. ⚠ Diese Objekte können auch mit konventionellen Tastern angesteuert werden, wenn die lokalen Tastereingänge des Motor Controller als universelle Binäreingänge (Basis Funktion „Dimmen“) genutzt werden.
17	Motor 2 Langsam wenden	4 Bit (EIS 2)	
18	Motor 3 Langsam wenden	4 Bit (EIS 2)	
19	Motor 4 Langsam wenden	4 Bit (EIS 2)	



Nr.	Objektname	Typ	Beschreibung
20	Motor 1 Zwischenposition 1	1 Bit (EIS 1)	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte, per lokalen Tastern oder per Funkhandsender eingelernte Zwischenposition 1 an. Dabei ist die zuletzt eingelernte Position gültig. Beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte fährt der entsprechende Behang in die obere Endposition.
21	Motor 2 Zwischenposition 1	1 Bit (EIS 1)	
22	Motor 3 Zwischenposition 1	1 Bit (EIS 1)	
23	Motor 4 Zwischenposition 1	1 Bit (EIS 1)	
24	Motor 1-4 Zwischenposition 1	1 Bit (EIS 1)	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte, per lokalem Taster oder per Funkhandsender eingelernte Zwischenposition 1 an. Dabei ist die zuletzt eingelernte Position gültig. Beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt fahren die Behänge 1-4 in die obere Endposition.
25	Motor 1 Zwischenposition 2	1 Bit (EIS 1)	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Zwischenposition 2 an. Beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte fährt der entsprechende Behang in die obere Endposition.
26	Motor 2 Zwischenposition 2	1 Bit (EIS 1)	
27	Motor 3 Zwischenposition 2	1 Bit (EIS 1)	
28	Motor 4 Zwischenposition 2	1 Bit (EIS 1)	
29	Motor 1-4 Zwischenposition 2	1 Bit (EIS 1)	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte Zwischenposition 2 an. Beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt fahren die Behänge 1-4 in die obere Endposition.
30	Motor 1-4 Referenzfahrt	1 Bit (EIS 1)	Wird auf diesem Objekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ empfangen, wird für die Motoren 1-4 eine Referenzfahrt ausgeführt. ⚠ Erklärung Referenzfahrt siehe Kapitel 2 Definitionen
31	Motor 1 Sicherheit niedrig	1 Bit (EIS 1)	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Position an. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, wird diese Aktion für den entsprechenden Behang ausgeführt. Ist eines dieser Kommunikationsobjekte durch ein Telegramm auf dem Wert „1“ aktiv und wird dann auf einem der Kommunikationsobjekte 31-34 (Sicherheit hoch) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Position (Sicherheit hoch) an.
32	Motor 2 Sicherheit niedrig	1 Bit (EIS 1)	
33	Motor 3 Sicherheit niedrig	1 Bit (EIS 1)	
34	Motor 4 Sicherheit niedrig	1 Bit (EIS 1)	
35	Motor 1-4 Sicherheit niedrig	1 Bit (EIS 1)	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte Position an. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, wird diese Aktion für die Behänge 1-4 ausgeführt. Ist dieses Kommunikationsobjekt durch ein Telegramm mit dem Wert „1“ aktiv und wird dann auf dem Kommunikationsobjekt 35 (Sicherheit hoch) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, so fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte Position (Sicherheit hoch) an.

Nr.	Objektname	Typ	Beschreibung
36	Motor 1 Sicherheit hoch	1 Bit (EIS 1)	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Position an. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, wird diese Aktion für den entsprechenden Behang ausgeführt. Ist in diesem Fall ein Objekt für Sicherheit niedrig aktiv („1“) so wird die entsprechend parametrisierte Position angefahren.
37	Motor 2 Sicherheit hoch	1 Bit (EIS 1)	
38	Motor 3 Sicherheit hoch	1 Bit (EIS 1)	
39	Motor 4 Sicherheit hoch	1 Bit (EIS 1)	
40	Motor 1-4 Sicherheit hoch	1 Bit (EIS 1)	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte Position an. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen“, wird diese Aktion für die Behänge 1-4 ausgeführt. Ist in diesem Fall ein Objekt für Sicherheit niedrig aktiv („1“) so wird die entsprechend parametrisierte Position angefahren.
41	Netzspannungsausfall (230 V) ¹⁾	1 Bit (EIS 1)	Mit diesem Kommunikationsobjekt kann ein Netzspannungsausfall signalisiert werden. Sobald die Netzspannung ausfällt, wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ auf den Bus gesendet. Bei Netzspannungswiederkehr sendet dieses Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“.
42	Motor 1 Fehlererkennung ²⁾	1 Bit (EIS 1)	Über diese Kommunikationsobjekte kann ein Fehler für den entsprechenden Motor signalisiert werden. Bei Auftreten eines Fehlers wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ geschickt. Ist der Fehler behoben, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ geschickt. Folgende Fehler werden erkannt: <ul style="list-style-type: none"> • Kurzschluss am Motorausgang, oder mindestens ein Draht ist nicht angeschlossen. • Encoder Draht (lila) wurde fälschlicherweise an dem Motorausgang (z.B. M1 Klemme 1 oder 2) angeschlossen. • Ein DCE Motor wurde angeschlossen, der Motor Controller befindet sich jedoch im DC-Modus.
43	Motor 2 Fehlererkennung ²⁾	1 Bit (EIS 1)	
44	Motor 3 Fehlererkennung ²⁾	1 Bit (EIS 1)	
45	Motor 4 Fehlererkennung ²⁾	1 Bit (EIS 1)	
46	Motor 1 Rückmeldung AUF / AB	1 Byte (EIS 6)	Über diese Kommunikationsobjekte wird die aktuelle Position, basierend auf der eingelernten Fahrzeit oder -länge (AUF/AB-Richtung), des entsprechenden Behangs auf den Bus gesendet. Die Art des Sendens (Anfordern, bei Positionswechsel, Zyklisch) wird in den ETS-Parametern eingestellt. „0“ = Oben / „255“ = Unten
47	Motor 2 Rückmeldung AUF / AB	1 Byte (EIS 6)	
48	Motor 3 Rückmeldung AUF / AB	1 Byte (EIS 6)	
49	Motor 4 Rückmeldung AUF / AB	1 Byte (EIS 6)	
50	Motor 1 Rückmeldung Lamelle	1 Byte (EIS 6)	Auf diesen Kommunikationsobjekten wird die aktuelle Lamellenposition des jeweiligen Behangs, basierend auf der eingelernten Wendezeit oder -impulse, auf den Bus gesendet. Die Art des Sendens (Anfordern, bei Positionswechsel, Zyklisch) wird in den ETS-Parametern eingestellt. Abhängig von den Parametereinstellungen auf der Karteikarte „Allgemein“ ist die Position wie folgt definiert: „255“ = Lamelle max. geschlossen / „0“ = Lamelle max. gewendet oder „0“ = Lamelle max. geschlossen / „255“ = Lamelle max. gewendet
51	Motor 2 Rückmeldung Lamelle	1 Byte (EIS 6)	
52	Motor 3 Rückmeldung Lamelle	1 Byte (EIS 6)	
53	Motor 4 Rückmeldung Lamelle	1 Byte (EIS 6)	
54	Motor 1-4 Status Positionen	1 Bit (EIS 1)	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ empfangen, werden die aktuellen Statuspositionen der entsprechenden Behänge auf den Bus gesendet (Objekte 46-53).



¹⁾ Die Statusinformationen werden immer nach Ende einer Fahrt im Motor Controller abgespeichert.

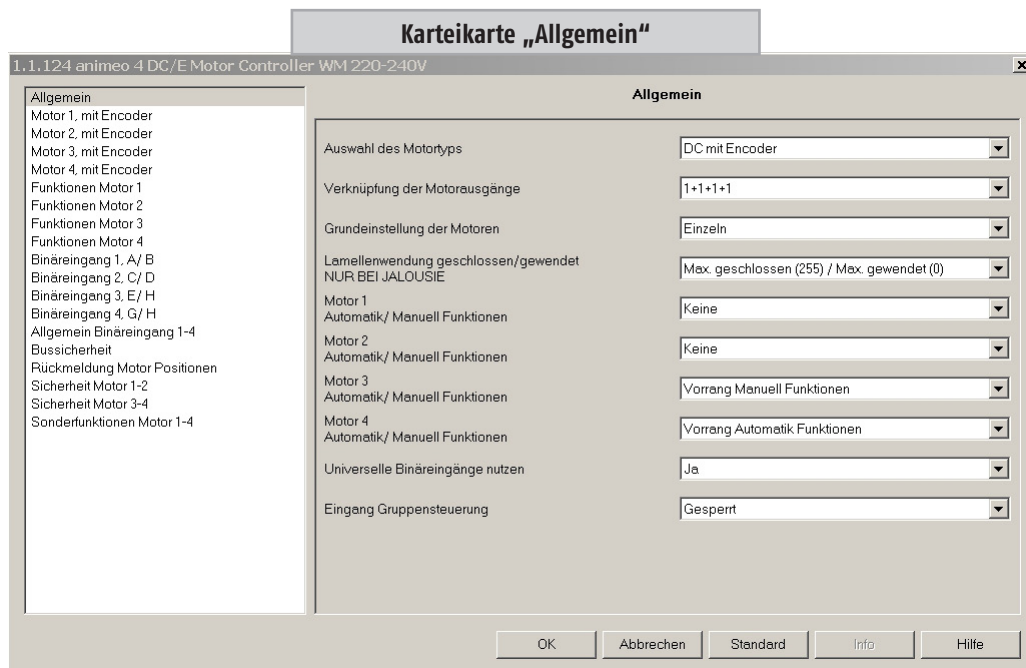
²⁾ Bei Anschluss des Motors wird ein Fehlerflug gesetzt. Dieses kann durch einen Netzspannungsreset zurückgesetzt werden.

Nr.	Objektname	Typ	Beschreibung
55	Motor 1 obere Endposition	1 Bit (EIS 1)	Über diese Kommunikationsobjekte wird für den entsprechenden Behang ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn die obere Endposition erreicht ist. Beim Verlassen der oberen Endposition des entsprechenden Behangs wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endposition ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
56	Motor 2 obere Endposition	1 Bit (EIS 1)	
57	Motor 3 obere Endposition	1 Bit (EIS 1)	
58	Motor 4 obere Endposition	1 Bit (EIS 1)	
59	Motor 1-4 obere Endposition	1 Bit (EIS 1)	Über dieses Kommunikationsobjekt wird für die Behänge 1-4 ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn alle vier Behänge die obere Endposition erreicht haben. Wenn alle vier Behänge die obere Endposition verlassen haben, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endposition ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
60	Motor 1 untere Endposition	1 Bit (EIS 1)	Über diese Kommunikationsobjekte wird für den entsprechenden Behang ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn alle vier Behänge die untere Endposition erreicht haben. Beim Verlassen der unteren Endposition des entsprechenden Motors wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endposition ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
61	Motor 2 untere Endposition	1 Bit (EIS 1)	
62	Motor 3 untere Endposition	1 Bit (EIS 1)	
63	Motor 4 untere Endposition	1 Bit (EIS 1)	
64	Motor 1-4 untere Endposition	1 Bit (EIS 1)	Über dieses Kommunikationsobjekt wird für die Behänge 1-4 ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn alle 4 Behänge die untere Endposition erreicht haben. Wenn alle vier Behänge die untere Endposition verlassen haben, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endposition ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
65	Motor 1 Funktionen sperren	1 Bit (EIS 1)	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, werden die in den ETS-Parametern parametrisierten Funktionen für den entsprechenden Behang gesperrt. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, werden die in den ETS-Parametern parametrisierten Funktionen für den entsprechenden Behang wieder freigegeben.
66	Motor 2 Funktionen sperren	1 Bit (EIS 1)	
67	Motor 3 Funktionen sperren	1 Bit (EIS 1)	
68	Motor 4 Funktionen sperren	1 Bit (EIS 1)	
69	Motor 1-4 Funktionen sperren	1 Bit (EIS 1)	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, werden die in den ETS Parametern parametrisierten Funktionen für die Behänge 1-4 gesperrt. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, werden die in den ETS Parametern parametrisierten Funktionen für die Behänge 1-4 wieder freigegeben.
70	Motor 1 Vorrang Auto/Manu	1 Bit (EIS 1)	Über diese Kommunikationsobjekte kann zwischen Vorrang Automatik Funktionen und Vorrang Manuell Funktionen umgeschaltet werden. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, sind die Automatik-Funktionen für den entsprechenden Behang vorrangig aktiv. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, sind die Manuell-Funktionen für den entsprechenden Behang vorrangig aktiv.
71	Motor 2 Vorrang Auto/Manu	1 Bit (EIS 1)	
72	Motor 3 Vorrang Auto/Manu	1 Bit (EIS 1)	
73	Motor 4 Vorrang Auto/Manu	1 Bit (EIS 1)	
74	Motor 1 Vorrang zurücksetzen	1 Bit (EIS 1)	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ empfangen, wird die Vorrangschaltung für den entsprechenden Behang zurückgesetzt. Automatik-Funktionen oder Manuell-Funktionen sind dann wieder vorrangig aktiv geschaltet. Welcher Vorrang aktiv ist, hängt vom Status der Kommunikationsobjekte 70-73 ab bzw. welcher Vorrang in den ETS-Parametern parametrisiert ist.
75	Motor 2 Vorrang zurücksetzen	1 Bit (EIS 1)	
76	Motor 3 Vorrang zurücksetzen	1 Bit (EIS 1)	
77	Motor 4 Vorrang zurücksetzen	1 Bit (EIS 1)	

Nr.	Objektname	Typ	Beschreibung
78	Eingang 1: AUF / AB	1 Bit (EIS 1)	Eine lange Betätigung des Tasters am Eingang A generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Jalousie fährt AUF. Eine lange Betätigung des Tasters am Eingang B generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Jalousie fährt AB.
79	Eingang 1: Wendeschritt/Stopp	1 Bit (EIS 1)	Eine kurze Betätigung des Tasters am Eingang A generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Lamelle wendet AUF. Ist die Jalousie in Fahrt wird bei einer kurzen Betätigung des Tasters am Eingang A ein Stopp-Befehl generiert. Eine kurze Betätigung des Tasters am Eingang B generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Lamelle wendet ZU. Ist die Jalousie in Fahrt wird bei einer kurzen Betätigung des Tasters am Eingang B ein Stopp-Befehl generiert.
80	Eingang 1: A, Schalten	1 Bit (EIS 1)	Entsprechend der Parametereinstellungen und dem Zustand am Eingang 1 Kontakt A wird über dieses Kommunikationsobjekt ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert.
81	Eingang 1: B, Schalten	1 Bit (EIS 1)	Entsprechend der Parametereinstellungen und dem Zustand am Eingang 1 Kontakt B wird über dieses Kommunikationsobjekt ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert.
82	Eingang 1: A, 8-Bit Wert	1 Bit (EIS 6)	Entsprechend der Parametereinstellungen wird bei einer steigenden Flanke am Eingang 1 Kontakt A der parametrisierte Wert (0-255) gesendet.
83	Eingang 1: B, 8-Bit Wert	1 Bit (EIS 6)	Entsprechend der Parametereinstellungen wird bei einer steigenden Flanke am Eingang 1 Kontakt B der parametrisierte Wert (0-255) gesendet.
84	Eingang 1: A/B, Dimmen	1 Bit (EIS 2)	Ein/Aus: Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A/B bei einer kurzen Betätigung ein Telegramm mit dem Wert „1“ bzw. „0“ generiert. Um/Um: Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A/B bei einer kurzen Betätigung ein Telegramm mit dem Wert „1“ bzw. „0“ generiert.
85	Eingang 1: A/B, Dimmen, Wert	4 Bit (EIS 2)	Heller/Dunkler dimmen: Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A bei einer langen Betätigung heller gedimmt. Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt B bei einer langen Betätigung dunkler gedimmt. Heller/Dunkler Um: Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A bei einer langen Betätigung 100 % gedimmt. Beim Loslassen des entsprechenden Tasters am Eingang A wird ein Stopp-Befehl generiert. Die zuletzt betätigte Dimmaktion wird dabei invertiert. Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt B bei einer langen Betätigung 100 % gedimmt. Beim Loslassen des entsprechenden Tasters am Eingang B wird ein Stopp-Befehl generiert. Die zuletzt betätigte Dimmaktion wird dabei invertiert.

Nr.	Objektname	Typ	Beschreibung
86	Eingang 2: AUF / AB	1 Bit (EIS 7)	Siehe Objektbeschreibung 69, C/D statt A/B
87	Eingang 2: Wendeschritt/Stopp	1 Bit (EIS 7)	Siehe Objektbeschreibung 70, C/D statt A/B
88	Eingang 2: C, Schalten	1 Bit (EIS 1)	Siehe Objektbeschreibung 71, C statt A
89	Eingang 2: D, Schalten	1 Bit (EIS 1)	Siehe Objektbeschreibung 72, D statt B
90	Eingang 2: C, 8-Bit-Wert	1 Byte (EIS 6)	Siehe Objektbeschreibung 73, C statt A
91	Eingang 2: D, 8-Bit-Wert	1 Byte (EIS 6)	Siehe Objektbeschreibung 74, D statt B
92	Eingang 2: C/D, Dimmen	1 Bit (EIS 2)	Siehe Objektbeschreibung 75, C/D statt A/B
93	Eingang 2: C/D, Dimmen, Wert	4 Bit (EIS 2)	Siehe Objektbeschreibung 76, C/D statt A/B
94	Eingang 3: AUF / AB	1 Bit (EIS 7)	Siehe Objektbeschreibung 69, E/F statt A/B
95	Eingang 3: Wendeschritt/Stopp	1 Bit (EIS 7)	Siehe Objektbeschreibung 70, E/F statt A/B
96	Eingang 3: E, Schalten	1 Bit (EIS 1)	Siehe Objektbeschreibung 71, E statt A
97	Eingang 3: F, Schalten	1 Bit (EIS 1)	Siehe Objektbeschreibung 72, F statt B
98	Eingang 3: E, 8-Bit-Wert	1 Byte (EIS 6)	Siehe Objektbeschreibung 73, E statt A
99	Eingang 3: F, 8-Bit-Wert	1 Byte (EIS 6)	Siehe Objektbeschreibung 74, F statt B
100	Eingang 3: E/F, Dimmen	1 Bit (EIS 2)	Siehe Objektbeschreibung 75, E/F statt A/B
101	Eingang 3: E/F, Dimmen, Wert	4 Bit (EIS 2)	Siehe Objektbeschreibung 76, E/F statt A/B
102	Eingang 4: AUF / AB	1 Bit (EIS 7)	Siehe Objektbeschreibung 69, G/H statt A/B
103	Eingang 4: Wendeschritt/Stopp	1 Bit (EIS 7)	Siehe Objektbeschreibung 70, G/H statt A/B
104	Eingang 4: G, Schalten	1 Bit (EIS 1)	Siehe Objektbeschreibung 71, G statt A
105	Eingang 4: H, Schalten	1 Bit (EIS 1)	Siehe Objektbeschreibung 72, H statt B
106	Eingang 4: G, 8-Bit-Wert	1 Byte (EIS 6)	Siehe Objektbeschreibung 73, G statt A
107	Eingang 4: H, 8-Bit-Wert	1 Byte (EIS 6)	Siehe Objektbeschreibung 74, H statt B
108	Eingang 4: G/H, Dimmen	1 Bit (EIS 2)	Siehe Objektbeschreibung 75, G/H statt A/B
109	Eingang 4: G/H, Dimmen, Wert	4 Bit (EIS 2)	Siehe Objektbeschreibung 76, G/H statt A/B

Es werden jeweils die Auswahlmöglichkeiten der einzelnen Parameter beschrieben. Die Voreinstellungen sind kursiv gedruckt. In den folgenden Abbildungen der verschiedenen Parameterkarten ist das Maximum an Parametern gezeigt. Abhängig von den Parametereinstellungen werden nicht benötigte Objekte ausgeblendet.



Auswahl des Motortyps

- Auswahlmöglichkeiten:
- DC ohne Encoder
 - *DC mit Encoder*

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Motoren an die Motorausgänge angeschlossen werden. DC-Motoren ohne Encoder haben eine zweiadrige Anschlussleitung (weiß, grau). DC-Motoren mit Encoder haben eine dreiadrige Anschlussleitung (weiß, grau, lila).

DC-Motoren ohne Encoder: Somfy LV 25-B44 und B64, Somfy LW 25-B44 und B83, Somfy LT 28-B73, J101

DC Motoren mit Encoder: Somfy LW 25-E83

⚠ Die Auswahl des Motortyps bezieht sich auf alle vier Motorausgänge.

Verknüpfungen der Motorausgänge

- Auswahlmöglichkeiten:
- *1+1+1+1*
 - *2+1+1*
 - *2+2*

Über diesen Parameter können die Motorausgänge geräteintern miteinander verknüpft werden. Eine Verknüpfung wird dann erforderlich, wenn zum Beispiel zwei Motoren zur Ansteuerung eines Behangs genutzt werden. Das heißt zwei Motoren sind in einer Kopfschiene eingebaut und treiben eine Welle an.

Unabhängig von der Art der Verknüpfung, 2+1+1 oder 2+2, müssen alle Motorleitungen an die Motorausgänge angeschlossen werden. Zur Ansteuerung der Motorausgänge müssen jeweils nur die Objekte und Parameter eines Motors parametrisiert werden. Zum Beispiel bei Verknüpfung 2+1+1 nur die Objekte und Parameter für Motor 1.

Grundeinstellungen der Motoren

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Gemeinsam*
 - *Einzeln*

Mit diesen Parametern kann festgelegt werden, ob die Einstellung der Motorausgänge „Gemeinsam“ oder „Einzeln“ erfolgt. Wird der Parameter „Gemeinsam“ gewählt, wird für die Grundeinstellung aller vier Motorausgänge nur eine Karteikarte sichtbar (Motor 1-4).

⚠ Die Auswahl „Gemeinsam“ ist empfehlenswert für Projekte, bei denen die Einstellungen der Motorausgänge gleich sind.

Wird der Parameter „Einzeln“ gewählt, werden für die Grundeinstellungen der Motorausgänge vier einzelne Karten sichtbar (Motor 1, Motor 2,...).

Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE

- Auswahlmöglichkeiten:
- Max. geschlossen (255) / Max. gewendet (0)
 - Max. geschlossen (0) / Max. gewendet (255)

• Max. geschlossen (255) / Max. gewendet (0)

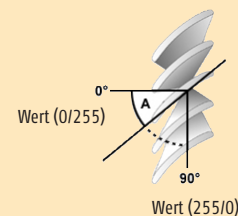
Wird ein Wert von „255“ auf das entsprechende Objekt (12-15) gesendet, wird die Lamelle maximal geschlossen.

Wird ein Wert von „0“ auf das entsprechende Objekt (12-15) gesendet, wird die Lamelle maximal gewendet bzw. geöffnet.

• Max. geschlossen (0) / Max. gewendet (255)

Wird ein Wert von „0“ auf das entsprechende Objekt (12-15) gesendet, wird die Lamelle maximal geschlossen.

Wird ein Wert von „255“ auf das entsprechende Objekt (12-15) gesendet, wird die Lamelle maximal gewendet bzw. geöffnet.



Motor 1...4

Automatik/Manuell Funktionen

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Keine*
 - Vorrang Automatik Funktionen
 - Vorrang Manuell Funktionen

• **Keine:**

Die Fahrbefehle werden in der eingehenden Reihenfolge abgearbeitet.

• **Vorrang Automatik Funktion:**

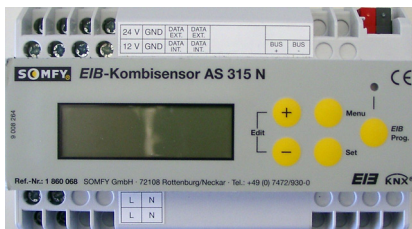
Wenn ein Automatikbefehl (1 Byte Fahrbefehl) vor einem Manuellbefehl (1 Bit Fahrbefehl) erfolgt, sind alle Manuellbefehle gesperrt. Auch die Objekte zum Anfahren der Zwischenpositionen 1 und 2 (Objekte 20-29) sind gesperrt. Ein Manuellbefehl wird auch über die lokalen Tastereingänge oder den Funkhandsender generiert. Ein Wendebefehl (1 Bit) kann allerdings immer innerhalb der parametrisierten Wendezeit ausgeführt werden. Zurücksetzen der Vorrang Automatik Funktion erfolgt, wenn auf dem entsprechenden Objekt „Vorrang zurücksetzen“ (74-77) eine „1“ oder „0“ empfangen wird. Umschalten zwischen Priorität Vorrang Manuell Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik Funktionen (Wert „1“) erfolgt über die entsprechenden Objekte (70-73). Nach Umschaltung ist die entsprechende Vorrang Funktion wieder im zurückgesetzten Zustand. Das bedeutet für Vorrang Automatik Funktionen, dass die Manuellbefehle erst durch den nächsten Automatikbefehl wieder gesperrt werden.

• **Vorrang Manuell Funktion:**

Wenn ein Manuellbefehl (1 Bit) vor einem Automatikbefehl (1 Byte) erfolgt, sind alle Automatikbefehle gesperrt. Ein Manuellbefehl wird auch über die lokalen Tastereingänge oder den Funkhandsender generiert. Zurücksetzen der Vorrang Manuell Funktion erfolgt, wenn auf dem entsprechenden Objekt „Vorrang zurücksetzen“ (74-77) eine „1“ oder „0“ empfangen wird. Umschalten zwischen Priorität Vorrang Manuell Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik Funktionen (Wert „1“) erfolgt über die entsprechenden Objekte (70-73). Nach Umschaltung ist die entsprechende Vorrang Funktion wieder im zurückgesetzten Zustand. Das bedeutet für Vorrang Manuell Funktionen, dass die Automatikbefehle erst durch den nächsten Handbefehl wieder gesperrt werden.

⚠ Siehe Kapitel 2 Definitionen.

- ⚠ Über die Vorrang Manuell Funktion wird dem Nutzer die Möglichkeit geboten, die Automatik-Funktionen auszuschalten. Über einen Timer kann so zum Beispiel der Nutzerkomfort definiert werden. Um 8:00 Uhr wird über das entsprechende Objekt (70-73) der Vorrang Manuell Funktionen aktiviert und der Nutzer kann mit dem nächsten Handbefehl eine Wunschposition anfahren bis die Steuerung um 17:00 auf Vorrang Automatik Funktionen umschaltet. Über das entsprechende Objekt (70-73) kann jederzeit zwischen Vorrang Manuell Funktion und Vorrang Automatik Funktion umgeschaltet werden.



Zum Einstellen eines Timers kann idealerweise die Fassadensteuerung der AS 315 N (Ref. 1860069) verwendet werden.

Universelle Binäreingänge nutzen

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - *Ja*

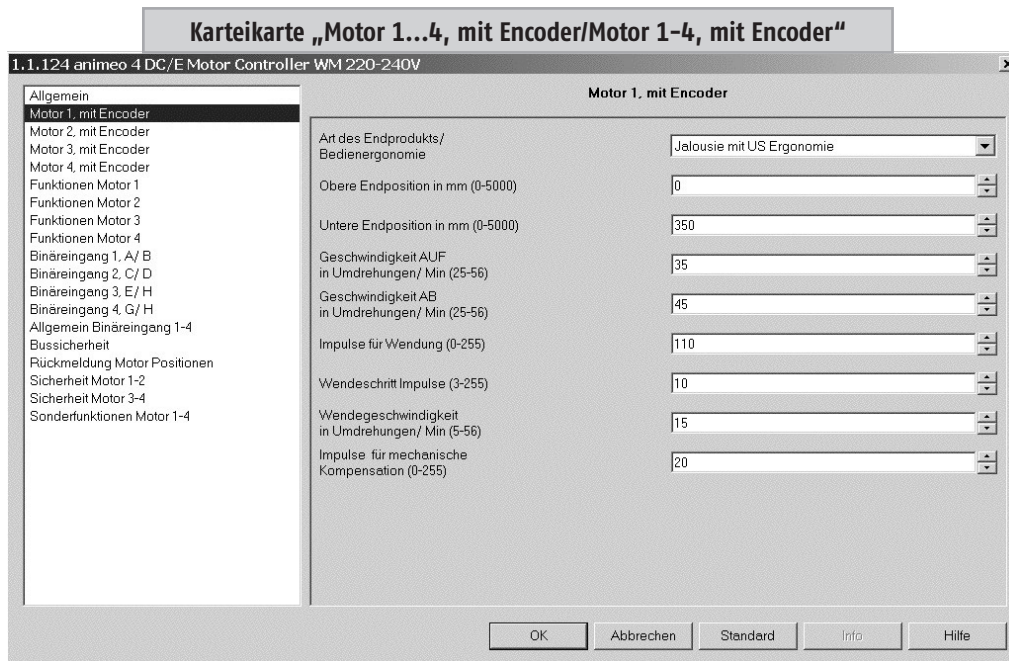
Mit dem Parameter „Ja“ werden vier weitere Karteikarten (Binäreingang 1...4) geöffnet. Die lokalen Tastereingänge können jetzt über die entsprechenden Objekte (78-109) verknüpft werden. Ein konventioneller Taster kann somit für verschiedenste Funktionen genutzt werden. Zum Beispiel Schalten, Jalousie Funktion, Dimmen oder Wert senden.

Eingang Gruppensteuerung

- Auswahlmöglichkeiten:
- *gesperrt*
 - *freigegeben*

Über diesen Parameter kann festgelegt werden, ob der Eingang zur Gruppensteuerung gesperrt oder freigegeben ist. Über diesen Eingang werden alle vier Antriebe gleichzeitig angesteuert. Unabhängig von den Parametereinstellungen haben die Sicherheitseinstellungen (Objekte 31-40) höhere Priorität. Ist eines der Sicherheitsobjekte aktiv, ist der Eingang zur Gruppensteuerung gesperrt.

- ⚠ Bei Busspannungsausfall ist dieser Eingang freigegeben, auch wenn er über die Parametereinstellungen gesperrt ist und kann als Notbedienung genutzt werden. Bei Busspannungswiederkehr ist dieser Eingang entsprechend den Parametereinstellungen gesperrt oder freigegeben.



Es werden vier einzelne Karteikarten (Motor 1...4) sichtbar, wenn auf der Karteikarte „Allgemein“ die Grundeinstellung der Motoren auf „Einzel“ parametrier ist. Es wird eine Karteikarte (Motor 1-4) sichtbar, wenn auf der Karteikarte „Allgemein“ die Grundeinstellung der Motoren auf „Gemeinsam“ parametrier ist.

⚠ Die Grundeinstellungen der Motoren sind unterschiedlich, abhängig von der Auswahl des Motortyps (DC ohne Encoder oder DC mit Encoder) auf der Karte „Allgemein“.

Die folgenden Parameterbeschreibungen betreffen die Auswahl des Motortyps „DC mit Encoder“:

Art des Endprodukts/ Bedienergonomie

- Auswahlmöglichkeiten:
- Jalousie mit EU Ergonomie
 - *Jalousie mit US Ergonomie*
 - Rollo

• **Jalousie mit EU Ergonomie**

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie in EU Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funkhandsender angesteuert wird.

Werden die lokalen Tastereingänge als universelle Binäreingänge genutzt, wird die Bedienergonomie über die entsprechenden Parameter (kurzer/langer Tastendruck) definiert. Die Bedienergonomie mittels Somfy RST Funkhandsender bleibt unverändert.

⚠ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 2 Definitionen

• **Jalousie mit US Ergonomie**

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie in US Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funkhandsender angesteuert wird.

Werden die lokalen Tastereingänge als universelle Binäreingänge genutzt, wird die Bedienergonomie über die entsprechenden Parameter (kurzer/langer Tastendruck) definiert. Die Bedienergonomie mittels Somfy RTS Funkhandsender bleibt unverändert.

⚠ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 2 Definitionen

• **Rollo**

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass der entsprechende Behang über Fahren/Stop-Befehle angesteuert wird, wenn die Ansteuerung über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funkhandsender erfolgt.

Werden die lokalen Tastereingänge als universelle Binäreingänge genutzt, wird die Bedienergonomie über die entsprechenden Parameter (kurzer/langer Tastendruck) definiert. Die Bedienergonomie mittels Somfy RTS Funkhandsender bleibt unverändert.

⚠ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 2 Definitionen

Obere Endposition in mm (0-5000)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0-5000 Millimeter

Die hier parametrisierte Länge in Millimeter definiert die obere Endposition des Behangs.

△ Erklärung siehe Kapitel 2, Behangpositionen für DC Motoren mit Encoder (LW 25 E83)

Untere Endposition in mm (0-5000)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 350
 - 0-5000 Millimeter

Die hier parametrisierte Länge in Millimeter definiert die untere Endposition des Behangs.

△ Erklärung siehe Kapitel 2, Behangpositionen für DC Motoren mit Encoder (LW 25 E83)

Geschwindigkeit AUF in Umdrehungen/ Min (25-56)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 35
 - 25-56

Die hier parametrisierte Geschwindigkeit definiert die Geschwindigkeit für die Fahrt in die obere Endposition.

Geschwindigkeit AB in Umdrehungen/ Min (25-56)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 35
 - 25-56

Die hier parametrisierte Geschwindigkeit definiert die Geschwindigkeit für die Fahrt in die untere Endposition.

Impulse für die Wendung

- Auswahlmöglichkeiten:
- 110
 - 0-255

Die hier parametrisierten Impulse definieren die maximale Wendung der Lamelle. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn als Art des Endprodukts/Bedienergonomie entweder Jalousie mit EU Ergonomie oder Jalousie mit US Ergonomie ausgewählt wurde.

△ Einstellungsempfehlung: Bei einer Lamellenbreite von 25 mm = ca. 110 Impulse für die Wendung. Bei einer Lamellenbreite von 16 mm = ca. 90 Impulse für die Wendung.

Wendeschritt Impulse (3-255)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 10
 - 3-255

Die hier parametrisierten Impulse definieren die Impulse für einen Wendeschritt. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn als Art des Endprodukts/Bedienergonomie entweder Jalousie mit EU Ergonomie oder Jalousie mit US Ergonomie ausgewählt wurde.

Wendeschrittgeschwindigkeit in Umdrehungen/ Min (5-56)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 15
 - 5-56

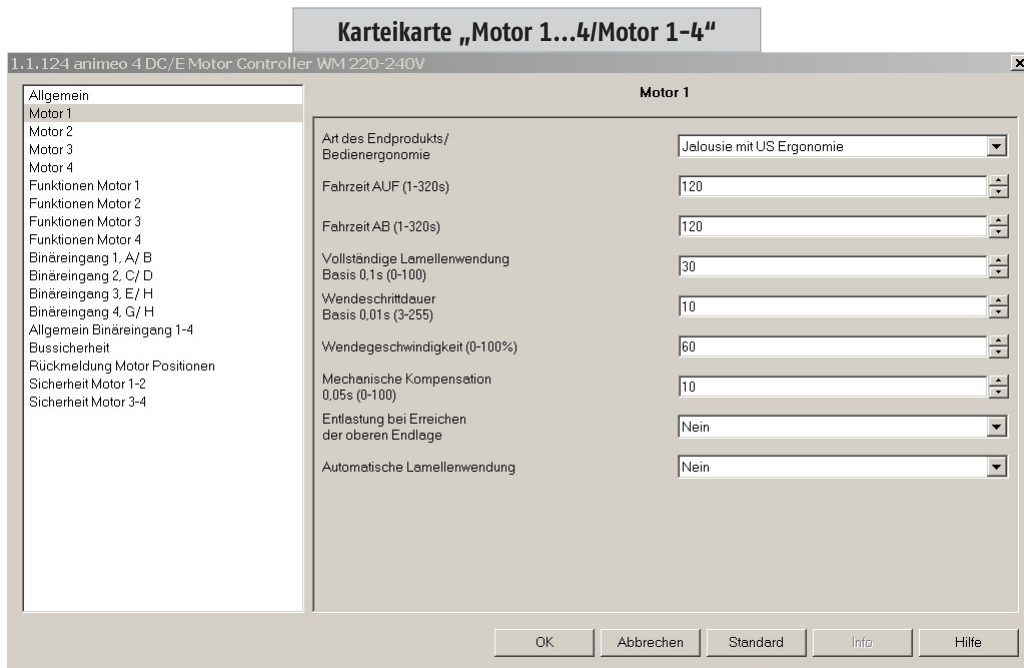
Die hier parametrisierte Geschwindigkeit definiert die Wendegeschwindigkeit der Lamelle.

Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn als Art des Endprodukts/Bedienergonomie entweder Jalousie mit EU Ergonomie oder Jalousie mit US Ergonomie ausgewählt wurde.

Impulse für mechanische Kompensation (0-255)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 20
 - 0-255

Die hier parametrisierten Impulse definieren die Impulse, die zu den Impulsen für die Wendung addiert werden, um mechanische Toleranzen auszugleichen. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn als Art des Endprodukts/Bedienergonomie entweder Jalousie mit EU Ergonomie oder Jalousie mit US Ergonomie ausgewählt wurde.



Es werden vier einzelne Karteikarten (Motor 1...4) sichtbar, wenn auf der Karteikarte „Allgemein“ die Grundeinstellungen der Motoren auf „Einzel“ parametrisiert ist. Es wird eine Karteikarte (Motor 1-4) sichtbar, wenn auf der Karteikarte „Allgemein“ die Grundeinstellungen der Motoren auf „Gemeinsam“ parametrisiert ist.

⚠ Die Grundeinstellungen der Motoren sind unterschiedlich, abhängig von der Auswahl des Motortyps (DC ohne Encoder oder DC mit Encoder) auf der Karte „Allgemein“.

Die folgenden Parameterbeschreibungen betreffen die Auswahl des Motortyps „DC ohne Encoder“:

Art des Endprodukts/ Bedienergonomie

- Auswahlmöglichkeiten:
- Jalousie mit EU Ergonomie
 - *Jalousie mit US Ergonomie*
 - Rollo

• **Jalousie mit EU Ergonomie:**

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie in EU Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funksender angesteuert wird. Werden die lokalen Tastereingänge als universelle Binäreingänge genutzt, wird die Bedienergonomie über die entsprechenden Parameter (kurzer/langer Tastendruck) definiert. Die Bedienergonomie mittels Somfy RTS Funksender bleibt unverändert.

⚠ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 2 Definitionen

• **Jalousie mit US Ergonomie**

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass die Jalousie in US Ergonomie über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funkhandsender angesteuert wird. Werden die lokalen Tastereingänge als universelle Binäreingänge genutzt, wird die Bedienergonomie über die entsprechenden Parameter (kurzer/langer Tastendruck) definiert. Die Bedienergonomie mittels Somfy RTS Funksender bleibt unverändert.

⚠ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 2 Definitionen

- **Rollo**

Mit diesem Parameter wird festgelegt, dass der entsprechende Behang über Fahren/Stop-Befehle angesteuert wird, wenn die Ansteuerung über die lokalen Tastereingänge oder über Somfy RTS Funkhandsender erfolgt. Werden die lokalen Tastereingänge als universelle Binäreingänge genutzt, wird die Bedienergonomie über die entsprechenden Parameter (kurzer/langer Tastendruck) definiert. Die Bedienergonomie mittels Somfy RTS Funksender bleibt unverändert.

△ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 2 Definitionen

Fahrzeit AUF (1 – 320 s)

Auswahlmöglichkeiten:

- 120
- 1 – 320 Sekunden

Die hier parametrisierte Zeit ist die maximale Laufzeit aus der unteren Endposition in die obere Endposition. Eine Überlaufzeit von 5 Sekunden wird immer dazu addiert, außer bei Positionstelegrammen (Objekte 8-11). Wird jedoch ein Positionstelegramm mit dem Wert „0“ auf dem entsprechenden Objekt empfangen, wird eine Überlaufzeit von 5 Sekunden dazu addiert.

Fahrzeit AB (1 – 320 s)

Auswahlmöglichkeiten:

- 120
- 1 – 320 Sekunden

Die hier parametrisierte Zeit ist die maximale Laufzeit aus der oberen Endposition in die untere Endposition. Eine Überlaufzeit von 5 Sekunden wird immer dazu addiert, außer bei Positionstelegrammen (Objekte 8-11). Wird jedoch ein Positionstelegramm mit dem Wert „255“ auf dem entsprechenden Objekt empfangen, wird eine Überlaufzeit von 5 Sekunden dazu addiert.

Vollständige Lamellenwendung

Basis 0,01 s (0 – 100)

Auswahlmöglichkeiten:

- 30
- 0 – 100

Die hier parametrisierte Zeit ist die maximale Wendezeit der Lamelle. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn als Art des Endprodukts entweder Jalousie mit EU Ergonomie oder Jalousie mit US Ergonomie ausgewählt wurde.

Wendeschrittdauer

Basis 0,01 s (3 – 255)

Auswahlmöglichkeiten:

- 10
- 3 – 255

Die hier parametrisierte Zeit ist die Laufzeit für einen Wendeschritt. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn als Art des Endprodukts entweder Jalousie mit EU Ergonomie oder Jalousie mit US Ergonomie ausgewählt wurde.

Wendegeschwindigkeit (0 – 100 %)

Auswahlmöglichkeiten:

- 0 – 100
- 60

Mit diesem Parameter wird festgelegt, mit welcher Geschwindigkeit sich die Lamellen der Jalousie wenden. Dabei wird mit Auswahl des Werts „0“ die langsamste Wendegeschwindigkeit definiert und bei Auswahl „100“ die schnellste Wendegeschwindigkeit definiert.

Mechanische Kompensation

0,05 s (0 – 100)

Auswahlmöglichkeiten:

- 10
- 0 – 100

Die Zeit für mechanische Kompensation ist aktiv, sobald ein höherer Wert als „0“ eingetragen ist. Die hier parametrisierte Zeit definiert die Zeit, die zu der parametrisierten vollständigen Lamellenwendung addiert wird, um mechanische Toleranzen auszugleichen. Diese Zeit wird immer bei der ersten AUF-Wendung der Lamelle addiert, wenn als Art des Endprodukts entweder Jalousie mit EU Ergonomie oder Jalousie mit US Ergonomie ausgewählt wurde.

Entlastung bei Erreichen der oberen Endlage

- Auswahlmöglichkeiten:
- Nein
 - Ja

⚠ Über diesen Parameter ist es möglich die Lebensdauer des Endprodukts (Jalousie) zu verlängern.

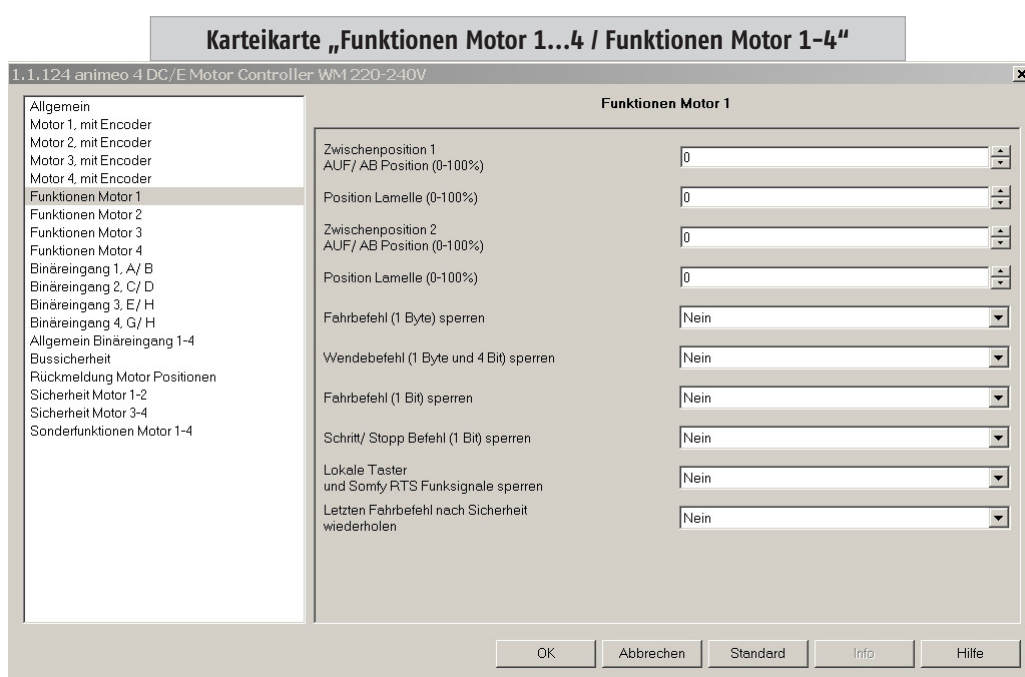
Bei Auswahl „Ja“ wird die Jalousie bei Erreichen der oberen Endlage entlastet. Das heißt, kurz nach Erreichen wird automatisch ein minimaler AB Befehl generiert. Dies hat zur Folge, dass die Jalousie nicht unter Spannung in der oberen Endlage stehen bleibt. Durch das Entlasten der Zugschnüre werden diese nicht unnötig beansprucht und die Lebenszeit kann somit verlängert werden.

Automatische Lamellenwendung

- Auswahlmöglichkeiten:
- Nein
 - Ja

Wird der Parameter „Ja“ gewählt, wird bei Erreichen der unteren Endlage eine automatische Lamellenwendung ausgeführt. Dabei werden die Lamellen ein Mal komplett geöffnet und geschlossen.

⚠ Durch diese Funktion ist es möglich, die Lamellen gegebenenfalls automatisch auszurichten. Es kann vorkommen, dass sich bei einem AB Befehl einige Lamellen in den Wendeschnüren verhaken und somit nicht in der mechanischen Default Position stehen bleiben. Durch ein komplettes Öffnen und Schließen der Lamellen werden die verhakten Lamellen in die geordnete mechanische Defaultposition gebracht.



Es werden vier einzelne Karteikarten (Motor 1...4) sichtbar, wenn auf der Karteikarte „Allgemein“ die Grundeinstellungen der Motoren auf „Einzel“ parametriert ist. Es wird eine Karteikarte (Motor 1-4) sichtbar, wenn auf der Karteikarte „Allgemein“ die Grundeinstellungen der Motoren auf „Gemeinsam“ parametriert ist.

⚠ Die Parameter die auf diesen Karteikarten sichtbar werden, sind unabhängig von der Auswahl des Motortyps (DC ohne Encoder oder DC mit Encoder) auf der Karte „Allgemein“. Die Parameter zu den Einstellungen der Funktionen sind für beide Motortypen gleich.

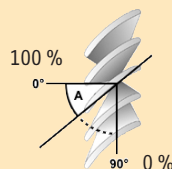
Zwischenposition 1 AUF / AB Position (0 - 100 %)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 100

Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 1 „AUF/ AB“ definiert. Der eingestellte Wert in % bezieht sich auf die parametrisierten Fahrzeiten oder -längen des entsprechenden Behangs der Karteikarten Motor 1...4/Motor 1-4.

Position Lamelle (0 - 100 %)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 100



Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 1 „Lamelle“ definiert. Der eingestellte Wert in % bezieht sich auf die parametrisierte vollständige Lamellenwendung der entsprechenden Jalousie der Karteikarten Motor 1...4/Motor 1-4.

⚠ Zwischenposition 1 kann auch über konventionelle lokale Taster oder per Funkhandsender individuell pro Motorausgang eingelernt werden. Dabei ist die zuletzt eingelernte Position gültig.

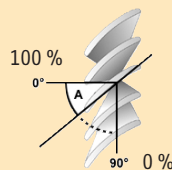
Zwischenposition 2 AUF / AB Position (0 - 100 %)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 100

Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 2 „AUF/ AB“ definiert. Der eingestellte Wert in % bezieht sich auf die parametrisierten Fahrzeiten oder -längen des entsprechenden Behangs der Karteikarten Motor 1...4/Motor 1-4.

Position Lamelle (0 - 100 %)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 100



Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 2 „Lamelle“ definiert. Der eingestellte Wert in % bezieht sich auf die parametrisierte vollständige Lamellenwendung der entsprechenden Jalousie der Karteikarten Motor 1...4/Motor 1-4.

Fahrbehl (1 Byte) sperren

- Auswahlmöglichkeiten:
- Nein
 - Ja

Über diesen Parameter können Fahrbehl (Byte) per Objekt (65-69) gesperrt werden. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ während ein Behang in Fahrt ist, wird diese Fahrt bis zum Ende ausgeführt. Erst dann sind weitere Fahrbehl (Byte) gesperrt. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „0“, sind die Fahrbehl (Byte) wieder freigegeben.

Wendebefehl (1 Byte und 4 Bit) sperren

- Auswahlmöglichkeiten:
- Nein
 - Ja

Über diesen Parameter können die Wendebefehl (1 Byte und 4 Bit) per Objekt (65-69) gesperrt werden. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ während eine Jalousie in der Wendung ist, wird diese Wendung bis zum Ende ausgeführt. Erst dann sind weitere Wendebefehl (1 Byte und 4 Bit) gesperrt. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ sind die Wendebefehl (1 Byte und 4 Bit) wieder freigegeben.

Fahrbefehl (1 Bit) sperren

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

Über diesen Parameter können die Fahrbefehle (Bit) per Objekt (56–60) gesperrt werden. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ während ein Behang in Fahrt ist, wird diese Fahrt bis zum Ende ausgeführt. Erst dann sind weitere Fahrbefehle (Bit) gesperrt. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „0“, sind die Fahrbefehle (Bit) wieder freigegeben.

Schritt/Stopp (1 Bit) sperren

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

Über diesen Parameter können die Schritt/Stopp beziehungsweise Wendebefehle (Bit) per Objekt (56–60) gesperrt werden. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ während eine Jalousie in der Wendung ist, wird diese Wendung bis zum Ende ausgeführt. Erst dann sind weitere Wendebefehle (Bit) gesperrt. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „0“, sind die Schritt/Stopp beziehungsweise Wendebefehle (Bit) wieder freigegeben.

Lokale Taster und Somfy RTS Funksignale sperren

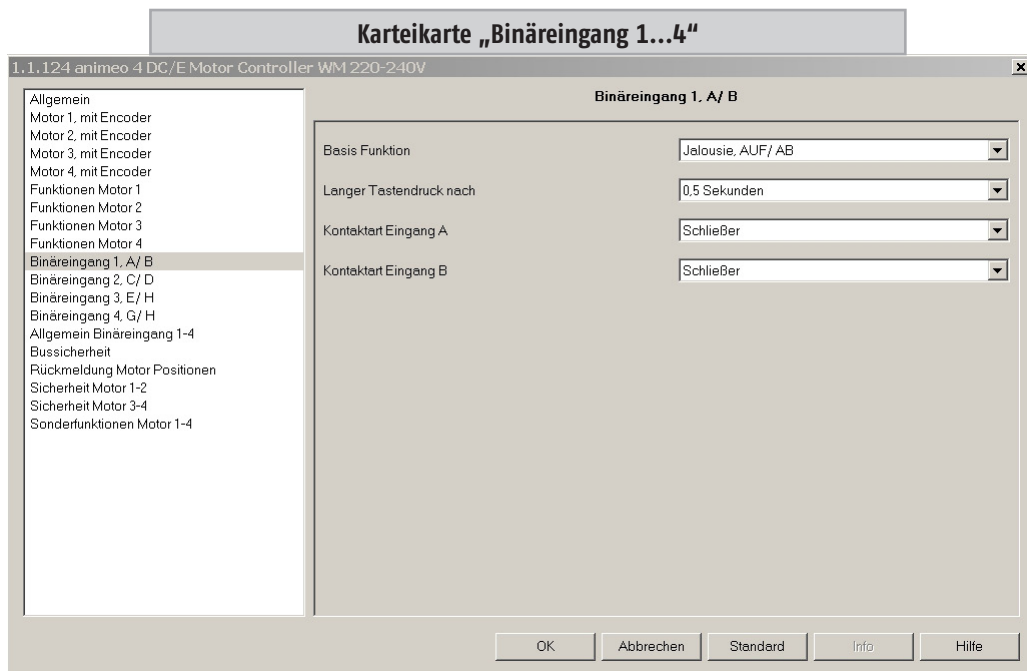
- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

Über diesen Parameter können die lokalen Tastereingänge und die Somfy RTS Funksignale per Objekt (56–60) gesperrt werden. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ während ein Motor in Bewegung ist, wird diese Wendung bis zum Ende ausgeführt. Erst dann sind weitere Befehle, die über die lokalen Tastereingänge oder den Somfy RTS Funk generiert werden, gesperrt. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „0“, sind die lokalen Tastereingänge und die Somfy RTS Funksignale wieder freigegeben.

Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

Ist dieser Parameter auf „Ja“ parametrierbar, wird der letzte Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholt. Das heißt, es wird die Position wieder angefahren, die aktiv war, bevor auf einem der entsprechenden Sicherheitsobjekte, niedrig oder hoch, ein Telegramm mit dem Wert „1“ einging.



Allgemeine Information

Für jeden Binäreingang stehen vier verschiedene Basis-Funktionen zur Auswahl:

- *Jalousie AUF / AB*
- Schalten/potenzialfreier Kontakt
- 8-Bit Wert (steigende Flanke)
- Dimmen

Die einzelnen Funktionen und Parameter, die sich abhängig von der Auswahl der Basis Funktion ergeben, werden nun beschrieben. Dafür ist bildlich für jeden Binäreingang eine andere Basis-Funktion ausgewählt worden. Die Funktionen werden anhand des Binäreingangs 1 Kontakt A/B beschrieben und sind für die Eingänge 2-4, Kontakte C/D, E/F und G/H identisch.

⚠ Für die Basis-Funktion „Jalousie AUF / AB“ ist zu beachten, welcher Kontakt „AUF“ bzw. „AB“ schaltet. Gleiches gilt bei Auswahl Basis-Funktion „Dimmen“ für „Heller“ bzw. „Dunkler“ dimmen. Die Voreinstellung der Basis-Funktion für die Karteikarten Binäreingang 1...4 ist Jalousie AUF / AB.

Basis Funktion

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Jalousie AUF / AB*
 - Schalten/potenzialfreier Kontakt
 - 8-Bit Wert (steigende Flanke)
 - Dimmen

Langer Tastendruck nach

- Auswahlmöglichkeiten:
- *0,5 Sekunden*
 - *0,3...5,0 Sekunden*

Dieser Parameter definiert die Betätigungszeit des entsprechenden Tasters, die zwischen dem Senden eines Kurzzeittelegramms (Schritt/Stop) und eines Langzeittelegramms (AUF / AB fahren) unterscheidet. Ist die Zeit zum Beispiel auf 0,5 Sekunden parametrisiert, wird erst bei einer Betätigungsdauer, die länger ist als 0,5 Sekunden, ein Langzeittelegramm generiert. Bei einer Betätigungsdauer, die kleiner ist als 0,5 Sekunden, wird ein Kurzzeittelegramm generiert.

Kontaktart Eingang A

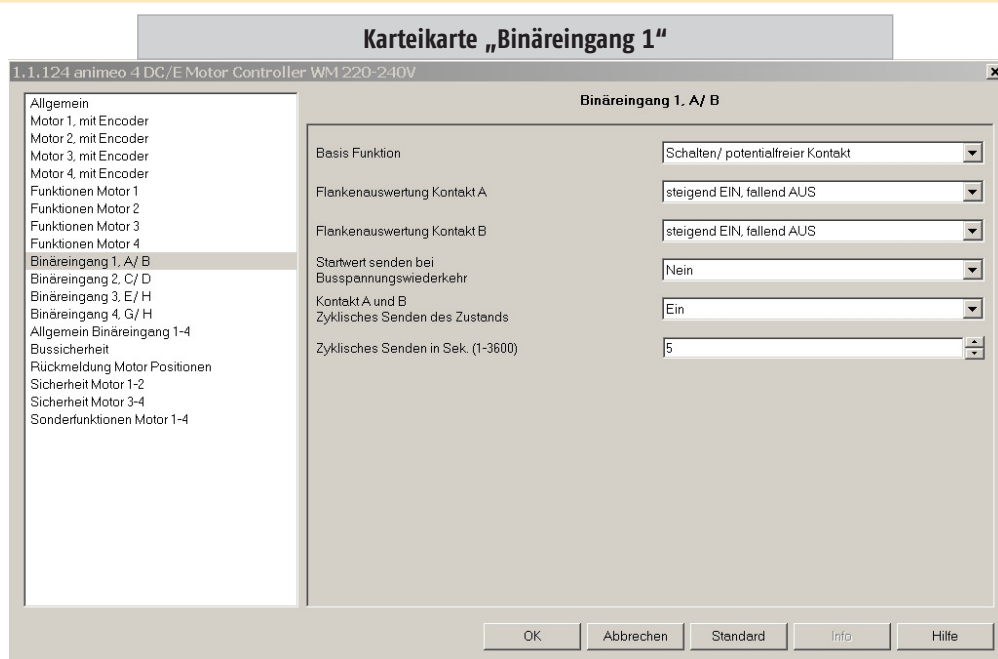
- Auswahlmöglichkeiten:
- Schließer
 - Öffner

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Kontaktart sich am lokalen Eingang A befindet. Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geschlossen und nicht betätigt geöffnet. Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geöffnet und nicht betätigt geschlossen.

Kontaktart Eingang B

- Auswahlmöglichkeiten:
- Schließer
 - Öffner

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Kontaktart sich am lokalen Eingang B befindet. Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geschlossen und nicht betätigt geöffnet. Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geöffnet und nicht betätigt geschlossen.



Basis Funktion

- Auswahlmöglichkeiten:
- Jalousie AUF / AB
 - Schalten/potenzialfreier Kontakt
 - 8-Bit Wert (steigende Flanke)
 - Dimmen

Flankenwertung Kontakt A

- Auswahlmöglichkeiten:
- steigend Ein, fallend Aus
 - steigend Aus, fallend Ein
 - steigend Ein
 - fallend Ein
 - steigend Aus
 - fallend Aus
 - steigend Um
 - fallend Um
 - steigend Um, fallend Um
 - keine Auswertung

Ein („1“) Aus („0“) Um („1/0“)

Abhängig davon, welche Flankenwertung parametrierung wurde, wird der entsprechende Objektwert „0“ oder „1“ generiert.

- **Steigend Ein, fallend Aus**

Erscheint eine steigende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert „Ein“ erzeugt. Erscheint eine fallende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert „Aus“ erzeugt. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Steigend Aus, fallend Ein**

Erscheint eine steigende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert „Aus“ erzeugt. Erscheint eine fallende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert „Ein“ erzeugt. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Steigend Ein**

Erscheint eine steigende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert „Ein“ erzeugt. Erscheint eine fallende Flanke am lokalen Eingang, wird diese nicht ausgewertet. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Fallend Ein**

Erscheint eine fallende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert „Ein“ erzeugt. Erscheint eine steigende Flanke am lokalen Eingang, wird diese nicht ausgewertet. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Steigend Aus**

Erscheint eine steigende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert „Aus“ erzeugt. Erscheint eine fallende Flanke am lokalen Eingang, wird diese nicht ausgewertet. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Fallend Aus**

Erscheint eine fallende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert „Aus“ erzeugt. Erscheint eine steigende Flanke am lokalen Eingang, wird diese nicht ausgewertet. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Steigend Um**

Erscheint eine steigende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert invertiert. Erscheint eine fallende Flanke am lokalen Eingang, wird diese nicht ausgewertet. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Fallend Um**

Erscheint eine fallende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert invertiert. Erscheint eine steigende Flanke am lokalen Eingang, wird diese nicht ausgewertet. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Steigend Um, fallend Um**

Erscheint eine steigende oder fallende Flanke am lokalen Eingang, wird der Objektwert invertiert. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Keine Auswertung**

Erscheint eine steigende oder fallende Flanke am lokalen Eingang, wird diese nicht ausgewertet.

Flankenauswertung Kontakt B

Auswahlmöglichkeiten:

- *steigend Ein, fallend Aus*
- *steigend Aus, fallend Ein*
- *steigend Ein*
- *fallend Ein*
- *steigend Aus*
- *fallend Aus*
- *steigend Um*
- *fallend Um*
- *steigend Um, fallend Um*
- *keine Auswertung*

Beschreibung siehe „Flankenauswertung Kontakt A“

Startwert senden bei Busspannungswiederkehr

Auswahlmöglichkeiten:

- *Ja*
- *Nein*

Ist dieser Parameter eingestellt, wird bei Busspannungswiederkehr der aktuelle Status des Eingangs gesendet. Ist dieser Parameter auf „Nein“ gestellt, wird der aktuelle Status des Eingangs nicht gesendet.

Kontakt A und B

Zyklisches Senden des Zustands

Auswahlmöglichkeiten:

- *kein zyklisches Senden*
- Ein
- Aus
- Ein und Aus

Über diesen Parameter wird festgelegt, ob der entsprechende Schaltwert des Kommunikationsobjektes zyklisch gesendet werden soll.

- **Kein zyklisches Senden**

Der Schaltwert des Kommunikationsobjektes wird nicht zyklisch gesendet.

- **Ein**

Ist der Objektwert „1“, wird dieser zyklisch gesendet. Wechselt der Objektwert durch Flankenwechsel am lokalen Eingang oder Empfang eines Telegramms auf „0“, hört das zyklische Senden auf.

- **Aus**

Ist der Objektwert „0“, wird dieser zyklisch gesendet. Wechselt der Objektwert durch Flankenwechsel am lokalen Eingang oder durch Empfang eines Telegramms von „0“ nach „1“ hört das zyklische Senden auf.

- **Ein und Aus**

Ist der Objektwert „1“ oder „0“, wird dieser zyklisch gesendet. Wechselt der Objektwert durch Flankenwechsel am lokalen Eingang oder durch Empfang eines Telegramms, wird der aktuelle Objektwert zyklisch gesendet.

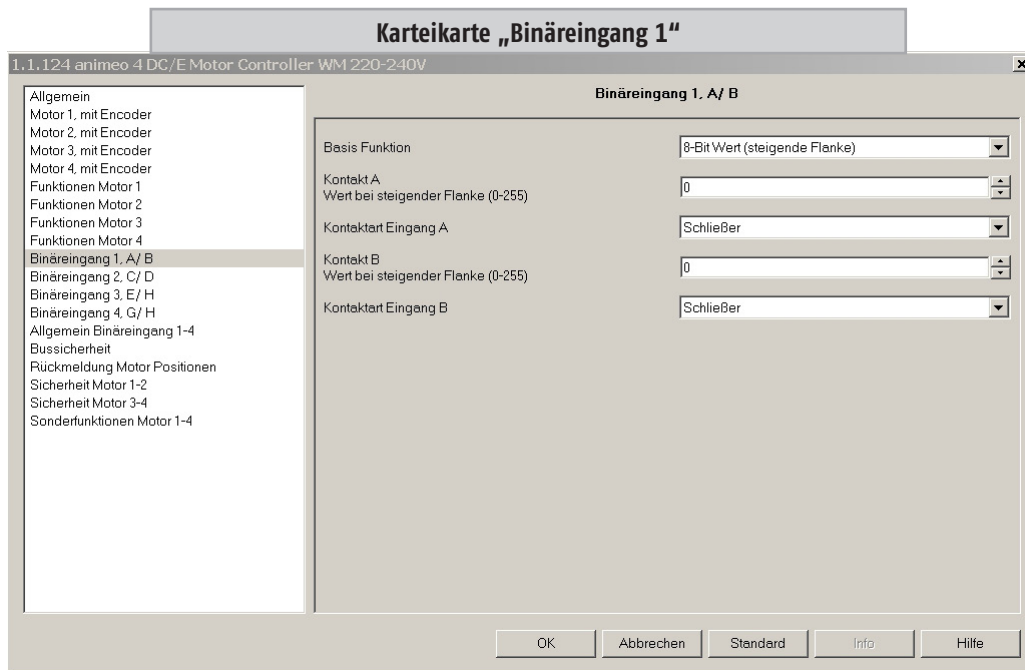
Zyklisches Senden in Sekunden (1 - 3600)

Auswahlmöglichkeiten:

- 5
- 1 - 3600

Über diesen Parameter werden die Zeitabstände festgelegt, in welchen der entsprechende Objektwert zyklisch gesendet werden soll.

⚠ Bitte darauf achten, dass die zyklische Überwachungszeit des Empfängers mindestens 1/4 höher eingestellt ist als die des Senders.



Basis Funktion

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Jalousie AUF / AB*
 - Schalten/potenzialfreier Kontakt
 - 8-Bit Wert (steigende Flanke)
 - Dimmen

Kontakt A

Wert bei steigender Flanke (0 - 255)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 255

Über diesen Parameter wird der Wert eingestellt, der bei einer steigenden Flanke am lokalen Eingang A gesendet wird.

Kontaktart Eingang A

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Schließer*
 - *Öffner*

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Kontaktart sich am lokalen Eingang A befindet. Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geschlossen und nicht betätigt geöffnet. Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geöffnet und nicht betätigt geschlossen.

Kontakt B

Wert bei steigender Flanke (0 - 255)

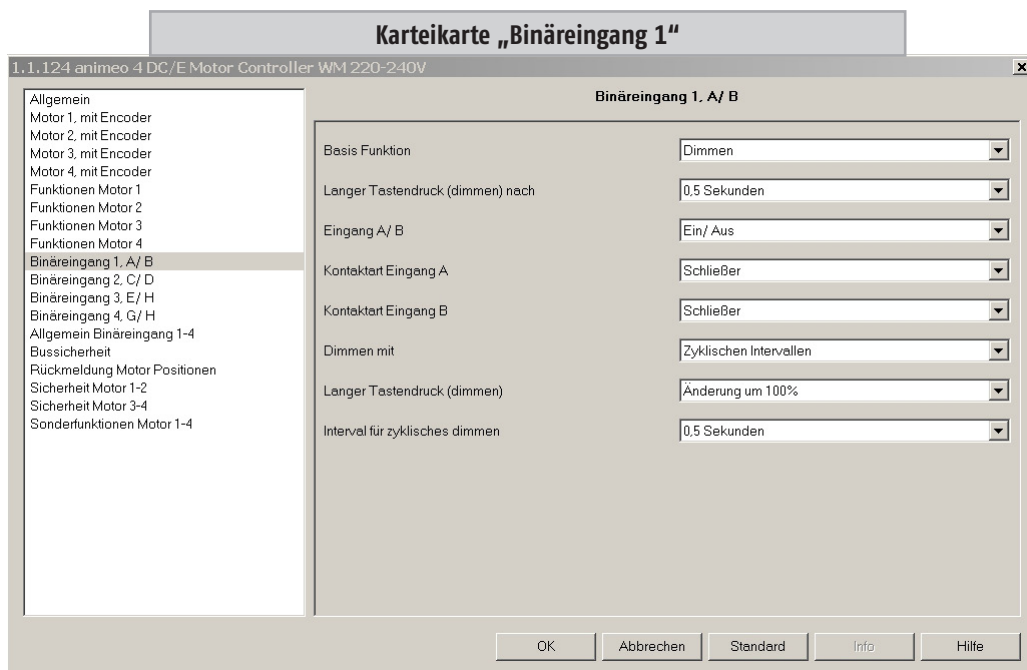
- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 255

Über diesen Parameter wird der Wert eingestellt, der bei einer steigenden Flanke am lokalen Eingang B gesendet wird.

Kontaktart Eingang B

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Schließer*
 - *Öffner*

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Kontaktart sich am lokalen Eingang B befindet. Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geschlossen und nicht betätigt geöffnet. Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geöffnet und nicht betätigt geschlossen.



Basis Funktion

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Jalousie AUF / AB*
 - Schalten/potenzialfreier Kontakt
 - 8-Bit Wert (steigende Flanke)
 - Dimmen

Langer Tastendruck (dimmen) nach

- Auswahlmöglichkeiten:
- *0,5 Sekunden*
 - 0,3 - 5,0 Sekunden

Dieser Parameter definiert die Betätigungszeit des entsprechenden Tasters, die zwischen dem Senden eines Schalttelegramms und eines Dimmtelegramms unterscheidet. Ist die Zeit zum Beispiel auf 0,5 Sekunden parametrisiert, wird erst bei einer Betätigungsdauer die größer ist als 0,5 Sekunden ein Dimmtelegramm generiert. Bei einer Betätigungsdauer die kleiner als 0,5 Sekunden ist, wird ein Schalttelegramm generiert.

Eingang A/B

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Ein/Aus*
 - *Um/um*
- Ein („1“) Aus („0“) Um („1/0“)

Dieser Parameter definiert den Wert, der bei kurzer Betätigung des entsprechenden Eingangs gesendet wird.

• *Ein/Aus*

Bei einer kurzen Betätigung des Tasters am Eingang A wird ein „Aus“ Telegramm erzeugt. Bei einer kurzen Betätigung des entsprechenden Tasters am Eingang B wird ein „Ein“ Telegramm erzeugt. Durch Umklemmen der Eingänge kann diese Funktion invertiert werden.

• *Um/Um*

Bei einer kurzen Betätigung des Tasters am Eingang A oder B wird umgeschaltet. Das bedeutet, dass der Wert, der sich im entsprechenden Schaltobjekt befindet, erst invertiert und dann gesendet wird.

Kontaktart Eingang A

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Schließer*
 - *Öffner*

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Kontaktart sich am entsprechenden lokalen Eingang befindet. Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geschlossen und nicht betätigt geöffnet. Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geöffnet und nicht betätigt geschlossen.

Kontaktart Eingang B

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Schließer*
 - *Öffner*

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Kontaktart sich am entsprechenden lokalen Eingang befindet. Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geschlossen und nicht betätigt geöffnet. Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geöffnet und nicht betätigt geschlossen.

Dimmen mit

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Stopp Telegramm*
 - *Zyklischen Intervallen*

• *Stopp Telegramm*

Bei einer kurzen Betätigung des Tasters am lokalen Eingang A oder B wird über das entsprechende Objekt (1 Bit) ein Telegramm generiert.

Bei einer langen Betätigung des Tasters am lokalen Eingang A wird über das entsprechende Objekt (4 Bit) heller gedimmt. Bei einer langen Betätigung des Tasters am lokalen Eingang B wird über das entsprechende Objekt (4 Bit) dunkler gedimmt. Beim Loslassen des entsprechenden Tasters am lokalen Eingang A oder B wird ein Stopp Befehl generiert.

• *Zyklische Intervalle*

Bei einer kurzen Betätigung des Tasters am lokalen Eingang A oder B wird über das entsprechende Objekt (1 Bit) ein „Ein“ Telegramm beziehungsweise ein „Aus“ Telegramm generiert. Bei einer langen Betätigung des Tasters am lokalen Eingang A wird über das entsprechende Objekt (4 Bit) heller gedimmt solange die Taste betätigt ist. Beim Loslassen des Tasters am lokalen Eingang A wird das zyklische Senden gestoppt. Die Schrittweite und die Zeitdauer für das heller Dimmen ergibt sich aus den Parametern „Langer Tastendruck (dimmen)“ und „Intervall für zyklisches Dimmen“.

Bei einer langen Betätigung des Tasters am lokalen Eingang B wird über das entsprechende Objekt (4 Bit) dunkler gedimmt solange die Taste betätigt ist. Beim Loslassen des Tasters am lokalen Eingang B wird das zyklische Senden gestoppt. Die Schrittweite und Zeitdauer für das dunkler Dimmen ergibt sich aus den Parametern „Langer Tastendruck (dimmen)“ und „Intervall für zyklisches Dimmen“.

Langer Tastendruck (dimmen)

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Änderung um 100 %*
 - *Änderung um 1/2*
 - *Änderung um 1/4*
 - *Änderung um 1/8*
 - *Änderung um 1/16*
 - *Änderung um 1/32*
 - *Änderung um 1/64*

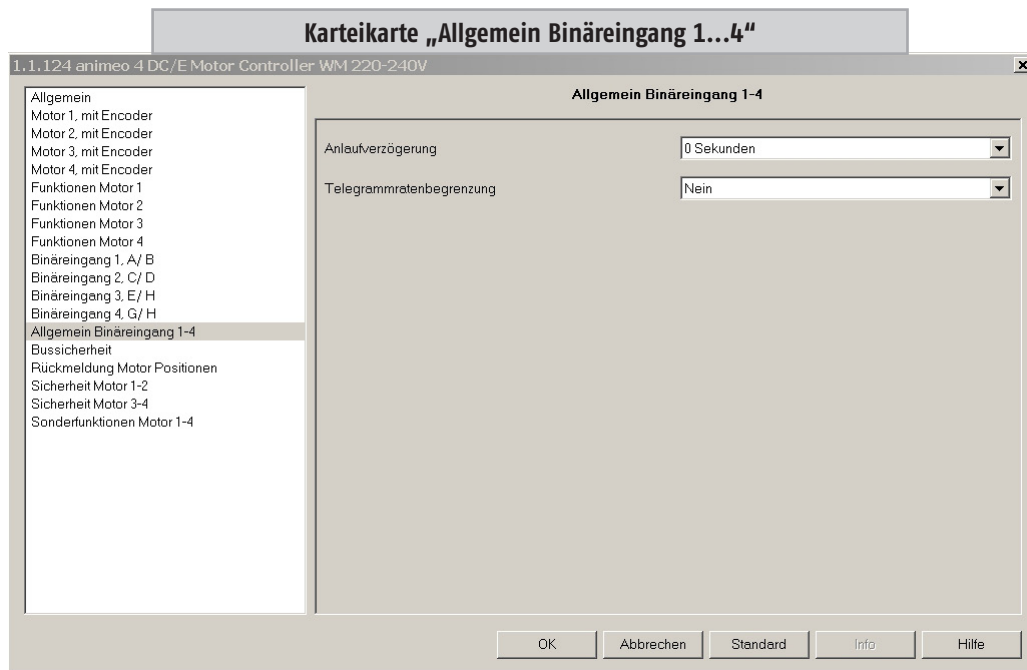
Dieser Parameter definiert die Dimmschrittweite der Telegramme, die bei einem langen Tastendruck gesendet werden.

⚠ Ist in den Parametern „Dimmen mit Zyklischen Intervallen“ parametrisiert, so ist darauf zu achten, dass die Dimmschrittweite und der Intervall für das zyklische Dimmen auf die Dimmzeit des Aktors abgestimmt sind.

Intervall für zyklisches Dimmen

- Auswahlmöglichkeiten:
- *0,5 Sekunden*
 - *0,5 - 7,0 Sekunden*

Dieser Parameter definiert die Zeitdauer eines Intervalls für das zyklische Senden. Ist zum Beispiel eine „Änderung um 1/4“ und ein „Intervall von 0,5 Sekunden“ eingestellt, dann wird bei einem langen Tastendruck am entsprechenden lokalen Eingang alle 0,5 Sekunden um 1/4 heller bzw. dunkler gedimmt.



Die hier eingestellten Parameter beziehen sich auf die Binäreingänge 1...4.

Anlaufverzögerung

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0 Sekunden
 - 0 – 21 Sekunden

Dieser Parameter definiert die Zeit, die nach Busspannungswiederkehr abläuft, bis das erste Telegramm gesendet werden kann.

Telegrammratenbegrenzung

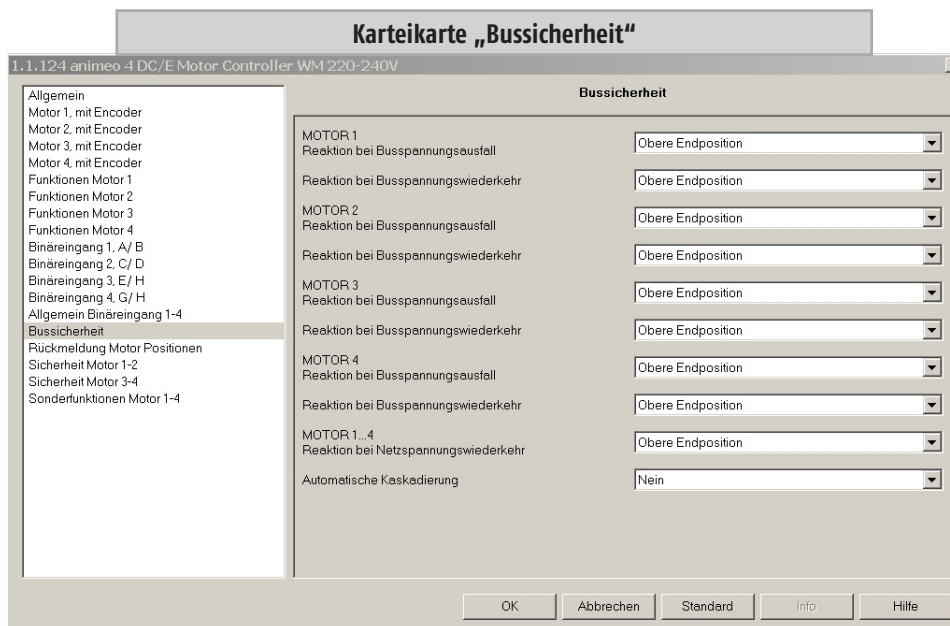
- Auswahlmöglichkeiten:
- Nein
 - Ja

Dieser Parameter öffnet den Parameter zur Einstellung der Telegrammratenbegrenzung. Dabei kann die Anzahl der Telegramme, die pro Zeiteinheit gesendet werden, begrenzt werden.

Begrenzung

- Auswahlmöglichkeiten:
- 30 Telegramme pro 17 Sek.
 - 60 Telegramme pro 17 Sek.
 - 100 Telegramme pro 17 Sek.
 - 127 Telegramme pro 17 Sek.

Dieser Parameter definiert die Anzahl der Telegramme, die innerhalb von 17 Sekunden gesendet werden können.



Auf dieser Karteikarte kann für jeden einzelnen Motorausgang die Reaktion bei Spannungsausfall und Spannungswiederkehr definiert werden.

MOTOR 1...4

Reaktion bei Spannungsausfall

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Obere Endposition*
 - *Untere Endposition*
 - *Ignorieren*
 - *Zwischenposition 1*
 - *Zwischenposition 2*

Dieser Parameter definiert die Position, die bei Spannungsausfall angefahren wird.

MOTOR 1...4

Reaktion bei Spannungswiederkehr

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Obere Endposition*
 - *Untere Endposition*
 - *Ignorieren*
 - *Zwischenposition 1*
 - *Zwischenposition 2*

Dieser Parameter definiert die Position, die bei Spannungswiederkehr angefahren wird.

MOTOR 1...4

Reaktion bei Netzspannungswiederkehr (230 V)

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Obere Endposition*
 - *Untere Endposition*
 - *Ignorieren*

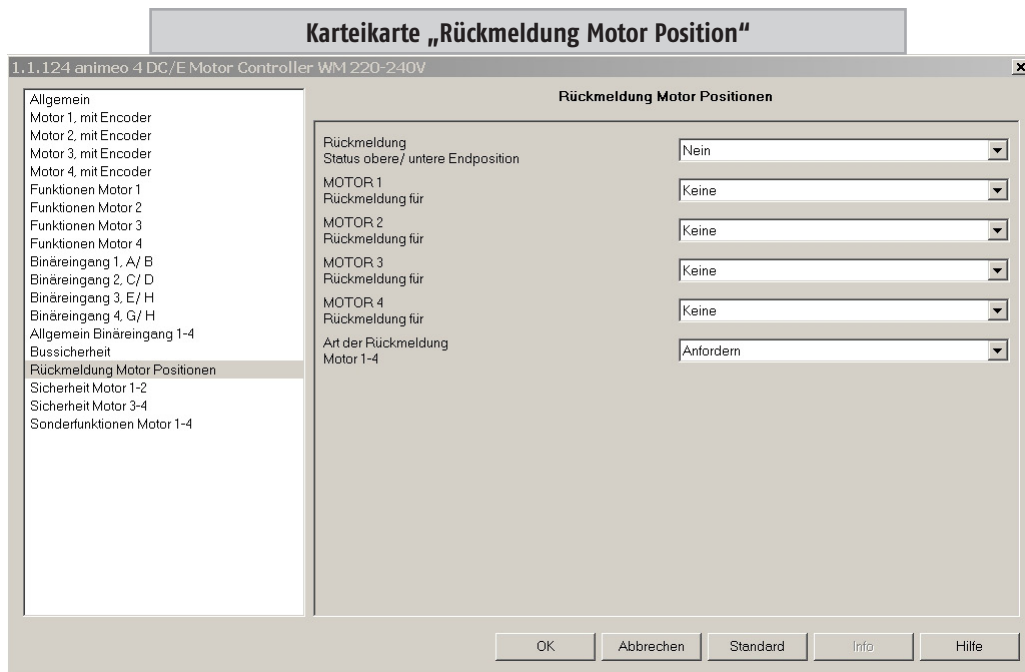
Dieser Parameter definiert die Position, die bei Netzspannungswiederkehr (230 V) angefahren wird.

Automatische Kaskadierung

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - *Ja*

Wenn dieser Parameter auf „Ja“ eingestellt ist, werden die Motorausgänge mit jeweils einer Sekunde Verzögerung in die entsprechende Position gefahren. Diese Verzögerungszeit wird berücksichtigt bei Anfahren der Positionen, die sich aus den Einstellungen „Reaktion bei Spannungswiederkehr“ und „Reaktion bei Netzspannungswiederkehr (230 V)“ ergeben.

△ Vorteil: Die Stromspitzen können dadurch in größeren Projekten gesenkt werden.



Auf dieser Karteikarte können die Parameter ausgewählt werden, um die Statuspositionen der einzelnen Behänge auf den Bus zu melden. Die dabei generierten Statuspositionen basieren auf den parametrisierten Fahr- und Wendezeiten der Karteikarten Motor 1...4 bzw. Motor 1 - 4.

Rückmeldung Status obere/untere Endposition

Auswahlmöglichkeiten:

- *Nein*
- *Ja*

Dieser Parameter öffnet den Parameter „Rückmeldungsart für Endpositionen“

Rückmeldungsart für Endpositionen

Auswahlmöglichkeiten:

- *Gemeinsam, wenn alle Behänge oben/unten sind*
- *Einzeln*

• **Gemeinsam, wenn alle Behänge oben/unten sind**

Ist dieser Parameter ausgewählt, wird die entsprechende Endposition, oben oder unten, erst auf den Bus gemeldet, wenn alle vier Behänge die obere (Objekt 59) beziehungsweise untere (Objekt 64) Endposition erreicht haben.

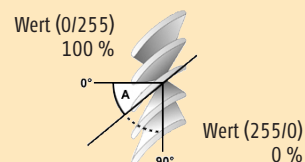
• **Einzeln**

Ist dieser Parameter ausgewählt, wird die entsprechende Endposition, oben oder unten, für jeden Behang einzeln auf den Bus gemeldet. Dafür stehen jeweils Objekte (55-58 und 60-63) zur Verfügung.

MOTOR 1...4 Rückmeldung für

Auswahlmöglichkeiten:

- *Position AUF / AB*
- *Position Lamelle*
- *Position AUF / AB und Lamelle*
- *Keine*



• **Position AUF / AB**

Über diesen Parameter wird die Position AUF / AB für den entsprechenden Motor abhängig vom Parameter „Rückmeldungsart“ auf den Bus gesendet. „0“ = oben / „255“ = unten.

- **Position Lamelle**

Über diesen Parameter wird die Position der Lamelle für den entsprechenden Motor abhängig vom Parameter „Rückmeldungsart“ auf den Bus gesendet. „0/255“ = Lamelle geöffnet / „255/0“ = Lamelle geschlossen. Der Wert für die Position der Lamelle, der über das entsprechende Objekt gesendet wird, ist abhängig von den Parametereinstellungen auf der Karteikarte „Allgemein“: Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE

- **Position AUF / AB und Lamelle**

Über diesen Parameter wird die Position AUF / AB und die Position der Lamelle für den entsprechenden Motor abhängig vom Parameter „Rückmeldungsart“ auf den Bus gesendet. „0“ = oben / „255“ = unten, „0/255“ = Lamelle geöffnet / „255/0“ = Lamelle geschlossen. Der Wert für die Position der Lamelle, der über das entsprechende Objekt gesendet wird, ist abhängig von den Parametereinstellungen auf der Karteikarte „Allgemein“: Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE

- **Keine**

Es werden keine Positionen auf den Bus gemeldet.

Art der Rückmeldung

Motor 1-4

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Anfordern*
 - Bei Positionswechsel
 - Zyklisch

- **Anfordern**

Die aktuelle Position der Behänge muss über Objekt 54 angefordert werden.

- **Bei Positionswechsel**

Die aktuelle Position des entsprechenden Behangs wird nach jedem Positionswechsel auf den Bus gesendet. Die Position wird erst auf den Bus gesendet, wenn die Zielposition erreicht ist.

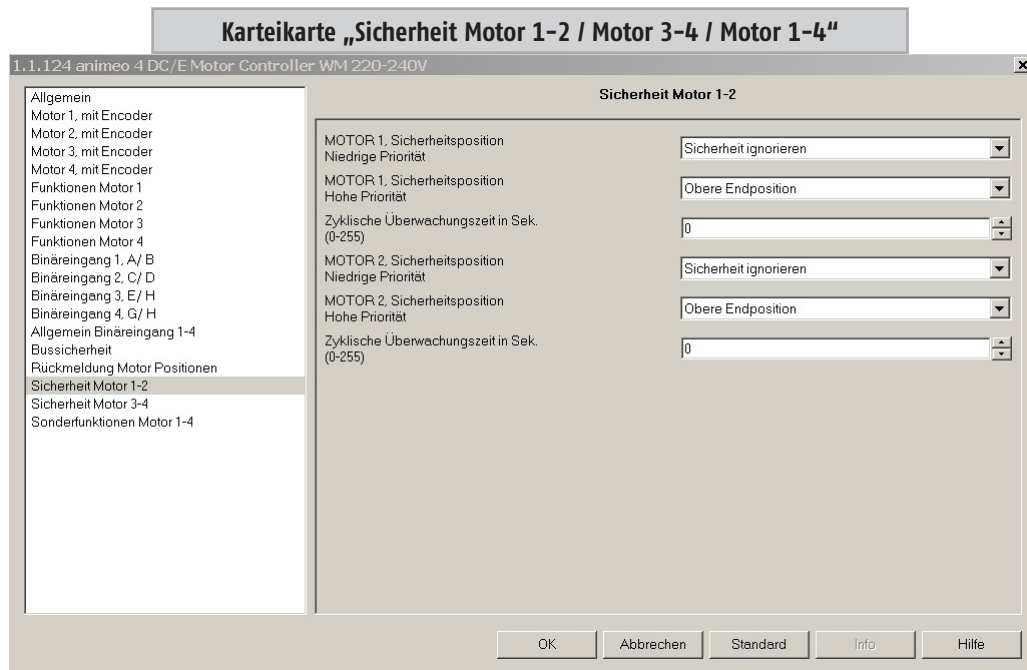
- **Zyklisch**

Dieser Parameter öffnet einen weiteren Parameter („alle“), mit dem die Zeit für das zyklische Senden parametrisiert wird.

Alle

- Auswahlmöglichkeiten:
- 5 Sekunden
 - 10 Sekunden
 - 20 Sekunden
 - 30 Sekunden
 - 60 Sekunden
 - 15 Minuten
 - 30 Minuten
 - 60 Minuten
 - 120 Minuten

Über diesen Parameter wird definiert, in welchen Zeitabständen die aktuelle Position der entsprechenden Behänge gemeldet wird.



Es werden zwei einzelne Karteikarten (Sicherheit Motor 1-2/ Sicherheit Motor 3-4) sichtbar, wenn auf der Karteikarte „Allgemein“ die Grundeinstellungen der Motoren auf „Einzel“ parametriert ist. Es wird eine Karteikarte (Sicherheit Motor 1-4) sichtbar, wenn auf der Karteikarte „Allgemein“ die Grundeinstellungen der Motoren auf „Gemeinsam“ parametriert ist. Die Parameter werden im Folgenden für Motor 1 beschrieben. Die Parameter für Motor 2-4 sind entsprechend gleich.

MOTOR 1, Sicherheitsposition Niedrige Priorität

- Auswahlmöglichkeiten:
- Obere Endposition
 - Untere Endposition
 - Zwischenposition 1
 - Zwischenposition 2
 - *Sicherheit ignorieren*
 - Stopp

Über diesen Parameter wird die Sicherheitsposition „niedrige Sicherheit“ für den entsprechenden Behang festgelegt. Wird auf einem der Kommunikationsobjekte (Objekte 31–35) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrierte Position an. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, dann wird diese Aktion für den entsprechenden Behang ausgeführt. Ist eines dieser Kommunikationsobjekte durch ein Telegramm mit dem Wert „1“ aktiv und wird auf einem der Kommunikationsobjekte 36–40 (Sicherheitsposition, hohe Priorität) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, so fährt der entsprechende Motor die in den ETS-Parametern parametrierte Position (Sicherheitsposition, hohe Priorität) an.

MOTOR 1, Sicherheitsposition Hohe Priorität

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Obere Endposition*
 - Untere Endposition
 - Sicherheit ignorieren

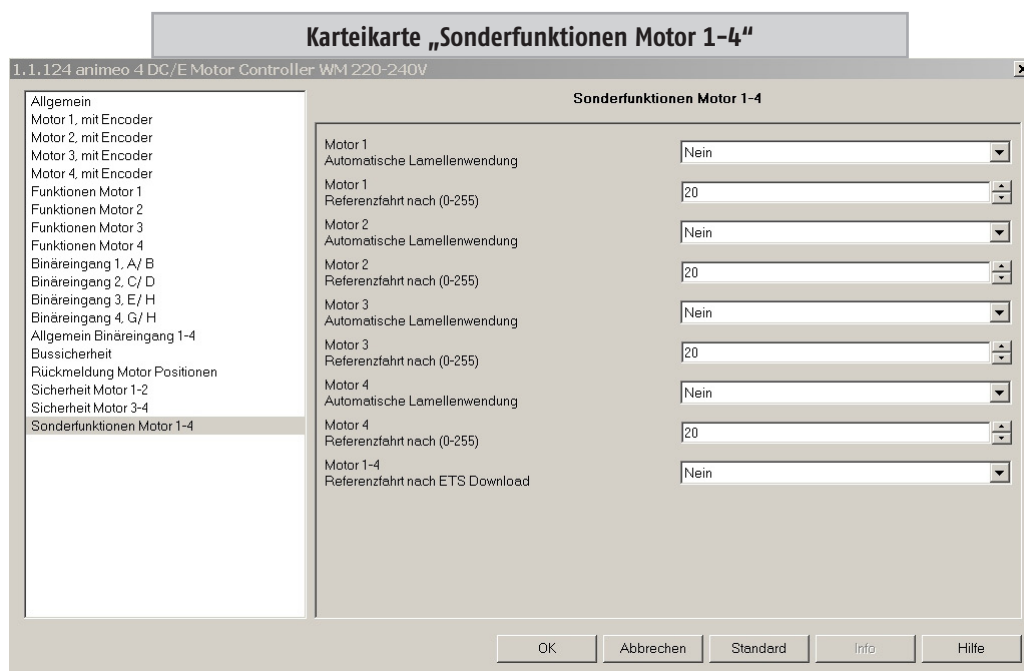
Über diesen Parameter wird die Sicherheitsposition „hohe Sicherheit“ für den entsprechenden Behang festgelegt. Wird auf einem der Kommunikationsobjekte (Objekte 36–40) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrierte Position an. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, wird diese Aktion für den entsprechenden Behang ausgeführt. Ist in diesem Fall ein Objekt für niedrige Priorität aktiv („1“), so wird die entsprechend parametrierte Position angefahren.

Zyklische Überwachungszeit in Sekunden (0 - 255)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 255

Die zyklische Überwachungszeit ist aktiv, sobald ein höherer Wert als „0“ eingetragen ist und bezieht sich auf beide Sicherheitsobjekte, niedrige und hohe Priorität.

⚠ Bei aktiver zyklischer Überwachungszeit ist darauf zu achten, dass die Zeit des zyklischen Senders ca. 1/4 geringer ist als die parametrisierte zyklische Überwachungszeit für die Sicherheitsobjekte, niedrige und hohe Priorität. Wenn der vordefinierte Wert „0“ eingestellt bleibt, reagieren die Sicherheitsobjekte statisch auf die Werte „1“ und „0“.



Die Parameter werden im Folgenden für Motor 1 beschrieben. Die Parameter für Motor 2-4 sind entsprechend gleich.

⚠ Diese Karte ist nur sichtbar bei „Auswahl des Motortyps DC mit Encoder“ auf der Karte „Allgemein“

Motor 1

Automatische Lamellenwendung

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

Wird der Parameter „Ja“ gewählt, wird bei Erreichen der unteren Endlage eine automatische Lamellenwendung ausgeführt. Dabei werden die Lamellen ein Mal komplett geöffnet und geschlossen.

⚠ Durch diese Funktion ist es möglich die Lamellen gegebenenfalls automatisch auszurichten. Es kann vorkommen, dass sich bei einem AB Befehl einige Lamellen in den Wendeschnüren verhaken und somit nicht in der mechanischen Default Position stehen bleiben. Durch ein komplettes Öffnen und Schließen der Lamellen werden die verhakten Lamellen in die geordnete mechanische Defaultposition gebracht.

Motor 1
Referenzfahrt nach (0-255)

Auswahlmöglichkeiten:

- 20
- 0 - 255

Dieser Parameter definiert, wann eine Referenzfahrt ausgeführt wird. Das heißt zum Beispiel, dass nach 20 AUF / STOPP Telegrammen eine Referenzfahrt ausgeführt wird.

△ Siehe auch Kapitel 2 Definitionen

Motor 1-4
Referenz nach ETS Download

Auswahlmöglichkeiten:

- Nein
- Ja

Bei Auswahl „Ja“ wird bei jedem ETS Download eine Referenzfahrt ausgelöst.

△ Siehe auch Kapitel 2 Definitionen

8 Diagnose

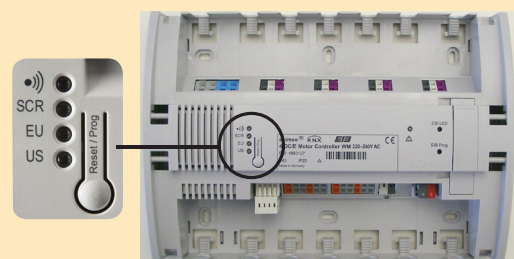
8.1 LEDs am animeo KNX/EIB Motor Controller

Die LEDs am animeo KNX/EIB Motor Controller können für folgende Funktionen genutzt werden:

- Anzeige der Funktionsfähigkeit des Gerätes während des Betriebes (230 V / KNX/EIB-Busspannung angeschlossen, Indikation über Funksignale, ...)
- Ein begrenzter Überblick über die Einstellungen
- Erstdiagnose

8.2 Informationen während des Betriebes

Erhalt einer Funknachricht.....
Sicherheit niedrig/hoch oder Objekt „Funktion sperren“ aktiv
Das Gerät ist betriebsbereit, Anzeige beim Empfang von EIB Telegrammen ..



8.3 Status der Konfiguration

⚠ Die Abfrage des Status der Konfigurationen ist nur im Auslieferungszustand möglich, bevor das Gerät mit der ETS programmiert wurde. Sobald das Gerät mit der ETS programmiert wurde, kann der Status der Konfigurationen nicht mehr über die Reset/Prog Taste abgefragt werden. Wenn das Gerät durch die ETS entladen wurde, kann der Status der Konfigurationen wieder über die Reset/Prog Taste abgefragt werden. Die Abfrage des Status über die Funkfunktionalität (grüne obere LED) ist immer möglich.

LED	An (2 s)	Blinken
•)) = Grün	Fernbedienung eingelesen	Keine Fernbedienung eingelesen
SCR = Gelb	Screen, Rollo mit gespeicherten Lauf- und Wendezeiten	Screen, Rollo ohne gespeicherte Lauf- und Wendezeiten
EU = Orange	Jalousien EU-Ergonomie mit gespeicherten Lauf- und Wendezeiten	Jalousien EU-Ergonomie ohne gespeicherte Lauf- und Wendezeiten
US = Rot	Jalousien US-Ergonomie mit gespeicherten Lauf- und Wendezeiten	Jalousien US-Ergonomie ohne gespeicherte Lauf- und Wendezeiten

8.4 Erstdiagnose

8.4.1 Warn-LED (⚠) am Motor Controller

Wenn ein AUF- oder AB-Befehl gegeben wird und die Warn-LED (⚠) rot blinkt (Überstrom), sollten folgende Punkte überprüft werden:

- Kurzschluss am Motorausgang oder mindestens ein Draht ist nicht angeschlossen
- Encoder-Draht (lila) wurde fälschlicherweise an dem Motorausgang (z.B. M1 Klemme 2) angeschlossen
- Ein DCE Motor wurde angeschlossen, der Motor Controller befindet sich jedoch im DC Modus
- Ein DC Motor wurde angeschlossen, der Motor Controller befindet sich jedoch im DCE Modus

Bei Modusauswahl DCE:

Wenn ein AUF- oder AB-Befehl gegeben wird und die Warn-LED (⚠) gelb blinkt (Regelungsfehler), ist die eingestellte Geschwindigkeit bezogen auf die Größe der Jalousie zu hoch. Die eingestellten Geschwindigkeiten für die AUF- und AB-Richtung müssen angepasst (erhöht) werden.

8.4.2 Optische Anzeige bei Fehlererkennung

Motor 1
Motor 2
Motor 3
Motor 4



Zum Abschalten der Fehleranzeigen reicht ein kurzes Drücken (0,5 Sekunden) der Reset/Prog Taste.

Der 4 DC/E Motor Controller animeo KNX/EIB ist ein elektronisches, unabhängig montiertes Regel- und Steuerungsgerät mit durchgeschleiftem Schutzleiteranschluss.

4 DC/E Motor Controller KNX/EIB	Art. 1 860 127
Spannungsversorgung	220 - 240 V AC / 50/60 Hz
Max. Betriebsstrom (Eingang) in Stand-by	16 mA
Stand-by-Energieverbrauch	3.5 VA
Spannungsversorgung aus dem Bus	KNX/EIB-Busspannung 21...30 V DC, SELV
Nennstromaufnahme KNX/EIB	gemäß Richtlinie KNX/EIB
Max. Betriebsstrom	4 x 500 mA
Max. Leistung pro Motorausgang	Max. 500 mA bei 24 V DC
Spannung Steuerleitung für Gruppensteuerung	SELV, 16 VDC =
Spannung der lokalen Tastereingänge	SELV, 16 VDC =
Eingänge/Ausgänge	Kurzschlussgeschützt
Anschluss	Federzugklemmen
Anschluss KNX/EIB	KNX/EIB Busanschlussklemme (schwarz/rot)
Laufzeit Antrieb	max. 5 Minuten oder 5.000 mm
Sicherungen	T4A (nicht austauschbar)
Betriebstemperatur	0° C - 45° C
Relative Luftfeuchtigkeit	85 %
Gehäusematerial	CC-ABS Polycarbonat
Gehäusemaße (H x B x T)	180 x 255 x 63 mm
Schutzgrad	IP 20
Schutzklasse	II, nach entsprechender Montage
Wirkungsweise	Typ 1; Typ 1.C mit Mikrounterbrechung
Verschmutzungsgrad	2
Bemessungs- und Stoßspannung	4 kV
Temperatur der Kugeldruckprüfung	75° C
Konformität	CE nach EN 60730

AUSTRALIEN
SOMFY Pty Limited
www.somfy.com.au
Tel.: (61) 2 96 38 07 44

BELGIEN
SOMFY NV SA
www.somfy.be
Tel.: (32) 27 12 07 70

BRASILIEN
SOMFY BRASIL Ltda
www.somfy.com.br
Tel.: (55 11) 36 95 35 85

VR CHINA
SOMFY China Co Ltd.
www.somfy.com.cn
Tel.: (86) 21 62 80 96 60

DÄNEMARK
SOMFY Nordic AB Denmark
www.somfy.dk
Tel.: (45) 65 32 57 93

DEUTSCHLAND
SOMFY GmbH
www.somfy.de
Tel.: (49) 74 72 93 00

FINNLAND
SOMFY Nordic AB
www.somfy.fi
Tel.: (358) 9 57 13 02 30

FRANKREICH
SOMFY France
www.somfy.fr
Tel.: (33) 4 50 96 70 96

GRIECHENLAND
SOMFY Hellas SA
www.somfy.gr
Tel.: (30) 21 06 14 67 68

GROSSBRITANNIEN
SOMFY Ltd.
www.somfy.co.uk
Tel.: (44) 11 33 91 30 30

HONG KONG
SOMFY Co. Ltd.
www.somfy.com.hk
Tel.: (852) 25 23 63 39

INDIEN
SOMFY India Pvt Ltd
www.somfy.co.in
Tel.: (91) 11 41 65 91 76

ISRAEL
SISA HOME AUTOMATION LTD
www.somfy.co.il
Tel.: (972) 39 52 55 54

ITALIEN
SOMFY Italia S.R.L
www.somfy.it
Tel.: (39) 0 24 84 71 81

JAPAN
SOMFY K.K
www.somfy.com/jp
Tel.: (81) 4 54 81 68 00

Kanada
SOMFY ULC
www.somfysystems.com
Tel.: (1) 905 564 6446

KOREA
SOMFY JOO
www.somfy.co.kr
Tel.: (82) 25 94 43 33

KROATIEN
BFT Adria d.o.o.
www.somfy.com.hr
Tel.: (385) 51 50 26 40

KUWAIT
SOMFY Kuwait
www.somfy.com.kw
Tel.: (965) 4 34 89 01

LIBANON
SOMFY Lebanon
www.somfy.com.lb
Tel.: (961) 1 39 12 24

MEXIKO
SOMFY MEXICO S.A. de C.V.
www.somfysystems.com
Tel.: (52) 55 53 90 56 64

NIEDERLANDE
SOMFY Nederland B.V
www.somfy.nl
Tel.: (31) 2 35 54 49 00

NORWEGEN
SOMFY Nordic AB
www.somfy.no
Tel.: (47) 41 57 66 39

ÖSTERREICH
SOMFY GmbH
www.somfy.at
Tel.: (43) 66 26 25 30 80

POLEN
SOMFY Sp. z o. o.
www.somfy.pl
Tel.: (48) 2 25 09 53 00

PORTUGAL
SOMFY Portugal
www.somfy.pt
Tel.: (351) 2 29 39 68 40

RUMÄNIEN
SOMFY SRL
www.somfy.ro
Tel.: (40) 3 68 44 40 81

RUSSLAND
SOMFY LLC
www.somfy.ru
Tel.: (7) 49 57 81 47 72

KÖNIGREICH SAUDI-ARABIEN
SOMFY Jeddah
www.somfy.com.sa
Tel.: (966) 26 98 33 53

SCHWEDEN
SOMFY Nordic AB
www.somfy.se
Tel.: (46) 40 16 59 00

SCHWEIZ
SOMFY AG
www.somfy.ch
Tel.: (41) 4 48 38 40 30

SERBIEN
MIGRO
www.somfy.co.yu
Tel.: (381) 25 84 15 10

SINGAPUR
SOMFY PTE LTD
www.somfy.com.sg
Tel.: (65) 63 83 38 55

SPANIEN
SOMFY España S.A.
www.somfy.es
Tel.: (34) 9 34 80 09 00

TAIWAN
SOMFY Developement
Taiwan Branch
www.somfy.com.tw
Tel.: (886) 2 85 09 89 34

TSCHECHISCHE REPUBLIK
SOMFY, spol. s r.o.
www.somfy.cz
Tel.: (420) 2 96 37 24 86

TÜRKEI
SOMFY EV OTOMASYON
SISTEMLERI LTD STI
www.somfy.com.tr
Tel. (90) 21 66 51 30 15

UNGARN
SOMFY Kft
www.somfy.hu
Tel.: (36) 18 14 51 20

USA
SOMFY Systems Inc.
www.somfysystems.com
Tel.: (1) 60 93 95 13 00

ZYPERN
SOMFY Middle East Co. Ltd.
www.somfy.gr
Tel.: (357) 25 34 55 40