

Description d'application

Actionneur de commutation/store Standard

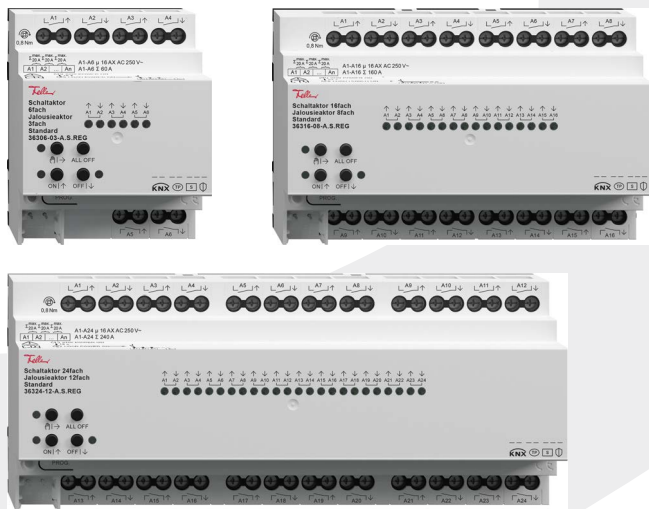
V2.5

6/3x: 36306-03-A.S.REG

16/8x: 36316-08-A.S.REG

24/12x: 36324-12-A.S.REG

10.KNX36316AS-F.2309



Tous droits, y compris de traduction en langues étrangères, réservés. Il est interdit de copier, de reproduire, de diffuser ou de transmettre par voie électronique sous quelque forme que ce soit et par quelque moyen que ce soit tout ou partie de ce document sans l'autorisation écrite de l'éditeur.
Sous réserve de modifications techniques.

Sommaire

1	Informations sur le produit	5
1.1	Catalogue de produit.....	5
1.2	Usage prévu.....	5
1.3	Conception de l'appareil	7
1.4	Caractéristiques techniques.....	8
2	Consignes de sécurité	10
3	Montage et raccordement électrique	11
4	Mise en service	13
5	Programmes d'application	15
6	Étendue des fonctions	16
7	Remarques relatives au logiciel	18
8	Commande et affichage	19
8.1	Commande de boutons et fonctions d'affichage	19
8.2	Configuration ETS.....	24
8.2.1	Commande manuelle	24
8.2.2	Affichage d'état.....	26
8.3	Paramètre commande et affichage	28
9	Généralités	31
9.1	Paramètre Heartbeat	31
9.2	Liste d'objets Heartbeat	31
10	Configuration du canal	32
10.1	Paramètre Configuration du canal	34
11	Mode Store	35
11.1	Priorités	35
11.2	Réglages généraux.....	36
11.2.1	Comportement de réinitialisation.....	36
11.2.2	Fonctions de sécurité	38
11.2.3	Désignation d'une sortie de store.....	44
11.3	Mode de service.....	45
11.3.1	Paramètres Mode de service	46
11.4	Comportement d'initialisation et de réinitialisation	47
11.4.1	Paramètres Comportement de réinitialisation et d'initialisation	49
11.5	Mode courte durée et longue durée, durées de mouvement	50
11.5.1	Mode courte durée et longue durée	50

11.5.2	Réglage des durées de mouvement	51
11.5.3	Réglage des durées de mouvement des lamelles (uniquement pour les stores à lamelles)	52
11.5.4	Régler la prolongation de la durée de mouvement et la durée de commutation.....	54
11.5.5	Paramètres Mode courte durée et longue durée, Durées de mouvement	55
11.5.6	Liste d'objets Mode courte durée et longue durée, durées de mouvement	57
11.6	Calcul de position, position par défaut et retours d'informations.....	58
11.6.1	Calcul de position et position par défaut	58
11.6.2	Retour d'informations	65
11.6.3	Paramètres Calcul de position, Position par défaut et Retours d'informations.....	73
11.6.4	Liste d'objets Calcul de position, Consigne de position et Retours d'informations.....	79
11.7	Fonctions de sécurité.....	82
11.7.1	Paramètre Fonctions de sécurité	88
11.7.2	Liste d'objets Fonctions de sécurité	91
11.8	Fonction de protection solaire.....	92
11.8.1	Paramètres Fonction de protection solaire	106
11.8.2	Liste d'objets Fonction de protection solaire	115
11.9	Fonction crépuscule.....	116
11.9.1	Paramètres Fonction crépuscule.....	118
11.9.2	Liste d'objets Fonction crépuscule	120
11.10	Fonction de scénarios.....	121
11.10.1	Paramètre Fonction de scénarios	125
11.10.2	Liste d'objets Fonction de scénarios	128
11.11	Fonction de blocage et position forcée	129
11.11.1	Paramètres Fonction de blocage et position forcée.....	135
11.11.2	Liste d'objets Fonction de blocage et position forcée.....	143
12	Fonctionnement Commutation	144
12.1	Priorités.....	144
12.2	Réglages généraux.....	145
12.2.1	Comportement de réinitialisation.....	145
12.2.2	Désignation d'une sortie de commutation	146
12.3	Mode de service.....	147
12.3.1	Paramètres Mode de service	148
12.3.2	Liste d'objets Mode de service	148

12.4	Comportement d'initialisation et de réinitialisation	149
12.4.1	Paramètres Comportement de réinitialisation et d'initialisation.....	150
12.5	Retour d'informations	151
12.5.1	Paramètre Retours d'informations.....	156
12.5.2	Liste d'objets retour d'informations.....	159
12.6	Temporisations	161
12.6.1	Paramètres Délais de temporisation	163
12.7	Fonction cage d'escalier	164
12.7.1	Paramètres Fonction cage d'escalier	169
12.7.2	Liste d'objets Fonction cage d'escalier.....	171
12.8	Fonction de scénarios.....	172
12.8.1	Paramètre Fonction de scénarios	176
12.8.2	Liste d'objets Fonction de scénarios	178
12.9	Fonction de blocage et position forcée	179
12.9.1	Paramètres Fonction de blocage et position forcée.....	183
12.9.2	Liste d'objets Fonction de blocage et position forcée.....	189
12.10	Fonction de lien.....	190
12.10.1	Paramètres Fonction de lien	192
12.10.2	Liste d'objets Fonction de lien	193
13	État de livraison	194

1 Informations sur le produit

1.1 Catalogue de produit

Nom de produit :	Actuateur commun/jalousie, Standard
Utilisation :	Actionneur
Construction :	Rail DIN
Réf.	36306-03-A-S.REG, 36316-08-A-S.REG, 36324-12-A-S.REG

1.2 Usage prévu

L'actionneur de commutation / de store reçoit les télégrammes des capteurs ou d'autres commandes via le KNX et commute les consommateurs électriques. Les sorties de relais de l'actionneur peuvent être réglées dans l'ETS, soit sur le mode Store (2 sorties de relais par canal), soit sur le fonctionnement Commutation (1 sortie de relais par canal), un mode mixte entre les modes de service mentionnés étant également possible sur l'appareil.

En mode Store, l'actionneur peut commander des stores, volets roulants, marquises, lucarnes, volets d'aération ou autres pare-soleil similaires adaptés à la tension secteur grâce à ses contacts de relais. L'actionneur peut également commuter des consommateurs électriques en fonctionnement Commutation, par exemple des systèmes d'éclairage ou des ouvre-portes.

Chaque sortie de relais dispose de relais de commutation bistables alimentés par la tension de bus, grâce auxquels des positions préférentielles définies sont possibles en cas de coupure / retour de la tension de bus et après une opération de programmation ETS.

Les boutons situés à l'avant de l'appareil permettent d'activer manuellement les relais en mode KNX ou en état non programmé. Il est ainsi possible de réaliser un contrôle fonctionnel rapide des consommateurs raccordés.

Les caractéristiques fonctionnelles réglables dans le logiciel ETS comprennent, par exemple en mode Store, des durées de mouvement paramétrables indépendamment, des fonctions de retour d'informations étendues, des affectations à 5 fonctions de sécurité différentes maximum, une vaste fonction de protection solaire et l'intégration dans des scénarios et des fonctions de blocage.

En fonctionnement Commutation, les propriétés fonctionnelles comprennent un mode contact d'ouverture/contact normalement ouvert, de multiples fonctions de temps, des liens logiques, des scénarios et des fonctions de blocage. En outre, l'état de commutation d'une sortie de relais peut être communiqué en retour.

L'appareil peut être mis à jour. Les mises à jour du logiciel propriétaire peuvent être installées confortablement à l'aide de l'app de service Feller ETS (logiciel supplémentaire).

L'appareil est compatible avec KNX Data Secure. KNX Data Secure offre une protection contre la manipulation dans l'automatisation de bâtiment et peut être configuré dans le projet ETS. Il est nécessaire de disposer de connaissances détaillées. Pour une mise en service sûre, un certificat de périphérique est nécessaire. Il est fourni avec l'appareil. Lors du montage, il est recommandé de retirer le certificat de périphérique de l'appareil et de le conserver précieusement.

La programmation, l'installation et la mise en service de l'appareil s'effectuent à l'aide de l'ETS à partir de la version 5.7.3 ou ETS6.

L'alimentation de l'électronique de l'appareil est assurée exclusivement par la tension de bus. L'appareil est conçu pour être monté sur profilé chapeau dans un petit boîtier fermé ou dans des distributeurs de courant haute tension d'installations fixes se trouvant dans des pièces sèches.

1.3 Conception de l'appareil

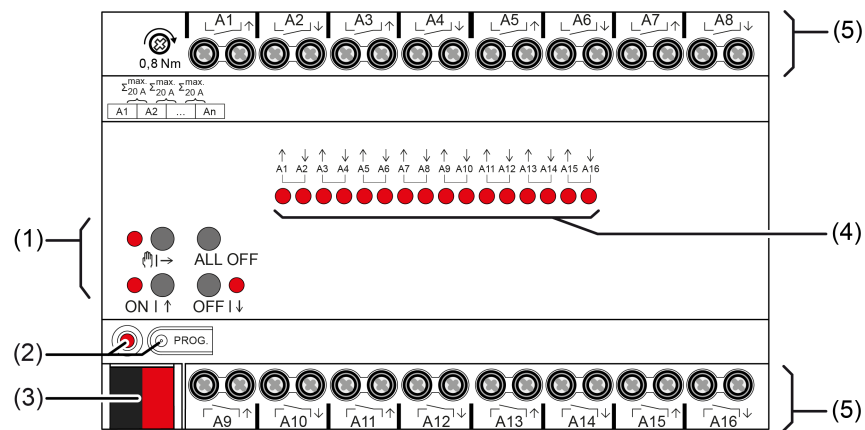


Image 1: Conception de l'appareil

- (1) Clavier pour commande manuelle
- (2) Bouton et LED de programmation
- (3) Raccordement KNX
- (4) Sorties de LED d'état
- (5) Raccordements consommateur (sorties de relais)

1.4 Caractéristiques techniques

Conditions ambiantes	
Température ambiante	-5 ... +45 °C
Température de stockage/transport	-25 ... +70 °C
KNX	
Dispositif KNX	TP256
Mode de mise en service	Mode S
Tension nominale KNX	DC 21 ... 32 V TBTS
Courant absorbé KNX	
Réf. 36306-03-A-S.REG, 36316-08-A-S.REG	5 ... 18 mA
Réf. 36324-12-A-S.REG	5 ... 24 mA
Sorties	
Tension de commutation	AC 250 V ~
Courant de commutation AC1	16 A
Lampes à fluorescence	16 AX
Intensité maximale admissible	
Sorties voisines	Σ 20 A
Charges par sortie	
Charge ohmique	3000 W
Charge capacitive	max. 16 A (140 µF)
Moteurs	1380 VA
Courant d'activation 200 µs	max. 800 A
Courant d'activation 20 ms	max. 165 A
Charges de lampes	
Lampes à incandescence	2300 W
Lampes halogènes HT	2300 W
Lampes à LED HT	max. 400 W
Lampes halogènes BT avec transformateurs électroniques	1500 W
Lampes halogènes BT avec transformateur inductif	1200 VA
Lampes à fluorescence compactes	
non compensé	1000 W
à compensation parallèle	1160 W (140 µF)
Largeur d'intégration	
Réf. 36306-03-A-S.REG	72 mm / 4 modules

Réf. 36316-08-A-S.REG	144 mm / 8 modules
Réf. 36324-12-A-S.REG	216 mm / 12 modules
Poids	
Réf. 36306-03-A-S.REG	env. 230 g
Réf. 36316-08-A-S.REG	env. 500 g
Réf. 36324-12-A-S.REG	env. 740 g
Section de conducteur serrable	
unifilaire	0,5 ... 4 mm ²
à fils minces sans embout	0,5 ... 4 mm ²
à fils minces avec embout	0,5 ... 2,5 mm ²
Couple de serrage bornes à vis	max. 0,8 Nm

2 Consignes de sécurité



Le montage et le raccordement d'appareils électriques doivent être réservés à des électriciens spécialisés.

Risque d'électrocution. L'appareil n'est pas adapté pour la déconnexion.

Danger lié à un choc électrique sur l'installation TBTS/TBTP. Ne pas raccorder conjointement le consommateur pour la tension secteur et les circuits TBTS/TBTP à l'appareil.

Risques de blessures, d'incendie ou de dégâts matériels. Lire en intégralité la notice et la respecter.

Ne pas raccorder de moteurs à courant alternatif triphasé. L'appareil peut être endommagé.

Si plusieurs moteurs doivent être raccordés en parallèle sur une sortie, respecter impérativement les indications du fabricant et, le cas échéant, utiliser un relais d'isolation. Les moteurs risquent d'être endommagés.

Utiliser uniquement des moteurs de stores avec des interrupteurs de fin de course mécaniques ou électroniques. Vérifier le bon ajustage de l'interrupteur de fin de course. Respecter les indications du fabricant du moteur. L'appareil peut être endommagé.

L'appareil ne doit pas être ouvert ni exploité sans respect des spécifications techniques.

La présente notice fait partie intégrante du produit et doit être conservée chez l'utilisateur final.

3 Montage et raccordement électrique



DANGER!

Danger de mort par électrocution.

Déconnecter l'alimentation secteur de l'appareil. Les pièces sous tension doivent être recouvertes.



ATTENTION!

Échauffement inadmissible à charge trop élevée de l'appareil.

L'appareil et les câbles raccordés peuvent être endommagés au niveau du raccord.

Ne pas dépasser l'intensité maximale admissible.

Montage de l'appareil

Lors du fonctionnement Secure (conditions préalables) :

- La mise en service sûre est activée dans l'ETS.
- Certificat de périphérique saisi/scanné et ajouté au projet ETS. Il est recommandé d'utiliser un appareil haute résolution pour scanner le QR code.
- Documenter tous les mots de passe et les conserver précieusement.

Tenir compte de la température ambiante. Assurer un refroidissement suffisant.

- Monter l'appareil sur le profilé chapeau DIN.
- En fonctionnement Secure : le certificat de périphérique doit être retiré de l'appareil et conservé précieusement.

4 Mise en service

Mettre l'appareil en service



AVIS!

Mauvais contrôle de la charge en raison de l'état indéfini du relais à la livraison.

Risque de destruction des moteurs d'entraînement connectés.

Lors de la mise en service, il faut s'assurer que tous les contacts de relais sont ouverts avant que la charge ne soit mise en marche en appliquant la tension du bus KNX. Observez la séquence de mise en service !

- Activer la tension du bus KNX.
 - Attendre env. 10 s.
 - Activer les circuits de charge.
- i** État à la livraison : possibilité de commande des sorties par commande manuelle. Les sorties sont réglées en tant que sorties de store.

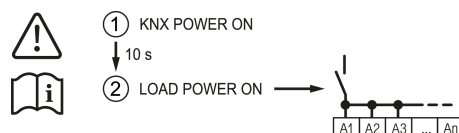


Image 4: Séquence lors de la mise en service

Chargement de l'adresse physique et du programme d'application

- Pour des charges raccordées, paramétrer les sorties en tant que sortie de commutation.
- Pour le mode store, paramétrer les sorties en tant que sortie de store.
- En mode store : calculer les durées de déplacement des pare-soleil et lamelles puis les saisir dans les réglages de paramètres.
- Appuyer sur le bouton de programmation.
La LED de programmation s'allume.
- Charger l'adresse physique et le programme d'application avec l'ETS.

Mode Safe State

Le mode Safe State arrête l'exécution des programmes d'application chargés.

- i** Seul le logiciel système de l'appareil fonctionne encore. Les fonctions de diagnostic ETS ainsi que la programmation de l'appareil sont possibles. La commande manuelle n'est pas possible.

Activer le mode Safe State

- Couper la tension du bus ou débrancher la borne de raccordement KNX.

- Attendre env. 15 s.
- Appuyer sur le bouton de programmation et le maintenir enfoncé.
- Activer la tension du bus ou brancher la borne de raccordement KNX. Ne relâcher le bouton de programmation que lorsque la LED de programmation clignote lentement.

Le mode Safe State est activé.

Après une nouvelle pression brève du bouton de programmation, le mode de programmation peut également être activé et désactivé comme d'habitude en mode Safe State. La LED de programmation s'arrête de clignoter lorsque le mode de programmation est activé.

Désactiver le mode Safe State

- Désactiver la tension de bus (attendre env. 15 s) ou effectuer l'opération de programmation ETS.

Master Reset

Le mode Master Reset réinitialise l'appareil aux réglages de base (adresse physique 15.15.255, logiciel propriétaire conservé). Les appareils doivent ensuite être remis en service avec l'ETS. La commande manuelle est possible.

En mode Secure : un Master Reset désactive la sécurité de l'appareil. L'appareil peut ensuite être remis en service avec le certificat de périphérique.

Procéder au Master Reset

Condition préalable : le mode Safe State est activé.

- Appuyer sur le bouton de programmation et le maintenir enfoncé pendant > 5 s.

La LED de programmation clignote rapidement.

L'appareil exécute un Master Reset, redémarre puis est de nouveau opérationnel après 5 s.

Réinitialiser l'appareil sur les réglages d'usine

Les appareils peuvent être réinitialisés aux réglages d'usine à l'aide de l'app de service Feller ETS. Cette fonction utilise le logiciel propriétaire contenu dans l'appareil, qui était activé au moment de la livraison (état de livraison). L'appareil perd l'adresse physique et sa configuration lors de la réinitialisation aux réglages d'usine.

5 Programmes d'application

L'extension de l'étendue des fonctions a entraîné des modifications importantes des objets de communication et de la structure des paramètres dans la version 2.5 de l'application. De ce fait, dans un projet ETS existant, une ancienne application ne peut pas être modifiée vers la version actuelle en conservant les paramètres et les adresses de groupe attribuées.

La présente documentation décrit l'application à partir de la version V2.5. Pour l'utilisation d'une application plus ancienne, une version plus ancienne de la documentation adaptée à celle-ci est disponible.

Chemins de recherche ETS :	Emission / Sortie binaire, 6-3 sorties / Switching actuator 6x/blind actuator 3x, Standard
	Emission / Sortie binaire, 16-8 sorties / Switching actuator 16x/blind actuator 8x, Standard
	Emission / Sortie binaire, 24-12 sorties / Switching actuator 24x/blind actuator 12x, Standard
Nom	Actuateur commun 6x/jalousie 3x / Standard V2.5
	Actuateur commun 16x/jalousie 8x / Standard V2.5
	Actuateur commun 24x/jalousie 12x / Standard V2.5
Version	2.5
	pour ETS5 à partir de la version 5.7.3 et ETS6
Version de masque	SystemB (07B0)
Description brève	Applications de commutation / de store multifonctionnelles avec fonctions logiques et commande manuelle pour les appareils standard. Compatible avec KNX Data Secure.

6 Étendue des fonctions

Généralités

- Mode Store ou fonctionnement Commutation paramétrable. En mode Store, les sorties placées les unes à côté des autres (A1/A2, A3/A4...) sont respectivement regroupées en une sortie de store. Un mode mixte sur un actionneur (par exemple, A1 & A2 Store, A3 & A4 Store, A5 Commutation, A6 Commutation...) est possible.
- Les messages de retour d'informations et d'état activement émetteurs peuvent être retardés en bloc après le retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS.
- Commande manuelle des sorties indépendante du KNX (par exemple pour le mode Chantier) avec affichages de l'état par LED.
- En mode Chantier, le mode de service des canaux peut être commuté individuellement entre le mode Store et le fonctionnement Commutation.

Sorties de store

- Mode de service paramétrable : commande de stores à lamelles, de volets roulants, de marquises, de lucarnes ou de volets d'aération.
- Durées de mouvement du pare-soleil paramétrables séparément avec prolongation de la durée pour les mouvements en position finale supérieure.
- Pour les stores à lamelles, une durée de mouvement des lamelles est paramétrable indépendamment.
- Temps de commutation réglable pour le changement du sens de mouvement et les temps de fonctionnement courte et longue durée (Step, Move).
- La réaction réglable pour chaque sortie en cas de retour de la tension de bus et après une opération de programmation ETS est fixée sur « stop ».
- Retour d'informations de la position de pare-soleil ou de la position des lamelles. Un retour d'informations est en outre possible pour une position de pare-soleil non valide ou un mouvement d'entraînement.
- Affectations à 5 fonctions de sécurité différentes maximum (3 alarmes vent, 1 alarme pluie, 1 alarme gel), au choix avec surveillance cyclique. Les fonctions de sécurité (objets, durées de cycle, priorité) sont créées en fonction de l'appareil et globalement pour toutes les sorties. Une affectation de sorties individuelles aux fonctions de sécurité et les réactions de sécurité sont paramétrables en fonction du canal.
- Une fonction de protection solaire avec positions de pare-soleil ou de lamelles fixes et variables au début ou à la fin de la fonction peut être activée séparément pour chaque sortie. Y compris offset de lamelles dynamique pour stores à lamelles.
- Fonction de blocage réalisable pour chaque sortie de store.
- Jusqu'à 16 scénarios internes peuvent être paramétrés par sortie.
- Retour d'informations sur les positions finales.

- Retour d'informations sur l'état de la fonction combiné avec un objet de communication standardisé et un objet de communication étendu.

Sorties de commutation

- Commutation indépendante des sorties de commutation.
- Mode contact normalement ouvert ou mode contact normalement fermé.
- Retour d'informations Commutation : envoi sur le bus en cas de modification ou cycliquement.
- Réaction réglable pour chaque sortie lors du retour de la tension de bus.
- Fonction de lien logique individuelle pour chaque sortie.
- Fonction de blocage paramétrable pour chaque canal.
- Fonctions de temps (temporisation d'activation, de désactivation, fonction d'éclairage d'escalier - également avec fonction d'avertissement).
- Possibilité d'intégration dans des scénarios d'éclairage : jusqu'à 16 scénarios internes peuvent être paramétrés par sortie.
- Retour d'informations sur l'état de la fonction combiné avec un objet de communication standardisé et un objet de communication étendu.

7 Remarques relatives au logiciel

Désinstaller le programme d'application

Le programme d'application peut être désinstallé par l'ETS. L'appareil n'a alors aucune fonction. Une commande manuelle devient alors impossible.

Planification et mise en service ETS

L'ETS5 à partir de la version 5.7.3 ou l'ETS6 est requis pour la planification et la mise en service de l'appareil. Une planification et une mise en service de l'appareil avec l'ETS2, l'ETS3 ou l'ETS4 est impossible.

8 Commande et affichage

8.1 Commande de boutons et fonctions d'affichage

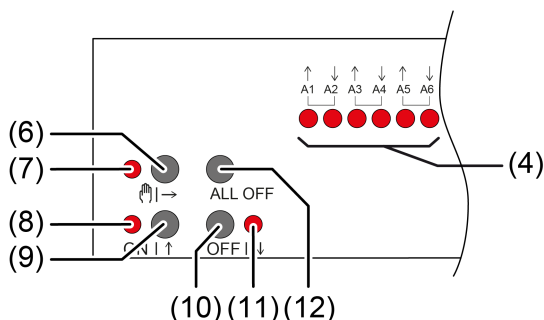


Image 5: Éléments de commande

- (4) Sorties de LED d'état
MARCHE : sortie de relais fermée
ARRÊT : sortie de relais ouverte
Clignote lentement : sortie en mode manuel
Clignote rapidement : sortie verrouillée par mode manuel permanent
- (6) Bouton →
Commande manuelle
- (7) LED →
MARCHE : mode manuel permanent activé/clignotant : mode manuel temporaire activé
- (8) LED **ON** ↑
MARCHE : sorties de relais fermées, mode manuel activé
- (9) Bouton **ON** ↑
Pression brève : activer, arrêt de l'entraînement
Pression longue : déplacer le pare-soleil vers le haut
- (10) Bouton **OFF** ↓
Pression brève : désactiver, arrêt de l'entraînement
Pression longue : déplacer le pare-soleil vers le bas
- (11) LED **OFF** ↓
MARCHE : sorties de relais ouvertes, mode manuel activé
- (12) Bouton **ALL OFF**
Ouvrir toutes les sorties de relais, arrêter l'entraînement

Lors de la commande avec le clavier, l'appareil fait la distinction entre pression longue et pression brève.

- Pression brève : inférieure à 1 s
- Pression longue : entre 1 et 5 s

i En fonctionnement Commutation, l'appareil différencie les modes de service « contact normalement ouvert » et « contact normalement fermé ». Les boutons (9 + 10) commutent l'état de commutation en cas d'actionnement :
Contact normalement ouvert : activation = fermer le relais, désactivation = ou-

ouvrir le relais

Contact normalement fermé : activation = ouvrir le relais, désactivation = fermer le relais

Les LED (4 + 8 + 11) affichent en permanence l'état du relais.

- i** Les LED (4) indiquent, en option, seulement temporairement l'état des sorties (selon les paramètres).

Modes de service

- Mode Bus : commande via des touches sensorielles ou d'autres appareils de bus
- Mode Manuel temporaire : commande manuelle sur place à l'aide du clavier, retour automatique en mode Bus
- Mode Manuel permanent : commande manuelle exclusivement au niveau de l'appareil

- i** Pas de mode Bus en mode Manuel.


- i** Après panne du bus et retour de la tension bus, l'appareil commute en mode Bus.

- i** Le mode Manuel peut être verrouillé dans le mode actuel via le télégramme de bus.

Activer le mode Manuel temporaire

La commande n'est pas verrouillée.

- Appuyer brièvement sur le bouton  (6).

La LED  (7) clignote, les LED A1... (4) de la première sortie ou paire de sorties configurée clignotent.

Le mode Manuel temporaire est activé.


- i** Après 5 s sans actionnement de bouton, l'actionneur revient automatiquement en mode Bus.

Désactiver le mode Manuel temporaire

L'appareil est en mode Manuel temporaire.

- Aucune pression pendant 5 s.

- ou -

- Appuyer brièvement sur le bouton  (6) jusqu'à ce que l'actionneur quitte le mode Manuel temporaire.

Les LED d'état A1... (4) ne clignotent plus mais indiquent l'état du relais.

Le mode Manuel temporaire est désactivé.


Sorties de commutation : selon la programmation, les relais des sorties commutent vers la position active lors de la désactivation du mode Manuel, par ex. lien.

Sorties de store : en fonction de la programmation, les pare-soleil se déplacent dans la position activée lorsque le mode Manuel est désactivé, par ex. position de sécurité ou position de protection solaire.

Activer le mode Manuel permanent

La commande n'est pas verrouillée.

- Appuyer sur le bouton  (6) pendant au moins 5 s.


La LED  (7) s'allume, les LED A1... (4) de la première sortie ou paire de sorties configurée clignotent.

Le mode Manuel permanent est activé.

Désactiver le mode Manuel permanent

L'appareil est en mode Manuel permanent.

- Appuyer sur le bouton  (6) pendant au moins 5 s.






La LED  (7) est éteinte.


Le mode Manuel permanent est désactivé. Le mode Bus est activé.

Sorties de commutation : selon la programmation, les relais des sorties commutent vers la position active lors de la désactivation du mode Manuel, par ex. lien.

Sorties de store : en fonction de la programmation, les pare-soleil se déplacent dans la position activée lorsque le mode Manuel est désactivé, par ex. position de sécurité ou position de protection solaire.

Commande de la sortie en mode Manuel

- Activer le mode Manuel permanent ou temporaire.
- Appuyer sur le bouton  (6) jusqu'à ce que la LED A1... (4) de la sortie ou de la paire de sorties souhaitée clignote.
- Appuyer sur le bouton **ON** (9) ou **OFF** (10).
Pression brève : activer / désactiver, arrêt de l'entraînement.
Pression longue : déplacer le pare-soleil vers le haut / vers le bas.
LED **ON** (8) MARCHE : sortie de relais fermée
LED **OFF** (7) MARCHE : sortie de relais ouverte

 Mode Manuel temporaire : après avoir parcouru toutes les sorties, l'appareil quitte le mode Manuel en cas de pression brève.

Désactiver toutes les sorties / arrêter tous les pare-soleil

L'appareil est en mode Manuel permanent.


- Appuyer sur le bouton **ALL OFF** (12).

Sorties de commutation : toutes les sorties sont désactivées (mode contact normalement ouvert : sortie de relais ouverte / mode contact normalement fermé : sortie de relais fermée).

Sorties de store : tous les pare-soleil s'arrêtent.

Verrouiller les sorties

L'appareil est en mode Manuel permanent. La commande de bus peut être verrouillée (paramètres ETS).

- Appuyer sur le bouton  (6) jusqu'à ce que la LED **A1...** (4) de la sortie ou de la paire de sorties souhaitée clignote.
- Appuyer simultanément sur les boutons **ON**|↑ (9) et **OFF**|↓ (10) pendant au moins 5 s.


La sortie sélectionnée est verrouillée.

La LED d'état **A1...** (4) de la sortie ou paire de sorties sélectionnée clignote rapidement.

 Une sortie verrouillée peut être commandée en mode Manuel.

Déverrouillage des sorties

L'appareil est en mode Manuel permanent. Une ou plusieurs sortie(s) a/ont été verrouillée(s) en mode Manuel.



- Appuyer sur le bouton  (6) jusqu'à ce que la sortie ou la paire de sorties à déverrouiller soit sélectionnée.
- Appuyer simultanément sur les boutons **ON**|↑ (9) et **OFF**|↓ (10) pendant au moins 5 s.

Le verrouillage est annulé.

La LED **A1...** (4) de la sortie ou paire de sorties sélectionnée clignote lentement.



Passage du mode Store au fonctionnement Commutation

L'appareil n'est pas mis en service.

- Activer le mode Manuel permanent.
- Appuyer sur le bouton  (6) jusqu'à ce que la LED **A1...** (4) de la sortie ou de la paire de sorties souhaitée clignote.
- Appuyer simultanément sur les boutons  (6) et **ON**|↑ (9) et **OFF**|↓ (10) pendant env. 5 s.

Fonctionnement Commutation : les deux LED d'état **A1...** (4) de la paire de sorties sont allumées.

Mode Store : les deux LED d'état **A1...** (4) de la paire de sorties clignotent en alternance.

- Appuyer simultanément sur les boutons **ON|↑** (9) et **OFF|↓** (10).
Les sorties alternent entre le fonctionnement Commutation et le mode Store.
Les deux LED d'état **A1...** (4) affichent le mode de service actuel.
- Appuyer simultanément sur les boutons |→ (6) et **ON|↑** (9) et **OFF|↓** (10) pendant env. 5 s.
La commutation du mode de service est quittée, le mode Manuel permanent est activé.
- Appuyer sur le bouton |→ (6) pendant env. 5 s.
La commutation du mode de service est quittée, le mode Manuel permanent est désactivé.

8.2 Configuration ETS

8.2.1 Commande manuelle

L'appareil dispose d'une commande manuelle électronique pour toutes les sorties. Un clavier doté de 4 boutons de fonction et de 3 LED d'état situé sur l'avant de l'appareil permet de régler les modes de service de l'appareil suivants :

- Mode Bus : commande via des touches sensorielles ou d'autres appareils de bus
- Mode Manuel temporaire : commande manuelle sur place à l'aide du clavier, retour automatique en mode Bus
- Mode Manuel permanent : commande manuelle sur place à l'aide du clavier

La commande manuelle est possible lorsque l'alimentation en tension de bus de l'appareil est activée. À l'état de livraison, la commande manuelle est entièrement autorisée. Dans cet état non programmé, toutes les sorties sont réglées en mode Store et peuvent être pilotées grâce à la commande manuelle, ce qui permet un contrôle fonctionnel rapide des consommateurs raccordés (par exemple sur un chantier de construction).

Après la première mise en service de l'actionneur par l'ETS, la commande manuelle peut être autorisée ou entièrement bloquée.

Blocage permanent de la commande manuelle

La commande manuelle est autorisée à la livraison. Si le paramètre « Commande manuelle » est désactivé sur la page de paramètres du même nom, aucun paramètre ni objet de communication n'est disponible pour la commande manuelle. Les sorties peuvent alors être pilotées exclusivement via le bus.

En cas d'affichage d'état temporaire, les LED d'état continuent d'indiquer l'état des sorties lorsque le bouton « Commande manuelle » est actionné.

Régler le comportement au début et à la fin de la commande manuelle


La commande manuelle différencie le mode manuel courte durée et le mode manuel permanent. En fonction de ces modes de service, le comportement est différent, spécialement à la fin de la commande manuelle. Il est essentiel de noter que la commande de bus, à savoir le pilotage des sorties par le mode direct (commutation / déplacement / scénarios) ou par les fonctions de blocage, est toujours verrouillée lorsque le mode manuel est activé. La commande manuelle a la priorité la plus élevée.


Comportement au début de la commande manuelle :

Le comportement au début de la commande manuelle est identique pour le mode Manuel temporaire ou permanent. En cas d'activation du mode Manuel, les mouvements débutés au préalable par une commande de bus pour les sorties de store sont encore exécutés jusqu'au bout, si le déplacement n'est pas arrêté manuellement. De plus, les états de commutation des sorties de commutation sont conservés. Les fonctions de blocage, de sécurité et de protection solaire actives peuvent être neutrali-

sées par la commande manuelle. Ces fonctions sont réactivées après la désactivation du mode Manuel, si elles n'ont pas été retirées entre-temps par le KNX. La fonction dotée de la priorité la plus élevée est toujours exécutée.

Comportement à la fin de la commande manuelle :

Le comportement à la fin de la commande manuelle est différencié pour le mode manuel courte durée et pour le mode Manuel permanent. Le mode de commande manuelle temporaire est automatiquement désactivé dès que la dernière sortie a été sélectionnée et que le sélecteur  a été actionné une nouvelle fois. Si le mode Manuel temporaire est désactivé, l'actionneur repasse en mode Bus normal et ne modifie pas les états réglés par la commande manuelle. Cependant, si une fonction de blocage, une fonction de sécurité ou une fonction de protection solaire (indépendamment de la priorité réglée) a été activée par le KNX avant ou pendant la commande manuelle, l'actionneur exécute à nouveau ces fonctions ayant une priorité plus élevée pour les sorties concernées.


Le mode Manuel permanent est désactivé si le sélecteur  est enfoncée pendant plus de 5 secondes. En fonction du paramétrage de l'actionneur dans l'ETS, les sorties sont réglées sur l'état réglé en dernier par la commande manuelle ou suivi en interne (fonctionnement direct, verrouillage, position de sécurité ou de protection solaire) en cas de désactivation du mode Manuel permanent. Le paramètre « Fin de la commande manuelle permanente » détermine alors la réaction.

- Régler le paramètre « Fin de la commande manuelle permanente » sur « Aucun changement ».

Tous les télégrammes de commande directe (Commutation, Longue/courte durée, Positionnement, Scénarios) reçus pendant la commande manuelle permanente active sont rejetés. Après la fin de la commande manuelle permanente, l'état momentané de toutes les sorties reste inchangé. Cependant, si une fonction de blocage, une fonction de sécurité ou une fonction de protection solaire (indépendamment de la priorité réglée) a été activée par le KNX avant ou pendant la commande manuelle, l'actionneur exécute ces fonctions ayant une priorité plus élevée pour les sorties concernées.

- Régler le paramètre « Fin de la commande manuelle permanente » sur « Suivre les sorties ».

Lorsque la commande manuelle permanente est active, tous les télégrammes entrants (exception mode Store : télégrammes courte durée – Step/stop) sont suivis en interne. À la fin de la commande manuelle, les sorties sont réglées sur les états suivis ou sur la position affectée en dernier aux sorties de store avant la commande manuelle permanente. Les priorités individuelles des fonctions sont prises en compte les unes par rapport aux autres. Seule la fonction avec la priorité la plus grande est exécutée. Le mode longue durée n'est pas suivi en mode Store si la sortie de store correspondante se trouve déjà à la position finale correspondante.

-  Les opérations de commande déclenchées pendant la commande manuelle mettent à jour les états des objets de retour d'informations et d'état. Des télégrammes sont également envoyés au KNX si les objets de notification concernés sont autorisés dans l'ETS et paramétrés comme activement émetteurs.

- i** Une opération de programmation ETS met toujours fin à un mode de commande manuelle activé. Le comportement paramétré ou déterminé n'est alors pas exécuté à la fin de la commande manuelle. Au lieu de cela, l'actionneur exécute le comportement paramétré après une opération de programmation ETS.

Régler le blocage de la commande de bus

Des sorties de commutation ou de store individuelles peuvent être bloquées sur place par une commande manuelle sur l'appareil, de sorte que les consommateurs raccordés ne peuvent plus être pilotés par le KNX. Un tel blocage de la commande de bus est déclenché par une commande en mode Manuel permanent et signalé par le clignotement rapide de la LED d'état sur la face avant de l'appareil. Les sorties verrouillées peuvent alors exclusivement être pilotées dans la commande manuelle permanente.

La commande manuelle doit être autorisée.

- Activer le paramètre « Commande de bus des sorties individuelles pouvant être bloquée » sur la page de paramètres « Commande manuelle ».

La fonction de blocage de la commande de bus est autorisée et peut être activée sur place. À l'inverse, la désactivation du paramètre à cet endroit empêche l'activation du blocage de la commande de bus en mode Manuel permanent.

- i** Le blocage enclenché sur place a la priorité la plus élevée. Ainsi, d'autres fonctions de l'actionneur pouvant être activées par le KNX (par ex. fonction de blocage ou de sécurité) sont neutralisées. La sortie inaccessible au bus reste dans le dernier état réglé en mode Manuel permanent.
En fonction du paramétrage de l'actionneur dans l'ETS, les groupes sont réglés sur l'état réglé en dernier par la commande manuelle ou suivi en interne (fonctionnement direct, verrouillage, position de sécurité ou de protection solaire) en cas d'autorisation du blocage, puis de désactivation du mode Manuel permanent.

- i** Une coupure de la tension de bus ou une opération de programmation ETS désactive toujours le blocage de la commande de bus.

8.2.2 Affichage d'état

Les LED d'état sur la face avant de l'appareil peuvent afficher les états actuels des sorties de commutation et de store de manière permanente ou temporaire.

- Affichage d'état permanent :
Le paramètre « Afficher temporairement l'état » sur la page de paramètres « Affichage d'état » est désactivé. En cas d'affichage d'état permanent, les LED d'état indiquent toujours l'état actuel des sorties.
- Affichage d'état temporaire :
Le paramètre « Afficher temporairement l'état » sur la page de paramètres « Affichage d'état » est activé. En cas d'affichage temporaire, l'affichage d'état

est activé en appuyant sur le bouton « Commande manuelle ». La durée de l'affichage est réglée dans l'ETS.

Tant que la commande manuelle est autorisée dans l'ETS, une pression du bouton « Commande manuelle » active également le mode manuel temporaire ou permanent. L'affichage d'état reste toujours actif en cas de commande manuelle. À la fin d'une commande manuelle, la durée d'affichage de l'affichage d'état temporaire est réinitialisée. Les LED d'état s'éteignent alors après l'écoulement du temps configuré.

Si la commande manuelle n'est pas autorisée dans l'ETS, toutes les LED d'état indiquent seulement l'état des sorties en fonction de la durée d'affichage et en cas d'actionnement du bouton « Commande manuelle ».

i L'affichage d'état permanent est pré-réglé à l'état de livraison.

Si le paramètre « Commande via objet » est activé, l'objet de communication « Affichage d'état temporaire » est disponible dans l'ETS. Cet objet est bidirectionnel, peut signaler l'état de l'affichage d'état temporaire et activer l'affichage de l'état. Si un affichage d'état temporaire a été activé par l'actionnement du bouton « Commande manuelle », l'objet envoie la valeur « MARCHE ». Si l'objet reçoit un télégramme avec la valeur « ARRÊT » ou « MARCHE », les LED d'état affichent l'état des sorties en fonction de la durée d'affichage. La commande manuelle n'est donc pas activée.

L'association des objets « Affichage d'état temporaire » de plusieurs actionneurs à l'aide d'une adresse de groupe commune permet de synchroniser les fonctions d'affichage des LED d'état entre elles. Il est ainsi possible d'activer simultanément les affichages d'état de tous les actionneurs dans une armoire électrique lorsque la commande manuelle est déclenchée sur un seul actionneur, par ex. à des fins de service ou de maintenance.

En outre, l'objet « Affichage d'état temporaire » peut par exemple être piloté par un contact magnétique raccordé au KNX de sorte que l'ouverture de la porte de l'armoire de commande active les affichages d'état de tous les actionneurs. Si la porte est fermée, les affichages d'état restent désactivés pour l'économie d'énergie.

i Durant l'écoulement de la durée d'affichage, l'objet « Affichage d'état temporaire » n'envoie aucun nouveau télégramme en cas de nouvel actionnement du bouton « Commande manuelle ».

8.3 Paramètre commande et affichage

Commande manuelle

Commande manuelle	Case à cocher (oui / non)
La commande manuelle est possible lorsque l'alimentation en tension de bus de l'appareil est activée. Ce paramètre définit si la commande manuelle est possible ou désactivée en permanence.	

Fin de la commande manuelle permanente	aucune modification Suivre les sorties
--	---

Le comportement de l'actionneur à la fin de la commande manuelle permanente dépend de ce paramètre. Ce paramètre est uniquement visible lorsque la commande manuelle est autorisée.

aucune modification : tous les télégrammes de commande directe (Commutation, Longue/courte durée, Positionnement, Scénarios) reçus pendant la commande manuelle permanente active sont rejetés. Après la fin de la commande manuelle permanente, l'état momentané de toutes les sorties (dernier état actuel de la commande manuelle) reste inchangé. Cependant, si une fonction de blocage, une fonction de sécurité ou une fonction de protection solaire (indépendamment de la priorité réglée) a été activée par le KNX avant ou pendant la commande manuelle, l'actionneur exécute ces fonctions ayant une priorité plus élevée pour les sorties concernées.

Suivre les sorties : lorsque la commande manuelle permanente est active, tous les télégrammes entrants (exception mode Store : télégrammes courte durée - Step/stop) sont suivis en interne. À la fin de la commande manuelle, les sorties sont réglées sur les états suivis ou sur la position affectée en dernier aux sorties de store avant la commande manuelle permanente. Les priorités individuelles des fonctions sont prises en compte les unes par rapport aux autres. Seule la fonction avec la priorité la plus grande est exécutée. Le mode longue durée n'est pas suivi en mode Store si la sortie de store correspondante se trouve déjà à la position finale correspondante.

Ce paramètre est uniquement visible lorsque la commande manuelle est autorisée.

Commande de bus des sorties individuelles verrouillable	Case à cocher (oui/non)
---	-------------------------

Les sorties individuelles peuvent être bloquées sur place pendant une commande manuelle permanente, de sorte que les sorties bloquées ne peuvent plus être pilotées par le KNX. Un blocage par la commande manuelle est permis uniquement si ce paramètre est activé.

Ce paramètre est uniquement visible lorsque la commande manuelle est autorisée.

Affichage d'état

Afficher temporairement l'état	Case à cocher (oui/non)
<p>Les LED d'état sur la face avant de l'appareil peuvent afficher les états actuels des sorties de commutation et de store de manière permanente ou temporaire.</p> <p>Paramètre désactivé : affichage d'état permanent. Dans ce cas, les LED d'état indiquent toujours l'état actuel des sorties.</p> <p>Paramètre activé : affichage d'état temporaire. Dans ce cas, l'affichage d'état est activé en appuyant sur le bouton « Commande manuelle ». La durée de l'affichage est réglée dans l'ETS. Tant que la commande manuelle est autorisée dans l'ETS, une pression du bouton « Commande manuelle » active également le mode manuel temporaire ou permanent. L'affichage d'état reste toujours actif en cas de commande manuelle. À la fin d'une commande manuelle, la durée d'affichage de l'affichage d'état temporaire est réinitialisée. Les LED d'état s'éteignent alors après l'écoulement du temps configuré.</p>	
Durée d'affichage (6...255)	6 ... 10 ... 255
<p>Ce paramètre définit la durée d'affichage lorsque l'affichage d'état temporaire est activé.</p>	
Commander via objet	Case à cocher (oui/non)
<p>Si le paramètre « Commande via objet » est activé, l'objet de communication « Affichage d'état temporaire » est disponible dans l'ETS. Cet objet est bidirectionnel, peut signaler l'état de l'affichage d'état temporaire et activer l'affichage de l'état. Si un affichage d'état temporaire a été activé par l'actionnement du bouton « Commande manuelle », l'objet envoie la valeur « MARCHE ». Si l'objet reçoit un télégramme avec la valeur « ARRÊT » ou « MARCHE », les LED d'état affichent l'état des sorties en fonction de la durée d'affichage. La commande manuelle n'est donc pas activée.</p>	

8.4 Liste d'objets commande et affichage

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
3	Affichage d'état temporaire	Commande manuelle - Entrée/sortie	1 bit	1 017	K, (L), E, T, A
<p>Objet d'1 bit pour signaler et activer l'affichage d'état temporaire. Cet objet est bidirectionnel, peut signaler l'état de l'affichage d'état temporaire et activer l'affichage de l'état. Si un affichage d'état temporaire a été activé par l'actionnement du bouton « Commande manuelle », l'objet envoie la valeur « MARCHE ».</p> <p>Si l'objet reçoit un télégramme avec la valeur « ARRÊT » ou « MARCHE », les LED d'état affichent l'état des sorties en fonction de la durée d'affichage. La commande manuelle n'est donc pas activée.</p> <p>L'objet est uniquement visible lorsque l'affichage d'état temporaire est activé</p>					

9 Généralités

Heartbeat

La fonction Heartbeat permet de vérifier facilement si l'application fonctionne sans erreur dans un appareil. Pour cela, l'objet de communication Heartbeat envoie un télégramme de valeur « 1 » avec une durée de cycle réglable. La fonction Heartbeat est autorisée sur la page de paramètres Généralités. Il est ensuite possible de régler la durée de l'envoi cyclique sur la page de paramètres Généralités -> Heartbeat.

9.1 Paramètre Heartbeat

Généralités Autorisations

Heartbeat	Case à cocher (oui/non)
Lorsque ce paramètre est activé, les fonctions Heartbeat et donc l'objet « Heartbeat » sont autorisés.	

Généralités -> Heartbeat

Durée de cycle pour l'envoi de l'Heartbeat	0 ... 23 h 0 ... 2 ... 59 min
Ce paramètre définit la durée avec laquelle l'appareil envoie un télégramme avec la valeur « 1 » lorsque l'application est en cours. Pour limiter la charge de bus, les durées inférieures à 1 minute sont exclues.	

9.2 Liste d'objets Heartbeat

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
1470	Heartbeat	Actionneur - sortie	1 bit	1 002	K, L, -, T, A
Objet 1 bit pour le message cyclique de la fonction de l'appareil. Si l'application de l'appareil fonctionne, l'objet de communication envoie la valeur « 1 » avec la durée de cycle réglée.					

10 Configuration du canal



ATTENTION!

Mauvaise commande de la charge en cas de configuration incorrecte de l'appareil dans l'ETS !

Risque de destruction des entraînements de store raccordés.

Adapter la configuration de l'appareil dans l'ETS à la charge raccordée (définition de canal) !



ATTENTION!

Si l'actionneur est utilisé en dehors de ses spécifications techniques (voir Caractéristiques techniques), les contacts de relais peuvent fondre.

Risque de destruction des moteurs d'entraînement raccordés si les contacts de relais fondent et que les deux sens de mouvement sont sous tension simultanément.

N'utiliser l'actionneur que dans les limites de ses spécifications techniques !

Configurer la définition de canal

L'appareil sert au pilotage de consommateurs électriques à partir de deux corps de bâtiments différents, comme ils sont utilisés par exemple dans un espace d'habitation ou de bureaux ou bien dans une chambre d'hôtel. Pour ce faire, l'appareil dispose, suivant la version, de jusqu'à 24 sorties de relais libres de potentiel. Deux sorties forment à chaque fois une paire qui peut être configurée dans l'ETS soit sur le mode Store (sorties combinées pour OUVERT et FERMÉ) soit sur le fonctionnement Commutation (sorties séparées).

Grâce à la formation de paires de sorties relais, un fonctionnement mixte des modes de service cités ci-avant est possible sur l'appareil. En combinant les fonctions des sorties relais, il est possible dans bien des cas de planifier et d'exploiter les installations électriques pour répondre aux besoins d'une pièce spécifique.

Un blocage mécanique des sens de déplacement n'est pas installé, car les sorties doivent pouvoir être commandées séparément en fonctionnement Commutation.

- D la définition de canal, sur la page de paramètres « Généralités », régler les fonctions souhaitées pour les paires de sorties.

Store : la paire de sorties correspondante est configurée sur le mode Store. Les deux sorties sont regroupées en un canal de store. Il est possible de commander des stores à lamelles, des volets roulants, des marquises, des lucarnes ou des volets d'aération adaptés.

Commutation : la paire de sorties correspondante est configurée sur le fonctionnement Commutation. Les deux sorties sont créées séparément l'une de l'autre en tant que deux canaux de commutation.

Il est possible de désactiver des paires de sorties en désactivant le paramètre « Utiliser » (par exemple en réserve pour des applications futures). Les paires de sorties désactivées n'ont pas de paramètres ni d'objets de communication et ne peuvent pas être activées même en mode manuel.

- i Les configurations de paramètres et d'objets des différentes sorties dépendent des paramètres sur la page « Généralités » et sont réglés grâce à l'ETS, si la définition du canal est modifiée. Les réglages de paramètres ou les affectations d'adresses de groupes aux objets peuvent alors être perdus. Pour cette raison, il convient de régler les définitions de canal au début du paramétrage de l'actionneur !

10.1 Paramètre Configuration du canal

Généralités -> Configuration du canal

A ... Utiliser	Case à cocher (oui/non)
Les sorties de relais non requises peuvent être activées ou désactivées.	
A ... Étendue des fonctions	Store / Commutation
La fonction de base peut être définie pour chaque paire de sorties de relais. Ce paramètre doit être réglé au début, car tous les autres paramètres et affectations des adresses de groupe aux objets de communication en dépendent.	

11 Mode Store

11.1 Priorités

L'actionneur distingue en mode Store différentes fonctions qui peuvent influencer sur une sortie. Afin d'éviter tout conflit d'état, chaque fonction possible est affectée à une priorité définie. La fonction ayant la priorité la plus élevée est prioritaire par rapport à la fonction ayant la priorité la plus faible.

Les priorités suivantes sont définies pour le mode Store...

- Priorité 1 : mode Manuel (priorité la plus élevée)
- Priorité 2 : fonction de blocage
- Priorité 3 : fonction(s) de sécurité
- Priorité 4 : fonction crépuscule

Les niveaux de priorité 5 et 6 peuvent être paramétrés dans l'ETS. On obtient ainsi soit...

- Priorité 5 : fonction de protection solaire
- Priorité 6 : mode Bus direct

soit...

- Priorité 5 : mode Bus direct
- Priorité 6 : fonction de protection solaire

soit...

- Priorité 5 : fonction de protection solaire et mode Bus direct

i Font partie du mode Bus direct : mode courte durée / longue durée, positionnement, scénarios, fonctions centrales, comportement de réinitialisation, tension de tissu, correction des fins de course.

Pour certaines fonctions, le comportement peut être configuré à la fin (p. ex. le comportement à la fin d'une fonction de sécurité ou le comportement à la fin de l'automatisme de protection solaire). Ces réactions prédéfinies ne sont alors exécutées que si l'actionneur peut ensuite basculer immédiatement en mode direct (priorité la plus faible).

Si, tandis qu'une fonction ayant une priorité élevée (p. ex. sécurité) est active, une autre fonction ayant une priorité plus faible est activée (p. ex. protection solaire), l'actionneur exécute le comportement au début de la fonction ayant la priorité moins élevée suivante (p. ex. protection solaire). Le comportement à la fin de la fonction ayant la priorité plus élevée (p. ex. sécurité) n'est pas exécutée dans ce cas !

11.2 Réglages généraux

11.2.1 Comportement de réinitialisation

Temporisation après retour de la tension de bus

Afin de réduire le trafic de télégrammes sur le câble de bus KNX après la mise en marche de la tension de bus (réinitialisation de bus), après le raccordement de l'appareil à la ligne de bus ou après une opération de programmation ETS, il est possible de temporiser tous les messages d'état ou retours d'informations actifs à envoyer de la fonction Store. Pour cela, il est possible de définir une temporisation pour tous les canaux (paramètre « Temporisation après le retour de la tension de bus » à la page de paramètres « Sorties de stores (SdS) »). Les télégrammes de retour d'informations ne sont envoyés sur le KNX en vue de l'initialisation qu'une fois le délai paramétré écoulé.

Il est possible de paramétrer les télégrammes qui doivent effectivement être temporisés indépendamment pour chaque sortie de store et pour chaque fonction d'état.

- i** La temporisation n'influence pas le comportement des sorties. Seuls les télégrammes de bus des messages d'état ou des retours d'informations sont temporisés. Les sorties peuvent également être pilotées pendant la temporisation après le retour de la tension de bus.
- i** Le réglage « 0 » pour la durée de temporisation après retour de la tension de bus désactive complètement la temporisation. Dans ce cas, tous les messages, en cas d'envoi actif, sont envoyés sans temporisation sur le KNX.

11.2.1.1 Paramètre Comportement de réinitialisation

Généralités -> Sorties de stores (SdS)

Temporisation après retour de la tension de bus	0...59 min 0...17...59 s
Afin de réduire le trafic de télégrammes sur le câble KNX après la mise en marche de la tension de bus (réinitialisation de bus), après le raccordement de l'appareil à la ligne KNX ou après une opération de programmation ETS, il est possible de temporiser différents retours d'informations actifs à envoyer de la fonction Store. Pour ce faire, une durée de temporisation peut être définie à cet endroit. Les télégrammes de retour d'informations temporisés ne sont envoyés sur le KNX en vue de l'initialisation qu'une fois le délai paramétré écoulé.	

Généralités Autorisations

Heartbeat	Case à cocher (oui/non)
Lorsque ce paramètre est activé, les fonctions Heartbeat et donc l'objet « Heartbeat » sont autorisés.	

Généralités -> Heartbeat

Durée de cycle pour l'envoi de l'Heartbeat	0 ... 23 h 0 ... 2 ... 59 min
Ce paramètre définit la durée avec laquelle l'appareil envoie un télégramme avec la valeur « 1 » lorsque l'application est en cours. Pour limiter la charge de bus, les durées inférieures à 1 minute sont exclues.	

11.2.2 Fonctions de sécurité

L'actionneur distingue jusqu'à trois fonctions de sécurité différentes pour chaque canal de stores. Chaque fonction de sécurité dispose d'un objet de communication individuel, ce qui permet d'activer ou de désactiver les fonctions indépendamment les unes des autres.

Trois alarmes au vent différentes sont disponibles. Ces alarmes peuvent, par exemple, être utilisées pour protéger des stores ou des marquises sur plusieurs façades de bâtiments des rafales de vent ou des bourrasques. Une alarme de pluie permettant par exemple de protéger les marquises et une alarme de gel servant par exemple à éviter une détérioration mécanique de jalousies fermées lorsque les températures sont basses, peuvent être autorisées et utilisées en supplément ou comme alternative. La polarité du télégramme des objets de sécurité est fixe :

« 0 » = pas d'alarme/« 1 » = alarme.

En règle générale, les stations météo, qui enregistrent la température, la vitesse du vent et la pluie à l'aide de capteurs, pilotent les objets de communication de la fonction de sécurité.

Les fonctions de sécurité sont configurées en bloc pour toutes les sorties de store. Les différentes sorties de l'actionneur peuvent être affectées séparément à certaines ou à toutes les fonctions de sécurité. Seules les sorties affectées réagissent à un changement d'état des objets de sécurité. Les réactions peuvent être paramétrées au début (télégramme « 1 ») ou à la fin (télégramme « 0 ») d'un message d'alarme. Étant donné que les sorties peuvent également être affectées à plusieurs alarmes de sécurité, la priorité des messages d'alarme entrants est réglable sur différents canaux. Ainsi, les trois alarmes au vent ont invariablement la même priorité les unes par rapport aux autres (OU logique). L'ordre de priorité des alarmes au vent par rapport à l'alarme de gel ou à l'alarme de pluie peut être paramétrée.

Les objets de communication pour les alarmes de sécurité peuvent être surveillés par rapport à l'arrivée de télégrammes cycliques. Si des télégrammes restent inactifs pendant une durée de surveillance réglable, l'actionneur active la course de sécurité pour les sorties affectées. La fonction de sécurité est arrêtée dès qu'un nouveau télégramme « 0 » est reçu.

Pour les alarmes au vent, pour l'alarme de pluie et pour l'alarme de gel, des durées de surveillance différentes peuvent être réglés séparément dans l'ETS. Une durée commune est configurée pour les alarmes au vent. Chaque alarme de vent dispose toutefois de sa propre commande de temps, de manière à ce que les mises à jour des télégrammes soient vérifiées séparément pour les objets de vent.

Autoriser les fonctions de sécurité

Les fonctions de sécurité doivent tout d'abord être autorisées globalement avant de pouvoir être paramétrées et utilisées. Après l'autorisation globale, les alarmes de sécurité individuelles peuvent être autorisées ou bloquées indépendamment les unes des autres.

- Activer le paramètre « Fonctions de sécurité » sur la page de paramètres « Généralités -> Généralités Sorties de store ».

Les fonctions de sécurité sont activées de manière globale et les autres paramètres sont visibles.

- Activer les paramètres « Alarme de vent 1 », « Alarme de vent 2 », « Alarme de vent 3 », « Alarme de pluie » et « Alarme de gel » conformément à l'exigence de fonction.

Les alarmes de sécurité nécessaires sont autorisées. Les objets de sécurité sont visibles et peuvent être reliés à des adresses de groupes.

- i** Une actualisation des objets de sécurité (« MARCHE » après « MARCHE » ou « ARRÊT » après « ARRÊT ») n'entraîne aucune réaction.
- i** Après la coupure de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, les fonctions de sécurité sont toujours désactivées.

Régler les priorités de sécurité

Si plusieurs alarmes de sécurité sont attribuées à une sortie, il est important de régler la priorité des télégrammes de sécurité entrants. Une alarme ayant une priorité plus élevée neutralise alors les alarmes ayant les priorités les plus faibles. Dès qu'une alarme de sécurité ayant une priorité plus élevée est arrêtée, l'alarme de sécurité ayant la priorité subordonnée est exécutée, dans la mesure où l'alarme de sécurité subordonnée est active.

Les fonctions de sécurité doivent être autorisées à la page de paramètres « Sorties de relais ... -> SdS ... -> Sécurité ».

- Définir le paramètre « Priorité des alarmes de sécurité » sur la page de paramètres « Sorties relais ... -> SdS ... -> Sécurité » sur l'ordre de priorité requis.

Régler la surveillance cyclique

Si une surveillance cyclique de télégramme des objets de sécurité est nécessaire, les fonctions de surveillance individuelles doivent être activées séparément. Les autorisations des fonctions de surveillance et les réglages des durées de surveillance s'effectuent sur la page de paramètres « Sorties de relais ... -> SdS ... -> Sécurité ».

Les fonctions de sécurité doivent être autorisées pour la sortie de store.

- Si une surveillance des alarmes de vent doit être activée, le paramètre « Surveillance » qui se trouve directement sous les alarmes de vent doit être activé. La surveillance des objets d'alarme de vent est activée. Dès que la surveillance est activée, tous les objets d'alarme de vent autorisés doivent être décrits de manière cyclique par télégrammes ! Dès qu'un seul télégramme d'alarme de vent n'est pas reçu pendant le temps de surveillance, la réaction d'alarme de vent est exécutée pour la sortie concernée.
- Paramétrer la durée de surveillance nécessaire pour les objets d'alarme de vent avec le paramètre « Durée de cycle ».
- Si une surveillance de l'alarme de pluie doit être activée, le paramètre « Surveillance » qui se trouve directement sous l'alarme de pluie doit être activé.

La surveillance de l'objet d'alarme de pluie est activée. Dès que la surveillance est activée, l'objet d'alarme de pluie doit être décrit de manière cyclique par télégrammes !

- Paramétrer la durée de surveillance nécessaire pour l'objet d'alarme de pluie avec le paramètre « Durée de cycle ».
- Si une surveillance de l'alarme de gel doit être activée, le paramètre « Surveillance » qui se trouve directement sous l'alarme de gel doit être activé.

La surveillance de l'objet d'alarme de gel est activée. Dès que la surveillance est activée, l'objet d'alarme de gel doit être décrit de manière cyclique par télégrammes !

- Paramétrer la durée de surveillance nécessaire pour l'objet d'alarme de gel avec le paramètre « Durée de cycle ».

i La durée de cycle des émetteurs ne doit pas être inférieure à la durée de surveillance de l'actionneur paramétrée, afin d'assurer qu'au moins un télégramme est reçu pendant la durée de surveillance.

11.2.2.1 Paramètre Fonctions de sécurité

Généralités -> Sorties de stores (SdS)

Fonctions de sécurité	Case à cocher (oui/non)
Si jusqu'à 5 fonctions de sécurité de l'actionneur doivent être utilisées et donc paramétrées, la validation de la fonction commune à tous les canaux doit être effectuée à cet endroit.	
Priorité des alarmes de sécurité	Vent -> pluie -> gel Vent -> gel -> pluie Pluie -> vent -> gel Pluie -> gel -> vent Gel -> pluie -> vent Gel -> vent -> pluie
Ce paramètre définit l'évaluation de priorité des alarmes de sécurité individuelles. Interprétation : élevée -> moyenne -> faible. Les trois alarmes de vent ont la même priorité les unes par rapport aux autres. Ce paramètre est visible uniquement si les fonctions de sécurité sont activées !	
Alarme de vent 1	Case à cocher (oui/non)
La première alarme de vent peut être validée, et ainsi l'objet de communication peut être activé, à cet endroit.	
Alarme de vent 2	Case à cocher (oui/non)
La deuxième alarme de vent peut être validée, et ainsi l'objet de communication peut être activé, à cet endroit.	
Alarme de vent 3	Case à cocher (oui/non)
La troisième alarme de vent peut être validée, et ainsi l'objet de communication peut être activé, à cet endroit.	
Surveillance	Case à cocher (oui/non)
Si les alarmes de vent activées doivent être surveillées de manière cyclique pour détecter l'arrivée de télégrammes sur les objets de sécurité, la surveillance doit être activée ici. Dans le cas contraire, aucune surveillance cyclique des objets ne se produit. Dès que la surveillance est activée à cet endroit, tous les objets d'alarme de vent activés doivent être décrits de manière cyclique par télégrammes.	
Durée de cycle	0 ... 23 h 0 ... 25 ... 59 min
La durée de surveillance de l'alarme de vent est paramétrée ici. Réglage des heures et des minutes de la durée de surveillance.	

Alarme de pluie	Case à cocher (oui/non)
L'alarme de pluie peut être validée, et ainsi l'objet de communication peut être activé, à cet endroit.	
Surveillance	Case à cocher (oui/non)
Si l'alarme de pluie activée doit être surveillée de manière cyclique pour détecter l'arrivée de télégrammes sur l'objet de sécurité, la surveillance doit être activée ici. Dans le cas contraire, aucune surveillance cyclique de l'objet ne se produit. Dès que la surveillance est activée à cet endroit, l'objet d'alarme de pluie activé doit être décrit de manière cyclique par télégrammes.	
Durée de cycle	0 ... 23 h 0 ... 25 ... 59 min
La durée de surveillance de l'alarme de pluie est paramétrée à cet endroit. Réglage des heures et des minutes de la durée de surveillance.	
Alarme de gel	Case à cocher (oui/non)
L'alarme de gel peut être validée, et ainsi l'objet de communication peut être activé, à cet endroit.	
Surveillance	Case à cocher (oui/non)
Si l'alarme de gel activée doit être surveillée de manière cyclique pour détecter l'arrivée de télégrammes sur l'objet de sécurité, la surveillance doit être activée ici. Dans le cas contraire, aucune surveillance cyclique de l'objet ne se produit. Dès que la surveillance est activée à cet endroit, l'objet d'alarme de gel activé doit être décrit de manière cyclique par télégrammes.	
Durée de cycle	0 ... 23 h 0 ... 25 ... 59 min
La durée de surveillance de l'alarme de gel est paramétrée à cet endroit. Réglage des heures et des minutes de la durée de surveillance.	

11.2.2.2 Liste d'objets Fonctions de sécurité

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
11	Alarme de vent 1	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de vent
(«0 » = alarme de vent désactivée / « 1 » = alarme de vent activée).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
12	Alarme de vent 2	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de vent
(«0 » = alarme de vent désactivée / « 1 » = alarme de vent activée).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
13	Alarme de vent 3	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de vent
(«0 » = alarme de vent désactivée / « 1 » = alarme de vent activée).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
14	Alarme de pluie	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de pluie
(«0 » = alarme de pluie désactivée / « 1 » = alarme de pluie activée).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
15	Alarme de gel	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de gel
(«0 » = alarme de gel désactivée / « 1 » = alarme de gel activée).

11.2.3 Désignation d'une sortie de store

Une désignation peut être attribuée en option pour chaque sortie de store. La désignation doit expliciter l'utilisation de la sortie (p. ex. « Store salon », « Volet roulant salle de bain »). Les désignations sont exclusivement utilisées dans l'ETS dans le texte des pages de paramètres et des objets de communication.

11.2.3.1 Paramètre Désignation

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités

Désignation de la sortie de store	Texte libre
Le texte saisi dans ce paramètre est repris dans le nom des objets de communication et il sert à identifier la sortie de store dans la fenêtre de paramètres ETS (par ex. « Store salon », « Volet roulant salle de bain »). Le texte n'est pas programmé dans l'appareil.	

11.3 Mode de service

Chaque sortie de store de l'actionneur peut être configurée indépendamment grâce à la définition du mode de service sur le type d'entraînement raccordé. Il est possible de commander des stores à lamelles, ou bien des volets roulants ou des marquises, ou encore, en troisième alternative, des volets d'aération ou des lucarnes. En fonction du mode de service réglé, l'ETS adapte les désignations de paramètres et les objets de communication de toutes les fonctions d'une sortie.

Ainsi, par exemple, pour le mode de service « Store avec lamelles », des paramètres et des objets existent pour la commande des lamelles. En mode de service « Volet roulant / Marquise », la commande des lamelles est absente, mais une fonction de tension de tissu peut être paramétrée en cas d'utilisation de marquises. En mode de service « Volet d'aération / Lucarne », les mouvements d'entraînement « ouvrir » et « fermer » sont différenciés, à la place d'un déplacement vers le haut ou vers le bas pour des stores ou des volets roulants.

Dans la présente documentation, le terme « pare-soleil » est également utilisé pour les stores, les volets roulants ou les marquises, s'il n'y a pas de mention explicite d'une fonction particulière (par ex. le pilotage des lamelles).

Il est possible de spécifier des positions dans tous les modes de service.

Régler le mode de service

Le paramètre « Mode de service » est créé séparément pour chaque sortie de store sur les pages de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités ».

- Régler le paramètre « Mode de service » sur le mode de service requis.

- i** Le paramètre « Mode de service » agit sur de nombreux paramètres et objets de communication en fonction du canal. En cas de changement du mode de service dans l'ETS, les paramètres sont adaptés de manière dynamique, de sorte que les réglages ou les connexions d'adresses de groupes déjà effectués peuvent être remis à zéro. Pour cette raison, le mode de service requis devrait être paramétré tout au début de la configuration de l'appareil en fonction du canal.
- i** Les volets d'aération et les lucarnes doivent être raccordés au niveau des sorties de manière à s'ouvrir en cas de commande du sens de déplacement « OUVRIR » et se ferment avec « FERMER ».
- i** Une marquise se déplace vers le haut lorsqu'elle s'enroule.

11.3.1 Paramètres Mode de service

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités

Mode de service	Store à lamelle Volet roulant / marquise Volet d'aération / lucarne
<p>L'actionneur peut piloter des systèmes d'entraînement de différentes sortes. Le réglage de ce paramètre permet de déterminer quel type de pare-soleil est raccordé à la sortie.</p> <p>L'ETS règle tous les paramètres suivants de manière dynamique en fonction de ce paramètre (désignations du texte, visibilité, etc.). Pour cette raison, le paramètre « Mode de service » doit être réglé avant tous les autres paramètres d'une sortie.</p>	

11.4 Comportement d'initialisation et de réinitialisation

Comportement après programmation ETS

Le comportement de relais de la sortie à la suite d'un processus de programmation ETS est réglé fixement sur « stop ». Après une opération de programmation ETS, l'actionneur pilote les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

- i** Après une opération de programmation ETS, les fonctions de sécurité ainsi que les fonctions de protection solaire sont toujours désactivées.

Comportement en cas de coupure de la tension de bus

En cas de coupure de la tension de bus, l'actionneur commande toujours les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

Le comportement paramétré n'est pas exécuté si une commande manuelle est active au moment de la coupure du bus.

- i** En cas de coupure de la tension de bus, les données de position actuelles des sorties sont enregistrées en interne de manière durable, de manière à pouvoir actualiser les valeurs de position après un retour de la tension de bus, si cette fonction est paramétrée. Aucun enregistrement n'est effectué si les données de position sont inconnues. Valable pour les données de position à enregistrer :

Les positions actuelles des pare-soleil, lamelles, volets d'aération et lucarnes sont enregistrées. Pour des stores, la hauteur de store à enregistrer est toujours relative à une position des lamelles 100 % (cf. « Calcul de la position des lamelles »). Les positions suivies temporairement sont également enregistrées pour les sorties qui sont en mouvement au moment du processus d'enregistrement. En raison de l'enregistrement des données de position en pourcentage entier (0 à 100), il est impossible d'éviter un petit écart par rapport aux positions (dans une plage de 0 à 255) rapportées ultérieurement, le cas échéant lors du retour de la tension de bus.

Les données de position enregistrées ne sont pas perdues en cas d'une opération de programmation ETS.

- i** En cas de défaillance de la tension de bus, les valeurs offset des lamelles des positions de protection solaire sont également enregistrés.

Comportement après retour de la tension de bus

Après le retour de la tension de bus, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « Stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

- i** Lorsque l'appareil est livré, à l'état non programmé, le mode Store est réglé par défaut. Dans cet état, les relais sont commandés lors de la création de la tension de bus avec le statut « Stop » afin d'initialiser les relais. Cette courte opération de commutation peut être perçue acoustiquement.

11.4.1 Paramètres Comportement de réinitialisation et d'initialisation

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités

Après opération de programmation ETS	stop
Le comportement de l'actionneur après une programmation ETS est fixe. L'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.	
En cas de coupure de la tension de bus	stop
Le comportement de l'actionneur en cas de coupure de la tension de bus est fixe. L'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.	
Après le retour de la tension de bus	stop
Le comportement de l'actionneur après retour de la tension de bus est fixe. L'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.	

11.5 Mode courte durée et longue durée, durées de mouvement

11.5.1 Mode courte durée et longue durée

Déterminer et configurer le fonctionnement courte et longue durée

Le mode courte durée (Step) permet le réglage de l'angle des lamelles d'un store ou le réglage de la position de fente d'un volet roulant. La plupart du temps, le mode courte durée est activé par l'actionnement d'une touche sensorielle de store, ce qui provoque une intervention manuelle dans la commande de pare-soleil. Si l'actionneur reçoit une instruction de courte durée durant un mouvement du store, du volet roulant, de la marquise ou du volet d'aération, l'actionneur stoppe immédiatement le mouvement d'entraînement.

Le mode longue durée (Move) résulte de la durée de mouvement du store, volet roulant/marquise raccordé ou du volet d'aération et n'est donc pas réglé séparément. La durée de mouvement doit être mesurée manuellement et saisie dans les paramètres de l'ETS. La commande de la sortie par un télégramme de courte durée ou de longue durée est également appelée « mode direct ».

Pour pouvoir garantir que le pare-soleil ou le volet d'aération se trouve en tout cas dans une position finale après le déroulement du mode longue durée, l'actionneur prolonge toujours la durée de mouvement longue de 20 % par rapport à la durée de mouvement paramétrée ou enregistrée. En outre, pour tous les mouvements vers le haut ou pour tous les mouvements en direction de la position ouverte, l'actionneur tient compte de la prolongation de la durée de mouvement paramétrée, les moteurs d'entraînement étant généralement plus lents en raison du poids du pare-soleil ou d'influences physiques extérieures (p. ex. température, vent). Il est ainsi possible de garantir que la position finale supérieure sera toujours atteinte, même en cas de mouvements longue durée ininterrompus.

- i** Un fonctionnement longue ou courte durée peut être relancé par la réception d'un nouveau télégramme longue ou courte durée.
- i** Un mouvement d'entraînement activé dans la commande manuelle ou par une fonction de sécurité exécute toujours le mode longue durée. Les instructions « monter » et « descendre » paramétrées dans l'ETS provoquent également l'activation du mode longue durée.

Régler le mode courte durée

Le mode courte durée est paramétré indépendamment de la durée de mouvement du pare-soleil ou du volet d'aération / de la lucarne séparément pour chaque sortie. Il est possible de déterminer dans l'ETS si un simple « stop » d'un mouvement sera exécuté en cas de réception d'un télégramme courte durée ou si la sortie sera pilotée pour une durée définie.

- Régler le paramètre « Mode courte durée » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Durées » sur « oui ».

L'actionneur pilote la sortie concernée pour la durée paramétrée dans « Durée pour mode courte durée », lorsqu'un télégramme courte durée a été reçu et que la sortie n'est pas en mouvement. Si la sortie se trouve en mouvement au moment de la réception du télégramme, la sortie s'arrête simplement.

- Régler le paramètre « Mode courte durée » sur « non (stop uniquement) ».

L'actionneur arrête simplement la sortie concernée lorsqu'un télégramme courte durée a été reçu et que la sortie est en mouvement. Si la sortie ne se trouve pas en mouvement au moment de la réception du télégramme, il n'y a pas de réaction.

- i** La « Durée pour mode courte durée » paramétrée doit correspondre pour un store à env. $\frac{1}{4}$ de la durée de mouvement complète des lamelles et pour un volet roulant de la durée de mouvement complète pour l'ouverture d'un volet roulant blindé.
- i** Le mode courte durée est en principe exécuté sans prolongation de la durée de mouvement.

11.5.2 Réglage des durées de mouvement

Déterminer et configurer des durées de mouvement (saisie manuelle des durées de mouvement)

Pour le calcul des positions et aussi pour l'exécution du mode longue durée, l'actionneur a besoin de la durée de mouvement exacte du store, du volet roulant / de la marquise ou du volet d'aération / de la lucarne raccordé(e). Les durées de mouvement doivent être mesurées manuellement et saisies dans les paramètres de l'ETS. Il est important de calculer la durée de mouvement avec précision, afin que les positions puissent être atteintes de manière exacte. Par conséquent, il est recommandé d'effectuer plusieurs mesures de temps, de calculer ensuite une valeur moyenne à partir des valeurs mesurées et de la saisir dans les paramètres correspondants. La durée de mouvement correspond à la durée d'un mouvement d'entraînement de la position entièrement ouverte (position finale supérieure / marquise rentrée) à la position entièrement fermée (position finale inférieure / marquise entièrement sortie). Pas dans l'autre sens ! Les durées de mouvement doivent être déterminées en fonction des différents types d'entraînement.

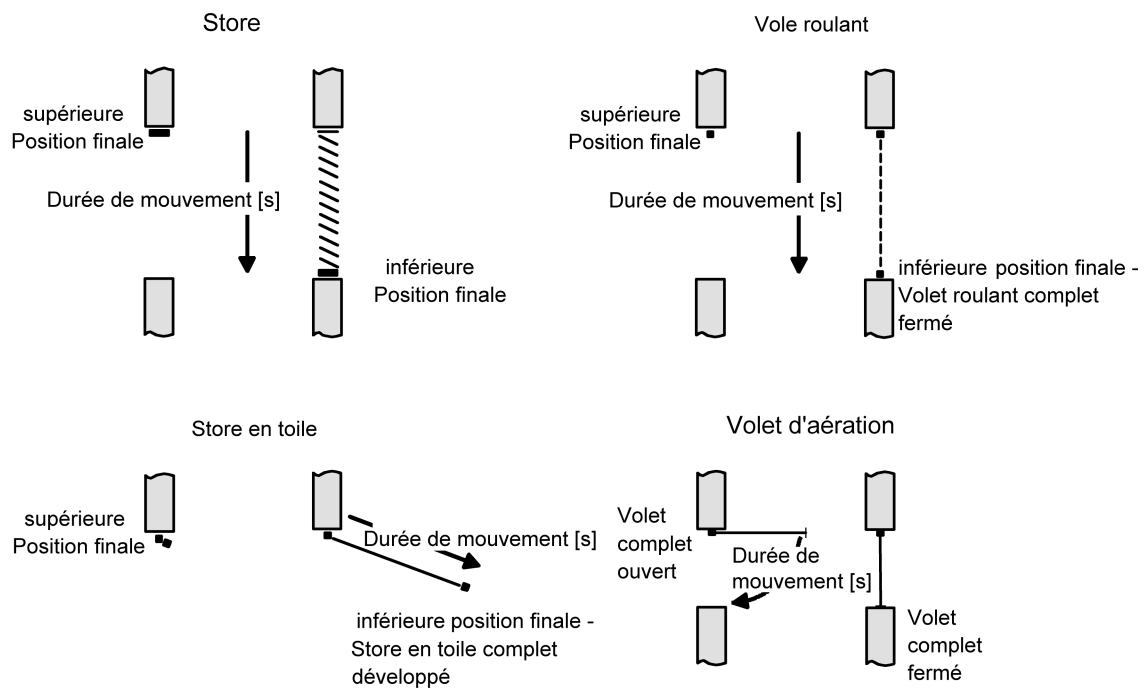


Image 6: Détermination de la durée de mouvement en fonction du type d'entraînement

Réglage de la durée de mouvement du store, du volet roulant / de la marquise, du volet d'aération

- Saisir exactement la durée de mouvement déterminée dans le cadre de la mise en service dans les paramètres « Durée de mouvement Store » ou « Durée de mouvement Volet roulant / Marquise » ou « Durée de mouvement Volet d'aération / Lucarne ». La durée de mouvement peut être au maximum de 19 minutes et 59 secondes. Les durées de mouvement plus longues sont impossibles du fait de la conception.
- i** En outre, pour tous les mouvements vers le haut ou pour tous les mouvements en direction de la position ouverte, l'actionneur tient compte de la prolongation de la durée de mouvement paramétrée, les moteurs d'entraînement étant généralement plus lents en raison du poids du pare-soleil ou d'influences physiques extérieures (p. ex. température, vent).

11.5.3 Réglage des durées de mouvement des lamelles (uniquement pour les stores à lamelles)

Déterminer et configurer la durée de mouvement des lamelles (uniquement pour les stores à lamelles)

En cas de commandes de stores, les lamelles peuvent être positionnées séparément. Pour que l'actionneur puisse calculer les positions des lamelles et les transmettre au bus, il a besoin d'informations précises concernant la durée de mouvement d'une rotation des lamelles. La durée de mouvement des lamelles doit être définie et paramétrée manuellement au cas par cas.

L'actionneur est conçu pour commander des entraînements de stores monomoteurs

sans position de travail. Avec ce type d'entraînement, les lamelles sont déplacées directement grâce à la modification de la hauteur du store à l'aide d'un couplage mécanique. L'actionneur part alors du principe que les lamelles sont totalement fermées si le store se déplace vers le bas. De la même manière, il part du principe que les lamelles sont totalement ouvertes si le store se déplace vers le haut.

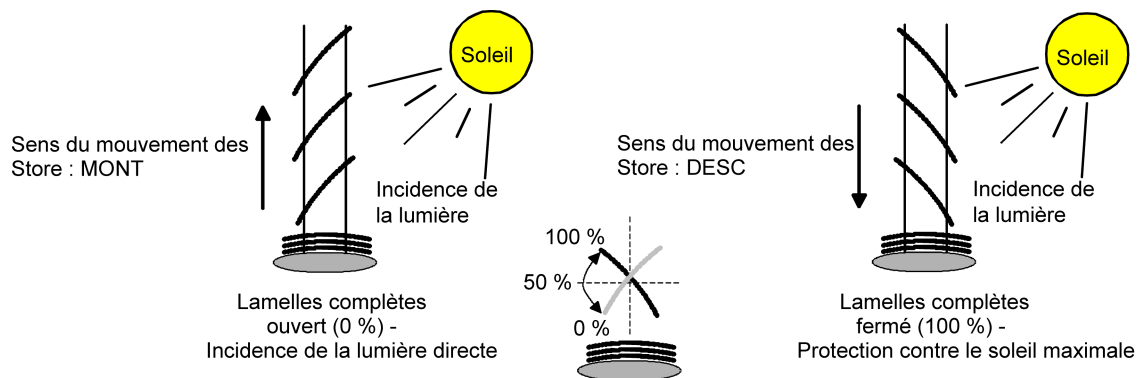


Image 7: Type 1 - Stores à lamelles avec position des lamelles en biais dans les deux sens de mouvement

Il existe également des systèmes de stores monomoteurs sans position de travail dont les lamelles sont droites lors du mouvement vers le haut et en biais lors du mouvement vers le bas. De même, de tels types de stores peuvent également être raccordés à l'actionneur, tandis qu'une position des lamelles totalement ouverte est exécutée par des lamelles droites.

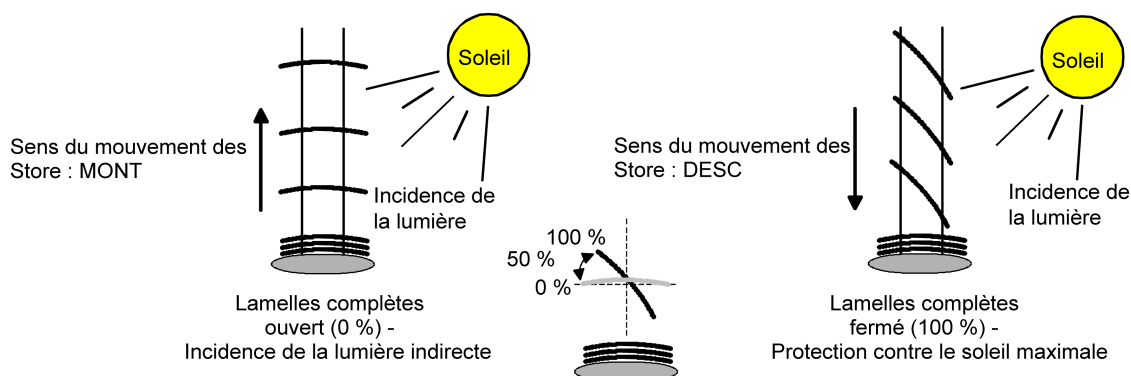


Image 8: Type 2 - Stores à lamelles avec position des lamelles en biais et droite

Régler la durée de mouvement des lamelles

- Le paramètre « Durée de mouvement Lamelles » doit être réglé sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Durées » exactement sur la valeur déterminée dans le cadre de la mise en service.
- i** La durée de mouvement des lamelles doit être inférieure à la durée de mouvement du pare-soleil réglée ou enregistrée.
- i** La prolongation de la durée de mouvement paramétrée est également prise en compte pour les mouvements de lamelles en position entièrement ouverte (mouvement vers le haut).

11.5.4 Régler la prolongation de la durée de mouvement et la durée de commutation

Régler la prolongation de la durée de mouvement

- Saisir la prolongation de la durée de mouvement déterminée au paramètre « Prolongation de la durée de mouvement pour mouvement vers le haut » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Durées » (le cas échéant, arrondir la prolongation déterminée).

Régler le temps de commutation lors du changement du sens de mouvement

- Régler le paramètre « Durée de commutation avec changement de sens » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Durées » sur la page de commutation nécessaire.
- i** À l'état de livraison de l'actionneur, la durée de commutation est en général réglée par défaut sur 1 s.

11.5.5 Paramètres Mode courte durée et longue durée, Durées de mouvement

Sorties de relais -> SdS ... - Généralités -> Durées

Durée de mouvement du store	0...1...19 min 0...59 s
La durée de mouvement du store est réglée à cet endroit. Il faut calculer la durée d'une course complète de la position finale supérieure à la position finale inférieure. Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service Store.	
Durée de mouvement du volet roulant / de la marquise	0...1...19 min 0...59 s
La durée de mouvement du volet roulant ou de la marquise est réglée à cet endroit. Il faut calculer la durée d'une course complète de la position finale supérieure à la position finale inférieure. Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service Volet roulant / Marquise.	
Durée de mouvement du volet d'aération	0...1...19 min 0...59 s
La durée de mouvement du volet d'aération est réglée à cet endroit. Il faut calculer la durée d'une course complète de la position entièrement ouverte à la position entièrement fermée. Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service Volet d'aération.	
Durée de mouvement des lamelles	0...19 min 0...2...59 s 0...100...900 ms
La durée de mouvement des lamelles est réglée à cet endroit. Il s'agit de la durée à déterminer pour un mouvement de translation complet de la position des lamelles totalement ouverte à la position des lamelles totalement fermée (mouvement de translation AB). Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service Store.	
Mode courte durée	Non (stop seulement) Oui
La réaction à un télégramme courte durée reçu peut être paramétrée à cet endroit. non (stop seulement) : l'entraînement est stoppé uniquement s'il est en mouvement au moment de la réception du télégramme. Aucune réaction ne se produit s'il n'y a aucun mouvement. oui : en cas de réception d'un télégramme courte durée, le mode courte durée démarre si l'entraînement est à l'arrêt. Si l'entraînement se déplace au moment de la réception du télégramme, un arrêt se produit.	

Durée du mode courte durée	0...59 s 0...10... 500 ...990 ms
----------------------------	--

Le temps pour le mode courte durée est réglé à cet endroit.
Le paramètre est ensuite uniquement visible si le paramètre « Mode courte durée » est réglé sur « Oui ».

Durée de commutation lors du changement de sens de mouvement	0,5 s 1 s 2 s 5 s
--	-----------------------------------

Ce paramètre détermine la pause en cas de changement de sens de mouvement (durée de commutation).

Prolongation de la durée de mouvement pour mouvement vers le haut	aucune 0,5% 1% 1,5% 2% 3% 4% 5% 6% 7% 8% 9% 10% 12,5% 15% 20% 30%
---	--

L'actionneur prolonge tous les mouvements vers le haut ou tous les mouvements de volets d'aération / lucarnes dans la position ouverte à l'aide de la prolongation paramétrée ici. La prolongation se calcule en pourcentage à partir de la différence entre la durée de mouvement déterminée en position finale inférieure (position entièrement fermée) et la durée de mouvement en position finale supérieure (position entièrement ouverte).

11.5.6 Liste d'objets Mode courte durée et longue durée, durées de mouvement

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
20, 67 ...	Mode longue durée	Store... - Entrée	1 bit	1 008	K, -, E, -, A
Objet 1 bit pour l'activation du mode longue durée.					

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
21, 68...	Mode courte durée	Store...- Entrée	1 bit	1 007	K, -, E, -, A
Objet 1 bit pour l'activation du mode courte durée ou pour stopper un mouvement d'entraînement.					

11.6 Calcul de position, position par défaut et retours d'informations

11.6.1 Calcul de position et position par défaut

Calcul de la position de la hauteur de pare-soleil ou de la position de volets d'aération

L'actionneur dispose d'une fonction de positionnement confortable et précise. À chaque mouvement du store, du volet roulant, de la marquise, du volet d'aération ou de la lucarne raccordé(e) par commande manuelle ou via le bus, l'actionneur calcule leur position actuelle. La valeur de position calculée est une mesure pour la hauteur du pare-soleil ou pour la largeur d'ouverture du volet d'aération / de la lucarne.

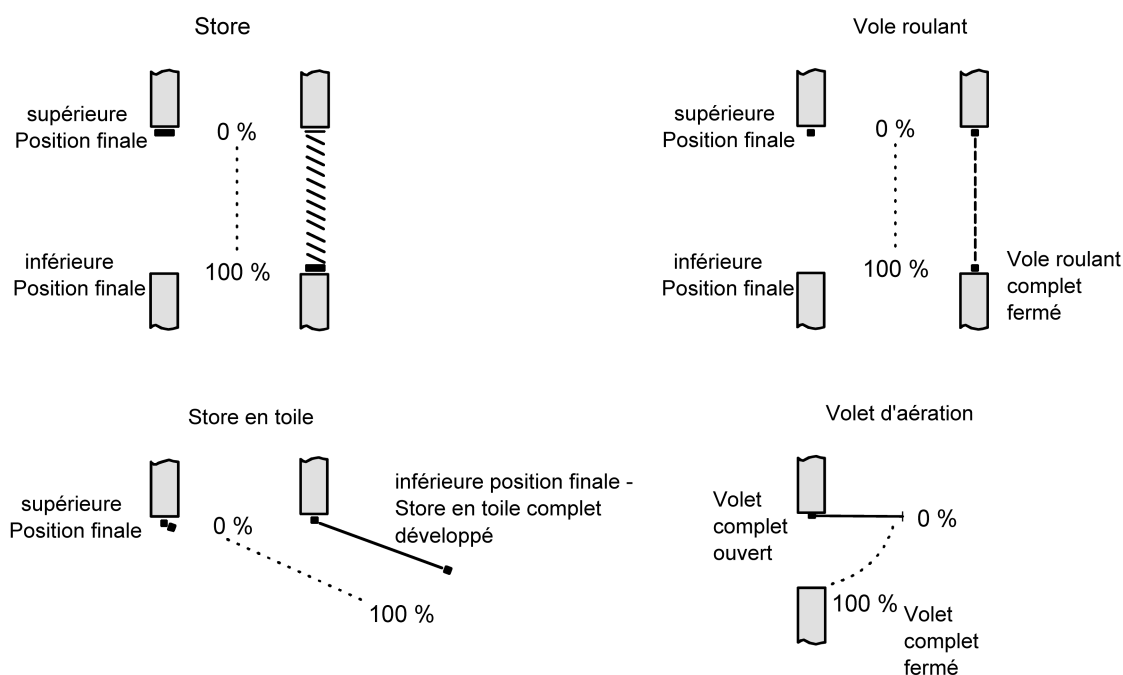


Image 9: Définition de la position en fonction du type d'entraînement

L'actionneur déduit les positions de la durée de mouvement paramétrée, car les entraînements conventionnels eux-mêmes ne fournissent aucun retour d'informations sur les valeurs de position. Ainsi, la durée de mouvement paramétrée ou détectée séparément pour chaque sortie de store est une référence pour tous les mouvements de positionnement et le facteur déterminant pour la précision du calcul de la position. Pour cette raison, les durées de mouvement doivent être déterminées avec une grande précision, afin d'obtenir un positionnement aussi précis que possible.

Lors d'un positionnement, l'actionneur calcule la durée à parcourir de manière linéaire en fonction de la valeur de position actuelle.

Exemple 1

Le volet roulant au niveau d'une sortie possède une durée de mouvement totale de 20 s. Le volet roulant se trouve dans la position finale supérieure (0 %). Il doit être positionné sur 25 %. L'actionneur calcule la durée de mouvement nécessaire pour le positionnement : $20 \text{ s} \times 0,25_{(25\%)} = 5 \text{ s}$. Ensuite, la sortie déplace le volet roulant pendant 5 s vers le bas et le positionne ainsi à 25 % de la hauteur du pare-soleil.

Exemple 2

Le volet roulant d'une sortie a une durée de mouvement totale de 20 s. Le volet roulant est positionné sur 25 %. Il doit être positionné sur 75 %. La différence de position est de 50 %. L'actionneur calcule la durée de mouvement nécessaire pour la différence de positionnement : $20 \text{ s} \times 0,5_{(50\%)} = 10 \text{ s}$. Ensuite, la sortie déplace le volet roulant vers le bas pendant 10 s et le positionne ainsi une hauteur de pare-lumière de 75 %.

Pour tous les mouvements vers le haut, la prolongation de la durée de mouvement paramétrée est ajoutée automatiquement à la durée de mouvement calculée.

Exemple 3

Le volet roulant d'une sortie a une durée de mouvement totale de 20 s. Le volet roulant est positionné sur 75 %. Il doit être positionné sur 25 %. La différence de position est de 50 %. L'actionneur calcule la durée de mouvement non prolongée nécessaire pour la différence de positionnement :

$20 \text{ s} \times 0,5_{(50\%)} = 10 \text{ s}$. En tenant compte de la prolongation de la durée de mouvement (p. ex. 10 %), la durée de montée réelle est obtenue : $10 \text{ s} \cdot ((100\% + 10\%_{(\text{prolongation de la durée de mouvement})}) : 100\%) = 10 \text{ s} \times 1,1 = 11 \text{ s}$. Ensuite, la sortie déplace le volet roulant pendant 11 s vers le haut et le positionne ainsi à 25 % de la hauteur du pare-soleil.

En outre, lors de positionnements en position finale inférieure ou supérieure (0 % ou 100 %), la durée de mouvement totale est toujours prolongée de 20 %.

Exemple 4

Le volet roulant d'une sortie a une durée de mouvement totale de 20 s. Le volet roulant est positionné sur 50 %. Il doit être positionné sur 100 %. La différence de position est de 50 %. L'actionneur calcule la durée de mouvement nécessaire pour la différence de positionnement : $20 \text{ s} \times 0,5_{(50\%)} = 10 \text{ s}$. Le mouvement étant un mouvement de position finale, l'actionneur ajoute de manière fixe 20 % de la durée de mouvement totale :

$10 \text{ s} + (20\% : 100\%) \times 20 \text{ s} = 14 \text{ s}$. Ensuite, la sortie déplace le volet roulant vers le bas pendant 14 s et le positionne ainsi de manière sûre à une hauteur de pare-soleil de 100 %.

Exemple 5

Le volet roulant d'une sortie a une durée de mouvement totale de 20 s. Le volet roulant est positionné sur 50 %. Il doit être positionné sur 0 %. La différence de position est de 50 %. L'actionneur calcule la durée de mouvement non prolongée nécessaire pour la différence de positionnement : $20 \text{ s} \times 0,5_{(50\%)} = 10 \text{ s}$. Le mouvement étant un mouvement de position finale, l'actionneur ajoute en plus de manière fixe 20 % de la durée de mouvement totale : $10 \text{ s} + (20\% : 100\%) \times 20 \text{ s} = 14 \text{ s}$.

En tenant compte de la prolongation de la durée de mouvement (p. ex. 10 %), la durée de montée réelle est obtenue : $14 \text{ s} \cdot ((100\% + 10\%_{(\text{prolongation de la durée de mouvement})}) : 100\%) = 14 \text{ s} \times 1,1 = 15,4 \text{ s}$. Ensuite, la sortie déplace le volet roulant pendant 15,4 s vers le haut et le positionne ainsi en toute sécurité à 0 % de la hauteur du pare-soleil.

- i** L'actionneur n'exécute les mouvements de positionnement que lorsqu'une nouvelle position, différente de la position actuelle, est spécifiée.
- i** L'actionneur enregistre temporairement les positions du pare-soleil ou des volets d'aération / lucarnes. L'actionneur ne peut ensuite atteindre de nouvelles positions pré-réglées que si les positions actuelles sont connues. Pour ce faire, chaque sortie doit se synchroniser après la mise en marche de la tension de bus ou après chaque opération de programmation par l'ETS (adresse physique, programme d'application, partiel). Cette synchronisation se produit à l'aide d'une course de référence.
- i** Les mouvements de position en cours sont annulés en cas de coupure de la tension de bus. En cas de défaillance du bus, le comportement paramétré est exécuté.

Calcul de la position des lamelles (uniquement pour les stores)

En mode de service « Store », l'actionneur calcule aussi toujours la position des lamelles, ce qui permet de déterminer l'angle d'ouverture ainsi que la translucidité du store. De plus, un positionnement des lamelles est toujours effectué après qu'une nouvelle position de store a été atteinte. De cette manière, les dernières positions de lamelles réglées sont suivies ou réglées sur une nouvelle valeur, si un changement de position a eu lieu.

Pour les systèmes de stores monomoteurs sans position de travail, les lamelles sont réglées directement par un changement de la hauteur de store. Par conséquent, un déplacement de la position des lamelles influence toujours la position du store.

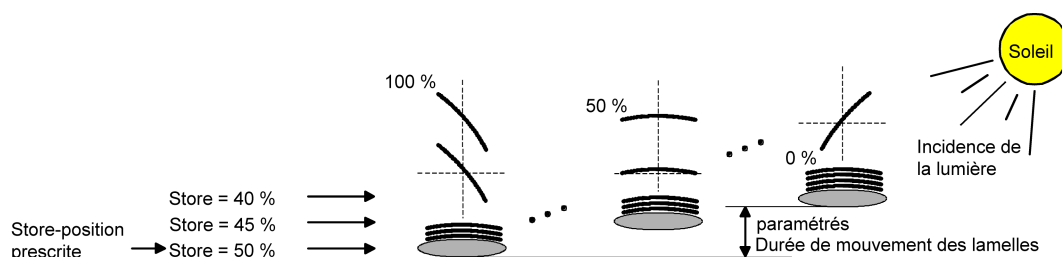


Image 10: Exemple de positionnement des lamelles avec effet sur la position du store

(À titre d'exemple pour le type de lamelles 1. Type 2 logiquement identique.)

Étant donné que la position des lamelles spécifiée doit rester réglée de manière fixe jusqu'au prochain changement, l'actionneur n'exécute pas de changements de position de la hauteur du store, si la durée de mouvement calculée pour le changement de position est inférieure à la durée de mouvement des lamelles paramétrée. De manière analogue, l'actionneur prend en compte le comportement des durées de mouvement de la lamelle et du store et recalcule toujours, lors des positionnements des lamelles, la position du store en résultant. En cas d'utilisation des objets de retour d'informations de position (cf. « Retour d'infos de position »), l'actionneur envoie également au bus les positions de store changées par l'adaptation.

Exemple (voir figure 10)

La position de store est spécifiée sur 50 %. Un changement de l'angle des lamelles (100 % à 0 %) entraîne le calcul d'une nouvelle position de store, qui sera aussi suivie dans les objets de retour d'informations de positionnement. Dans ce cas, si l'actionneur doit régler une nouvelle position de store, par ex. de 47 %, l'actionneur n'effectue aucun mouvement, car la durée de mouvement calculée se trouve au sein de la durée de mouvement des lamelles paramétrée et donc du mouvement des lamelles. Dans cet exemple, un changement de la position du store sur 55 % entraîne un mouvement du store, car le changement n'est pas compris dans le mouvement des lamelles (0 à 100 %).

Pour chaque processus de positionnement, la position prescrite du store se réfère à une position des lamelles de 100 %. Pour cette raison, une position de store inférieure est envoyée en retour pour la position de consigne en cas de repositionnement de la lamelle (0 à 100 %).

Exception : Une position de consigne du store de 0 % (position finale supérieure) est affectée à la position des lamelles 0 %. Le repositionnement de la lamelle entraîne alors également un changement de la hauteur du store (court mouvement vers le bas). Dans ce cas uniquement, une position de store supérieure à la position de consigne est envoyée en retour. Les lamelles de type 1 sont en règle générale droites, si le store se trouve en position finale supérieure. Pour cette raison, la position des lamelles calculée pour les lamelles de type 1 ne correspond à l'angle d'ouverture réel qu'une fois que la première lamelle est entièrement sortie (100 %).

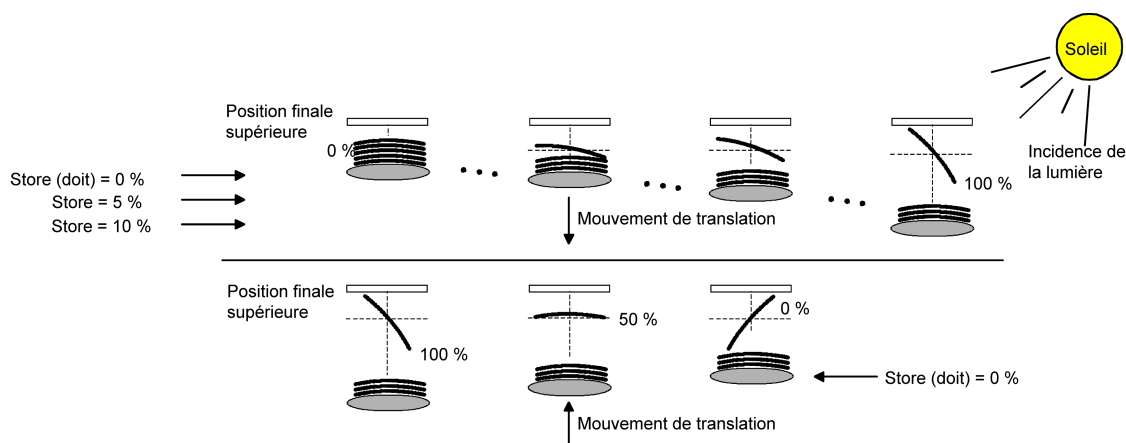


Image 11: Exemple de positionnement des lamelles pour une position de store en position finale supérieure (À titre d'exemple pour le type de lamelles 1.)

Exemple (voir figure 11)

La position de store est spécifiée sur 0 %. Grâce au mouvement prolongé, le store est bien en position finale supérieure. Un changement de l'angle des lamelles (0 % à 100 %) entraîne le calcul d'une nouvelle position de store, qui sera aussi suivie dans les objets de retour d'informations de positionnement. Dans ce cas, si l'actionneur doit régler une nouvelle position de store de 5 %, p. ex., l'actionneur n'effectue aucun mouvement, car la durée de mouvement calculée se situe au sein de la durée de mouvement des lamelles paramétrée et donc du mouvement des lamelles.

Exemple (voir figure 11)

Dans cet exemple, un changement de la position du store sur 15 % entraîne un mouvement du store, car le changement n'est pas compris dans le mouvement des lamelles (0 à 100 %).

- i** L'actionneur n'exécute les mouvements de positionnement des lamelles que lorsqu'une nouvelle position, différente de la position actuelle des lamelles, est spécifiée.
- i** L'actionneur enregistre temporairement les positions des lamelles. L'actionneur ne peut se placer sur de nouvelles positions de lamelles prescrites que lorsque la position actuelle est connue. Pour ce faire, chaque sortie doit se synchroniser après la mise en marche de la tension de bus ou après chaque opération de programmation par l'ETS (adresse physique, programme d'application, partiel). Cette synchronisation se produit à l'aide d'une course de référence des lamelles ou du store.
- i** Lors du positionnement de la hauteur du store, les lamelles sont également toujours positionnées par la suite. Dans ce cas, l'actionneur positionne en principe les lamelles sur 100 % après la remise en marche de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, si aucune spécification de position particulière n'a été effectuée.
- i** Plus le rapport entre la durée de mouvement des lamelles et la durée de mouvement du store est petit, plus le positionnement fonctionne précisément et moins le réglage de l'angle des lamelles influence la hauteur du store.

Spécification de position

On distingue les spécifications de positions suivantes...

- positionnement direct par les objets de positionnement (mode direct),
- positionnement par l'activation de la fonction de protection solaire,
- Positionnement par un appel de scénario.

Positionnement par les objets de positionnement :

Chaque store, volet roulant, marquise ou volet d'aération, ou bien chaque lucarne peut être positionné(e) directement par le biais de l'objet « Position... » séparé de la sortie respective. Les lamelles possèdent également un objet de positionnement individuel. La dernière position reçue est toujours atteinte. L'actionneur n'indique aucune réaction si la valeur de position réglée ou à atteindre est reçue plusieurs fois de suite. Ce type de pilotage est, de même qu'une commande par les objets courte durée, longue durée ou par un appel de scénario, désigné par « mode direct ». Pour cette raison, le positionnement par les objets a la même priorité.

Un mouvement de position provoqué par les objets de communication peut être interrompu à tout moment par une commande longue durée, courte durée ou par un appel de scénario. Une neutralisation du mode direct est possible grâce à des fonctions de niveau supérieur, p. ex. commande manuelle, sécurité ou aussi protection solaire (paramétrable).

Les télégrammes de position doivent correspondre au format de données 1 octet selon le type de point de données KNX 5.001 (Scaling). L'actionneur convertit la valeur reçue (0...255) de façon linéaire en une position (0...100 %).

valeur reçue (0...255)	position déduite (0...100 %)
0	0 % (position finale supérieure / lamelle ou volet d'aération ouvert(e))
↓	↓ (toutes les valeurs intermédiaires arrondies à 1 % près)
255	100 % (position finale inférieure / lamelle ou volet d'aération fermé(e))

Format de données des objets de positionnement avec conversion en valeurs de position en pourcentage

Il est possible que de nouveaux télégrammes de position soient reçus alors qu'un mouvement de positionnement est en cours. Dans ce cas, l'actionneur exécute un changement immédiat du sens de mouvement, lorsque la nouvelle position doit être atteinte dans l'autre sens. Si une position de lamelles est reçue pendant le positionnement d'un store, le store est positionné jusqu'au bout, puis la lamelle. Si une position de store est reçue pendant le positionnement des lamelles, l'actionneur interrompt le positionnement des lamelles et suit la nouvelle position de store. Ce n'est qu'ensuite que l'actionneur effectue la dernière position de lamelles reçue.

En cas de positionnement d'un store, la position des lamelles est en principe suivie. Après l'activation de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, la position de lamelles peut être inconnue, s'il n'y a eu aucune instruction longue durée vers le haut ou vers le bas pendant au moins la durée de mouvement des lamelles paramétrée ou aucun positionnement des lamelles (pas de course de référence des lamelles). Dans ce cas, la lamelle est déplacée dans la position entièrement fermée (100 %) lors du positionnement du store. La position des lamelles est ensuite considérée comme égalisée.

- i** En option, la fonction de protection solaire offre la possibilité de recevoir la hauteur de pare-soleil à régler en présence de soleil, la position des volets d'aération / lucarnes ou lamelles par le biais d'objets de communication séparés et de les définir par défaut de manière variable de cette manière. Cette spécification de position variable de la fonction de protection solaire fonctionne de manière identique à la spécification des positions via les objets de communication en mode direct. Seule la priorité des télégrammes entrants d'un mode direct en cas de fonction de protection solaire activée peut être paramétrée en plus dans l'ETS.

Positionnement via la fonction de protection solaire, ou via un appel de scénario : Pour les fonctions citées de l'actionneur, les positions à atteindre sont paramétrées directement dans l'ETS en fonction du mode de service réglé. Il est possible de spécifier des valeurs de position entre 0 % et 100 % par pas de 1 %.

Dans ces cas, la hauteur d'un store est tout d'abord positionnée. La position des lamelles paramétrée n'est atteinte qu'ensuite.

i À prendre en compte lors de chaque positionnement : Si les entraînements raccordés sont positionnés fréquemment (par exemple plusieurs fois par jour), des imprécisions de positionnement peuvent se produire après un certain temps. Ces écarts de position par rapport à la position de consigne sont la plupart du temps dues à des influences physiques extérieures. Afin de toujours obtenir un positionnement précis pendant le fonctionnement, il est recommandé d'effectuer une course de référence au moins une fois par jour. Ceci peut par exemple être réalisé par une instruction centrale d'ouverture sur l'objet longue durée.

Course de référence

Après une opération de programmation ETS (adresse physique, programme d'application, partiel) ou après une coupure de la tension de bus, toutes les données de position actuelles sont inconnues. Avant le déplacement par l'actionneur sur de nouvelles positions après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation, il faut effectuer un alignement de position. Un alignement de position est possible en effectuant la course de référence.

Une course de référence est une durée de mouvement en position finale supérieure prolongée de 20 % et de la prolongation de la durée de mouvement paramétrée. Une course de référence ne peut pas être réenclenchée.

Les courses de référence peuvent être exécutées à l'aide des instructions suivantes...

- un mode longue durée en position finale supérieure activé par l'objet de communication correspondant et ininterrompu (dont fait également partie un mouvement de sécurité terminé),
- un positionnement à 0 %,
- une commande manuelle par un mouvement en position finale supérieure.

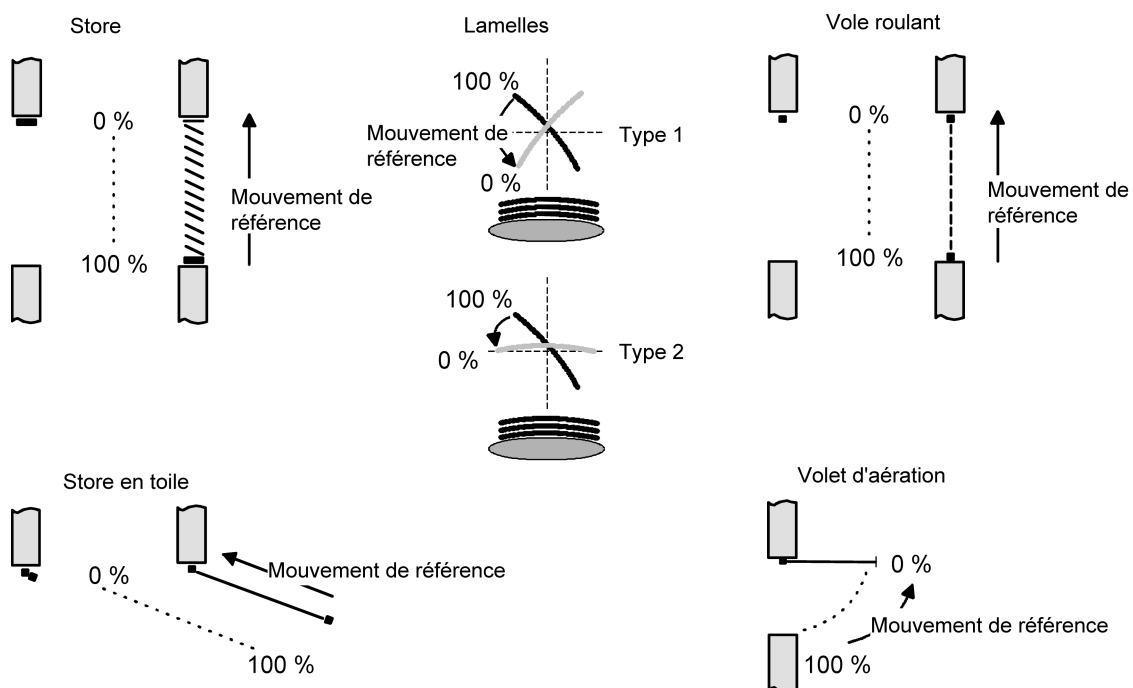


Image 12: Course de référence

En cas de positionnement des lamelles d'un store par les objets de communication correspondants après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation, une course de référence des lamelles est nécessaire, si le store n'a pas encore été déplacé vers le haut ou vers le bas pendant au moins la durée de mouvement des lamelles paramétrée. Lors d'une course de référence des lamelles, l'actionneur déplace en principe d'abord les lamelles pour la durée de mouvement des lamelles paramétrée dans la position entièrement ouverte (0 %) et les positionne ensuite dans la position souhaitée. Par ailleurs, la position des lamelles est considérée comme équilibrée dès que le store s'est déplacé en raison d'une instruction longue durée vers le haut ou vers le bas pendant au moins la durée de mouvement des lamelles paramétrée.

- i** Une course de référence du store terminée équilibre aussi la position des lamelles.
- i** Si une course de référence est par exemple interrompue par un mode courte durée, la position est, comme auparavant, inconnue.
- i** Un mode longue durée en position finale inférieure activé par l'objet de communication correspondant aligne également la position de référence.
- i** En outre, il est possible de forcer une course de référence avec la fonction de protection solaire avant chaque mouvement de protection solaire, même si les positions sont connues. Il est ainsi possible de garantir que la position de protection solaire paramétrée sera toujours atteinte avec précision lors de la protection solaire, mais aussi après plusieurs mouvements de position.
- i** Si les entraînements raccordés sont positionnés fréquemment (par exemple plusieurs fois par jour), des imprécisions de positionnement peuvent se produire après un certain temps. Ces écarts de position par rapport à la position de consigne sont la plupart du temps dues à des influences physiques extérieures. Afin de toujours obtenir un positionnement précis pendant le fonctionnement, il est recommandé d'effectuer une course de référence au moins une fois par jour. Ceci peut par exemple être réalisé par une instruction centrale d'ouverture sur l'objet longue durée.

11.6.2 Retour d'informations

Retours d'informations de position

L'actionneur peut, en plus de la spécification de positions par le biais des objets de positionnement, suivre les valeurs de position actuelles par le biais d'objets de retour d'informations séparés et également les envoyer sur le KNX. De cette manière, il est possible de distinguer la position de consigne spécifiée de la position réelle pour les entraînements pilotés.

Les retours d'informations de position suivants sont, en fonction du mode de service paramétré, réglables pour chaque sortie...

- Retour d'informations (1 octet) de la position de store, de volet roulant, de marquise ou de volet d'aération / lucarne,

- Retour d'informations (1 octet) de la position des lamelles (uniquement pour les stores).

Les retours d'informations de position individuels peuvent être activés indépendamment les uns des autres dans l'ETS et disposent d'objets de communication propres. L'actionneur calcule la position actuelle pour chaque mouvement d'entraînement et la suit dans les objets de retour d'informations de position. De même, si une sortie a été commandée par le biais de télégrammes courte durée ou longue durée, ou par le biais de la commande manuelle, les positions sont suivies et les objets de retour d'informations actualisés, dans la mesure où la tension de bus est activée.

Les objets de retour d'informations sont actualisés lorsque les événements suivants se produisent...

- à la fin d'un mouvement d'entraînement, y compris un positionnement des lamelles pour les stores, si l'entraînement s'arrête et que la nouvelle position est réglée,
- en cas de déplacement en position finale, même si la position finale est déjà atteinte par voie de calcul, c'est-à-dire avant l'écoulement de la prolongation de 20 % et de la prolongation de la durée de mouvement,
- cycliquement également durant un mouvement d'entraînement, dans la mesure où l'envoi cyclique est actif.

Les objets de retour d'informations ne sont pas actualisés si la position renvoyée en dernier après un mouvement n'a pas changé (p. ex. en cas de repositionnement du store, la position des lamelles identique n'est pas renvoyée). L'actionneur ne peut calculer aucune position pour le retour d'informations si les données de position actuelles sont encore inconnues après la remise en marche de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. Dans ces cas-là, une course de référence doit être effectuée en premier lieu afin qu'un alignement de position puisse être effectué. En cas de positions inconnues, l'actionneur effectue automatiquement des courses de référence lorsque de nouvelles positions lui sont spécifiées et qu'il doit les régler. Tant qu'une position est inconnue, la valeur des objets de retour d'informations reste sur « 0 ».

Régler le retour d'informations de la position de store, de volet roulant, de marquise ou de volet d'aération / lucarne

Les retours d'informations peuvent être autorisés et configurés indépendamment pour chaque sortie. En cas de retours d'informations autorisés, l'ETS adapte les textes de paramètres en fonction du mode de service réglé

(« Retour d'infos position de store », « Retour d'infos position volet roulant / marquise » ou « Retour d'infos position volet d'aération / lucarne »). Le retour d'informations de position est envoyé sur le bus à chaque modification de la valeur de position.

Après le retour de la tension du bus, la position actuelle peut être envoyée sur le KNX si la valeur de la position diffère de la dernière valeur transmise. Dans ce cas, le retour d'informations peut être envoyé avec une temporisation lorsque les données de position sont connues dans le but de réduire la charge du bus, la durée de temporisation étant globalement réglée pour toutes les sorties ensemble.

Les fonctions de retour d'informations d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres pour les retours d'informations sont alors visibles.

- Activer la case à cocher « Objet position store », « Objet d'état position volet roulant / store » ou « Objet d'état position volet d'aération / lucarne ».

L'objet retour d'informations est autorisé. La position est envoyée dès qu'un changement se produit. En cas de position inconnue, aucune valeur n'est envoyée activement.

Le retour d'informations doit être activé.

- Si une temporisation est nécessaire après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, activer le paramètre « Temporisation après retour de la tension de bus ».

Le retour d'informations de position est envoyé avec une temporisation après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, dans la mesure où la position est connue (course de référence effectuée). Après écoulement de la temporisation, la dernière valeur de position réglée de manière statique est transmise sur le KNX. Lorsqu'un délai de temporisation est en cours, aucun retour d'informations n'est envoyé, et pas non plus si une valeur de position est modifiée durant la temporisation.

Le retour d'informations doit être activé.

- Si un envoi cyclique est nécessaire en cas de mouvement actif, activer le paramètre du même nom et configurer la durée de cycle nécessaire.

Le retour d'informations de position est envoyé de façon cyclique durant un mouvement en cours. Le paramètre « Durée pour l'envoi cyclique » définit alors la durée de cycle.

- i** L'envoi cyclique ne se produit que si les données de position sont connues (course de référence terminée).
- i** Si les données de position sont inconnues après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, les objets de retour d'informations sont initialisés avec « 0 ». Les valeurs d'objet ne sont pas envoyées ensuite sur le KNX.
- i** En mode store, les changements de position du store, qui se trouvent au sein du réglage des lamelles (0 à 100 %), n'entraînent aucun mouvement et donc aucun changement des données de position renvoyées.

Régler le retour d'informations de position des lamelles (uniquement pour les stores)

Les retours d'informations pour les positions des lamelles peuvent être autorisés et configurés indépendamment pour chaque sortie. Après le retour de la tension de bus, la position actuelle des lamelles peut être envoyée sur le bus si la valeur de la position diffère de celle transmise en dernier. Dans ce cas, le

retour d'informations peut être envoyé avec une temporisation lorsque les données de position sont connues dans le but de réduire la charge du bus, la durée de temporisation étant globalement réglée pour toutes les sorties ensemble.

Les fonctions de retour d'informations d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres pour les retours d'informations de lamelles sont alors visibles.

- Activer la case à cocher « Objet d'état position des lamelles ».
L'objet retour d'informations est autorisé. La position est envoyée dès qu'un changement se produit. En cas de position inconnue, aucune valeur n'est envoyée activement.

Le retour d'informations doit être activé.

- Si une temporisation est nécessaire après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, activer le paramètre « Temporisation après retour de la tension de bus ».

Le retour d'informations de position est envoyé avec une temporisation après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, dans la mesure où la position est connue (course de référence effectuée). Après écoulement de la temporisation, la dernière valeur de position réglée de manière statique est transmise sur le KNX. Lorsqu'un délai de temporisation est en cours, l'objet de retour d'informations concerné est, certes, actualisé, mais aucun retour d'informations n'est envoyé activement, même si une valeur de position est modifiée durant la temporisation.

Le retour d'informations doit être activé.

- Si un envoi cyclique est nécessaire en cas de mouvement actif, activer le paramètre du même nom et configurer la durée de cycle nécessaire.

Le retour d'informations de position est envoyé de façon cyclique durant un mouvement en cours. Le paramètre « Durée pour l'envoi cyclique » définit alors la durée de cycle.

i L'envoi cyclique ne se produit que si les données de position sont connues (course de référence terminée). Durant un mouvement de pare-soleil également (p. ex. positionnement de store), l'objet de retour d'informations envoie cycliquement la position des lamelles.

i Si les données de position sont inconnues après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, les objets de retour d'informations sont initialisés avec « 0 ». Les valeurs d'objet ne sont pas envoyées ensuite sur le KNX.

i En mode store, les changements de position du store, qui se trouvent au sein du réglage des lamelles (0 à 100 %), n'entraînent aucun mouvement et donc aucun changement des données de position renvoyées.

Retours d'informations d'état individuels et combinés

En plus de renvoyer des valeurs de position, l'actionneur peut également renvoyer des informations d'état étendues et les envoyer activement sur le KNX.

Les retours d'informations d'état suivants sont réglables séparément pour chaque sortie...

- Retour d'informations d'une position non valide,
- Retour d'informations d'un mouvement d'entraînement,
- Retour d'information des positions finales,
- Retour d'informations de l'état des fonctions combinées.

Retour d'informations d'une position non valide :

Après la mise en marche de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, toutes les données de position d'une sortie sont inconnues. Dans ce cas, l'actionneur peut actualiser l'objet de retour d'informations « Position non valide » (valeur d'objet « MARCHE »), qui signale ensuite que les valeurs d'objet des objets de retour d'informations de position 1 octet sont invalides. Le retour d'informations d'une position non valide n'est ensuite retiré (valeur d'objet « ARRÊT ») que si les données de position du store, du volet roulant, de la marquise, du volet d'aération ou de la lucarne par course ont été alignées par course de référence. Un alignement de la position des lamelles d'un store uniquement n'entraîne pas la réinitialisation d'un message d'état « Position non valide ». En option, la valeur d'objet du retour d'informations d'état peut être envoyée activement sur le KNX en cas de modification.

Retour d'informations d'un mouvement d'entraînement :

L'actionneur peut, par le biais d'un objet de communication 1 bit séparé pour chaque sortie, informer si l'entraînement raccordé est en mouvement, c'est-à-dire si la sortie est alimentée dans n'importe quel sens. L'objet de retour d'informations possède la valeur d'objet « MARCHE » si la sortie est alimentée. De manière analogue, un « ARRÊT » est inscrit dans l'objet lorsque la sortie concernée reste dans n'importe quelle position d'arrêt. Le moyen de pilotage de la sortie est alors sans importance (commande courte ou longue durée, positionnement, commande manuelle, etc.). En option, la valeur d'objet du retour d'informations d'état peut être envoyée activement sur le KNX en cas de modification.

L'état du retour d'informations dérive exclusivement de l'état de relais de l'actionneur. Ainsi, si un entraînement est bloqué ou se trouve déjà dans une position finale, la valeur renvoyée ne correspond pas à l'état réel du mouvement d'entraînement.

Retour d'information des positions finales :

En fonction de l'entraînement / type de pare-soleil raccordé, l'actionneur peut signaler via un ou deux objets de communication 1 bit que l'entraînement a atteint une position finale. Pour les stores, les volets roulants et les marquises, la position finale supérieure et la position finale inférieure sont signalées séparément. Dans le cas d'un volet d'aération ou d'une lucarne, seule la position finale inférieure est signalée lorsque le volet d'aération ou la fenêtre sont fermés. Après la mise en marche de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, toutes les données de position d'une sortie sont inconnues. Dans ce cas, l'état « Position finale non atteinte » (valeur d'objet « ARRÊT ») est envoyé. Le message d'information « Position

finale non atteinte » n'est retiré (valeur d'objet « MARCHE »), que si les données de position du store, du volet roulant, de la marquise, du volet d'aération ou de la lucarne ont été alignées par course de référence et que la position finale a été atteinte par une course de longueur correspondante.

État de la fonction :

En particulier pour une connexion simple à des visualisations ou pour des diagnostics, l'actionneur peut aussi transmettre différentes informations d'état dans des points de données combinés. Cela peut réduire considérablement la charge de télégrammes. Deux types de points de données sont disponibles. Les deux objets de communication émettent respectivement lors d'un changement d'état.

Régler le retour d'informations d'une position non valide

Le retour d'informations d'une position non valide peut être autorisé et configuré indépendamment pour chaque sortie. En cas de confirmations autorisées, l'ETS adapte les textes de paramètres en fonction du mode de service réglé

(« Objet d'état position de store non valide », « Objet d'état position de volet roulant / marquise non valide » ou « Objet d'état position de volet d'aération / lucarne non valide »).

Le retour d'informations est envoyé sur le KNX à chaque modification de la valeur de l'objet.

Le télégramme de retour d'informations peut être envoyé avec une temporisation après le retour de la tension du bus afin de réduire la charge du bus, la temporisation étant réglée globalement pour toutes les sorties ensemble.

Les fonctions de retour d'informations d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres pour les retours d'informations sont alors visibles.

- Activer la case à cocher « Objet d'état position de store non valide », « Objet d'état position de volet roulant / marquise non valide » ou « Objet d'état position de volet d'aération / lucarne non valide ».

L'objet retour d'informations est autorisé. Un télégramme est envoyé dès qu'une modification se produit (p. ex. après une opération de programmation ETS, après la mise en marche de la tension de bus ou après une course de référence).

Le retour d'informations doit être activé.

- Si une temporisation est nécessaire après un retour de la tension de bus, activer le paramètre « Temporisation après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Retours d'informations ».

Le retour d'informations d'une position non valide est envoyé de manière temporisée après le retour de la tension de bus. Après écoulement de la temporisation, le dernier état de la valeur d'objet réglé est transmis au KNX. Lorsqu'un délai de temporisation est en cours, aucun retour d'informations n'est envoyé, même si une valeur de position est connue, par exemple grâce à une course de référence.

- i** L'envoi automatique après un retour de la tension de bus ne se produit ensuite que si une modification de l'état d'objet a eu lieu en interne (par exemple grâce à la course de référence durant une commande manuelle).

Régler le retour d'informations d'un mouvement d'entraînement

Le retour d'informations d'un mouvement d'entraînement peut être autorisé et configuré indépendamment pour chaque sortie. Le de retour d'informations est envoyé sur le KNX à chaque modification de la valeur de l'objet.

Le télégramme de retour d'informations peut être envoyé avec une temporisation après le retour de la tension de bus afin de réduire la charge du bus, la temporisation étant réglée globalement pour toutes les sorties de stores ensemble.

Les fonctions de retour d'informations d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres pour les retours d'informations sont alors visibles.

- Activer la case à cocher « Objet d'état mouvement d'entraînement ».
L'objet retour d'informations est autorisé. Un télégramme est envoyé dès que l'entraînement raccordé se met en mouvement ou s'arrête.

Le retour d'informations doit être activé.

- Si une temporisation est nécessaire après un retour de la tension de bus, activer le paramètre « Temporisation après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Retours d'informations ».

Le retour d'informations d'un mouvement d'entraînement est ensuite envoyé de manière temporisée après un retour de la tension de bus, par exemple si l'entraînement se met en mouvement après le retour de la tension de bus grâce au comportement réglé. Après écoulement de la temporisation, le dernier état de la valeur d'objet réglé est transmis au KNX. Lorsqu'un délai de temporisation est en cours, aucun retour d'informations n'est envoyé, même si l'entraînement s'arrête ou se met en mouvement.

- i** L'envoi automatiquement après un retour de la tension de bus ne se produit ensuite que si l'entraînement se met en mouvement lors du retour de la tension de bus ou si une modification du mouvement d'entraînement a eu lieu en raison de la panne du bus.

Régler le retour d'information des positions finales

Le retour d'informations des positions finales peut être autorisé et configuré indépendamment pour chaque sortie. En cas de retours d'informations autorisés, l'ETS adapte, en fonction du mode de service réglé, les textes des paramètres (« Positions finales » ou « État volet d'aération / lucarne »).

Le retour d'informations est envoyé sur le KNX à chaque modification de la valeur de l'objet. Après le retour de la tension de bus, le retour d'informations peut être envoyé avec une temporisation pour réduire la charge du bus, la temporisation étant réglée globalement pour toutes les sorties ensemble.

Les fonctions de retour d'informations d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres pour les retours d'informations sont alors visibles.

- Activer la case à cocher « Positions finales » ou « État volet d'aération / lucarne ».

L'objet retour d'informations est autorisé. Un télégramme est envoyé dès qu'une modification se produit (p. ex. après une opération de programmation ETS, après la mise en marche de la tension de bus ou après une course de référence).

- Si une temporisation est nécessaire après un retour de la tension de bus, activer le paramètre « Temporisation après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Retours d'informations ».

Le retour d'informations des positions finales est envoyé de manière temporisée après le retour de la tension de bus. Après écoulement de la temporisation, le dernier état de la valeur d'objet réglé est transmis au KNX. Aucun retour d'informations n'est envoyé lorsqu'un délai de temporisation est en cours.

- Si un message régulier des positions finales est nécessaire, activer la case à cocher « Envoi cyclique ».

Le message des positions finales est envoyé de manière cyclique pendant un mouvement en cours. Le paramètre « Durée pour l'envoi cyclique » définit alors la durée de cycle.

Régler le retour d'informations de l'état des fonctions combinées

Le retour d'informations de l'état des fonctions combinées peut être autorisé et configuré indépendamment pour chaque sortie.

Les fonctions de retour d'informations d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres pour les retours d'informations sont alors visibles.

- Activer la case à cocher « État de la fonction (KNX standard) ».

Le retour d'informations standardisé est activé. Outre les positions actuelles du pare-soleil et des lamelles, il contient différentes informations d'état codées par bit. Un télégramme est envoyé dès qu'un changement se produit.

Les fonctions de retour d'informations d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres pour les retours d'informations sont alors visibles.

- Activer la case à cocher « État de la fonction (avancé) ».

L'objet retour d'informations est autorisé. Il contient différentes informations d'état codées par bit et une énumération des différents états avec des priorités plus élevées. Un télégramme est envoyé dès qu'un changement se produit.

11.6.3 Paramètres Calcul de position, Position par défaut et Retours d'informations

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations

État	Case à cocher (actif / inactif)
Les fonctions de retour d'informations de la sortie de store peuvent être autorisées à cet endroit.	

Sorties de relais... -> SdS... - Général -> État

Objet d'état position de store	Case à cocher (actif / inactif)
La position actuelle du store de la sortie peut être renvoyée séparément sur le KNX. actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque réglage. inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé. Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store ».	

Objet d'état Position du volet roulant et de la marquise	Case à cocher (actif / inactif)
La position actuelle du volet roulant ou de la marquise de la sortie peut être renvoyée séparément sur le KNX. actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque réglage. inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé. Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet roulant / marquise ».	

Objet d'état position volet d'aération / lucarne	Case à cocher (actif / inactif)
La position actuelle du volet d'aération / de la lucarne de la sortie peut être renvoyée séparément sur le KNX. actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque réglage. inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé. Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / lucarne ».	

Temporisation après retour de la tension de bus	Case à cocher (oui/non)
<p>Le retour d'informations peut être envoyé sur le KNX avec une temporisation en cas de retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. La temporisation est paramétrée sous « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement avec un objet de retour d'informations activement émetteur.</p>	
Envoi cyclique en cas de mouvement actif	Case à cocher (oui/non)
<p>Si un envoi cyclique de la position de pare-soleil est nécessaire en cas de mouvement actif, ce paramètre peut être activé. Le retour d'informations de position est ensuite envoyé de façon cyclique durant un mouvement en cours. L'envoi cyclique ne se produit que si les données de position sont connues (course de référence terminée).</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement avec un objet de retour d'informations activement émetteur.</p>	
Durée pour l'envoi cyclique Secondes	2...5...59
<p>Ce paramètre prescrit la durée de cycle pour l'envoi cyclique de la position de pare-soleil et il est uniquement disponible si l'envoi cyclique est activé.</p>	
Objet d'état Position de lamelles	Case à cocher (actif / inactif)
<p>La position actuelle des lamelles de la sortie peut être renvoyée séparément sur le KNX.</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque réglage.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store ».</p>	
Temporisation après retour de la tension de bus	Case à cocher (actif / inactif)
<p>Le retour d'informations peut être envoyé sur le KNX avec une temporisation en cas de retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. La temporisation est paramétrée sous « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement avec un objet de retour d'informations activement émetteur.</p>	

Envoi cyclique en cas de mouvement actif	Case à cocher (actif / inactif)
<p>Si un envoi cyclique de la position des lamelles est nécessaire en cas de mouvement actif, ce paramètre peut être activé. Le retour d'informations de position est ensuite envoyé de façon cyclique durant un mouvement en cours. Durant un mouvement de pare-soleil également (p. ex. positionnement de store), l'objet de retour d'informations envoie cycliquement la position des lamelles. L'envoi cyclique ne se produit que si les données de position sont connues (course de référence terminée). Ce paramètre est visible uniquement avec un objet de retour d'informations activement émetteur.</p>	
Durée pour l'envoi cyclique Secondes	1...59
<p>Ce paramètre prescrit la durée de cycle pour l'envoi cyclique de la position des lamelles et il est uniquement disponible si l'envoi cyclique est activé.</p>	
Objet d'état Position de store non valide	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler sur le KNX que la position actuelle du store est inconnue (p. ex. après une initialisation, si aucune course de référence n'a encore été effectuée).</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque modification de sa valeur.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store ».</p>	
Objet d'état Position de volet roulant ou de marquise non valide	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler sur le KNX que la position actuelle des volets roulants ou des marquises est inconnue (p. ex. après une initialisation, si aucune course de référence n'a encore été effectuée).</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque modification de sa valeur.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet roulant / marquise ».</p>	

Objet d'état Position de volet d'aération / lucarne non valide	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler sur le KNX que la position actuelle de volet d'aération / lucarne est inconnue (p. ex. après une initialisation, si aucune course de référence n'a encore été effectuée).</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque modification de sa valeur.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / lucarne ».</p>	
Temporisation après retour de la tension de bus	Case à cocher (actif / inactif)
<p>Le retour d'informations peut être envoyé sur le KNX avec une temporisation en cas de retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. La temporisation est paramétrée sous « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement avec un objet de retour d'informations activement émetteur.</p>	
Objet d'état Mouvement d'entraînement	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler sur le KNX que l'entraînement raccordé est en mouvement, c'est-à-dire qu'un sens de déplacement est alimenté.</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque modification de sa valeur.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p>	
Temporisation après retour de la tension de bus	Case à cocher (actif / inactif)
<p>Le retour d'informations peut être envoyé sur le KNX avec une temporisation en cas de retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. La temporisation est paramétrée sous « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement avec un objet de retour d'informations activement émetteur.</p>	
Objets d'état Positions finales	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler sur le KNX que l'actionneur raccordé se trouve dans l'une des positions finales en fonction du type de pare-soleil.</p> <p>actif : le retour d'informations et les objets sont activés. Les objets envoient l'état actuel après chaque modification de leur valeur.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p> <p>Le paramètre est disponible pour les types de pare-soleil store et volet roulant / marquise.</p>	

Temporisation après retour de la tension de bus	Case à cocher (actif / inactif)
Le retour d'informations peut être envoyé sur le KNX avec une temporisation en cas de retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. La temporisation est paramétrée sous « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ».	
Envoi cyclique	Case à cocher (actif / inactif)
Si un envoi cyclique de la position finale est nécessaire, ce paramètre peut être activé. Le retour d'informations de position est alors envoyée de manière cyclique.	
Durée pour l'envoi cyclique	0 ... 59 h 0 ... 2 ... 59 min 0 ... 59 s
Ce paramètre prescrit la durée de cycle pour l'envoi cyclique de la position des lamelles et il est uniquement disponible si l'envoi cyclique est activé.	
Objet d'état Volet d'aération / lucarne	Case à cocher (actif / inactif)
L'actionneur peut signaler sur le KNX que l'entraînement raccordé se trouve en position finale fermée. actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet envoie l'état actuel après chaque modification de sa valeur. inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé. Le paramètre est présent pour le type de pare-soleil volet d'aération / lucarne.	
Temporisation après retour de la tension de bus	Case à cocher (actif / inactif)
Le retour d'informations peut être envoyé sur le KNX avec une temporisation en cas de retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. La temporisation est paramétrée sous « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ».	
Envoi cyclique	Case à cocher (actif / inactif)
Si un envoi cyclique de la position des lamelles est nécessaire en cas de mouvement actif, ce paramètre peut être activé. Le retour d'informations de position est ensuite envoyé de façon cyclique durant un mouvement en cours. Durant un mouvement de pare-soleil également (p. ex. positionnement de store), l'objet de retour d'informations envoie cycliquement la position des lamelles. L'envoi cyclique ne se produit que si les données de position sont connues (course de référence terminée).	
Durée pour l'envoi cyclique	0 ... 59 h 0 ... 2 ... 59 min 0 ... 59 s
Ce paramètre prescrit la durée de cycle pour l'envoi cyclique de la position des lamelles et il est uniquement disponible si l'envoi cyclique est activé.	

État de la fonction (standard KNX)	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler un état de fonction combiné sur le KNX via un objet de communication 4 octets avec le type de point de données 241.800 (DPT_Status-SAB). Celui-ci comprend la position du pare-soleil et des informations d'état codées par bit.</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet est activement émetteur. Un télégramme est envoyé à chaque modification d'un état individuel.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p>	

État de la fonction (avancé)	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler un état de fonction combiné sur le KNX via un objet de communication 3 octets avec un type de point de données non standardisé. Celui-ci comprend des informations d'état codées par bit et une énumération des états possibles qui peuvent bloquer le mode direct grâce à une priorité plus élevée.</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. L'objet est activement émetteur. Un télégramme est envoyé à chaque modification d'un état individuel.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p>	

11.6.4 Liste d'objets Calcul de position, Consigne de position et Retours d'informations

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
22, 69 - Position	Store... - Entrée	1 octets	5 001	K, -, E, -, A

Objet 1 octet pour la prescription d'une valeur de position (0...255) en cas de commande directe pour la hauteur pare-soleil du store ou du volet roulant ou bien pour la position du volet d'aération / de la lucarne.

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
23, 70 ...	Lamelles - Position	Store... - Entrée	1 octets	5 001	K, -, E, -, A

Objet 1 octet pour la prescription d'une valeur de position des lamelles (0...255) en cas de commande directe.

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
38, 85 - Position - État	Store... - Sortie	1 octets	5 001	K, L, -, T, A

Objet 1 octet pour le retour d'informations de position de la hauteur pare-soleil du store ou du volet roulant ou bien pour la position du volet d'aération / de la lucarne (0...255).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
39, 86 ...	Lamelles - Position - État	Store... - Sortie	1 octets	5 001	K, L, -, T, A

Objet 1 octet pour le retour d'informations de la position des lamelles (0...255) en cas de pilotage d'un store.

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
40, 87 ...	position non valide - État	Store... - Sortie	1 bit	1 002	K, L, -, T, A

Objet 1 bit pour le retour d'informations d'une position non valide de la hauteur pare-soleil du store ou du volet roulant ou bien de la position du volet d'aération (« 0 » = position valide / « 1 » = position non valide).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
41, 88 ...	Mouvement d'entraînement - État	Store... - Sortie	1 bit	1 002	K, L, -, T, A

Objet 1 bit pour le retour d'informations d'un mouvement d'entraînement actif (Sortie sous tension - OUVRIR ou FERMER). (« 0 » = aucun mouvement d'entraînement / « 1 » = mouvement d'entraînement).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
50, 97...	État de la fonction (standard KNX)	Store... - Sortie	4 octets	241 800	K, L, -, T, A
<p>Les états suivants sont signalés sur le KNX via cet objet de sortie 4 octets :</p> <p>Octet 3 (bit 31 ... bit 24) : hauteur du pare-soleil en pourcentage Octet 2 (bit 23 ... bit 16) : position des lamelles en pourcentage Bit 15 : position des lamelles (octet 2) valide Bit 14 : hauteur du pare-soleil (octet 3) valide bit 13 : réservé (toujours « 0 ») bit 12 : réservé (toujours « 0 ») bit 11 : réservé (toujours « 0 ») Bit 10 : erreur (toujours « 0 », l'objet « Heartbeat » sert à évaluer l'état de l'appareil) Bit 9 : la sortie a été neutralisée par la commande manuelle. Le bit reste actif tant que l'état réglé par la commande manuelle est présent. Bit 8 : la fonction de blocage est active Bit 7 : la position forcée est active Bit 6 : présence d'au moins une fonction de sécurité (vent, précipitations, gel) Bit 5 : positionnement du pare-soleil limité (toujours « 0 ») Bit 4 : positionnement des lamelles limité (toujours « 0 ») Bit 3 : la position de destination est atteinte (l'entraînement est arrêté) Bit 2 : position inférieure définie atteinte (toujours « 0 ») Bit 1 : la position finale inférieure est atteinte Bit 0 : la position finale supérieure est atteinte</p> <p>Un filtrage des messages affichés en fonction de l'application peut être effectué par des appareils KNX ou des solutions de visualisation correspondants.</p>					

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
51, 98...	État de la fonction (avancé)	Store... - Sortie	3 octets		K, L, -, T, A
<p>Les états suivants sont signalés sur le KNX via cet objet de sortie 3 octets :</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit 23 ... bit 15 : réservé (toujours « 0 ») Bit 14 : mode Nuit actif Bit 13 : validité de la position des lamelles Bit 12 : validité de la position du pare-soleil Bit 11 : mode Crépuscule actif Bit 10 : protection solaire active Bit 9 : fonction d'aération active Bit 8 : mouvement d'entraînement actif Bit 7 : la position finale inférieure est atteinte Bit 6 : la position finale supérieure est atteinte Bit 5 : ... bit 0 : énumération de différents états avec une priorité plus élevée (si plusieurs états sont actifs, celui avec la priorité la plus élevée est émis) <p>Les états suivants (valeurs numériques) sont définis pour les 6 bits les moins significatifs :</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 : pas de blocage actif 1 : commande manuelle permanente active 2 : position forcée active 3 : fonction de blocage active sans acquittement 4 : fonction de blocage active avec acquittement 5 : blocage du contact de porte actif sans acquittement 6 : blocage du contact de porte avec acquittement actif 7 : alarme de vent active (1, 2 ou 3) 8 : alarme de pluie active 9 : alarme de gel active 10 : apprentissage de la durée de mouvement actif 11 ... 63 : non utilisé <p>Un filtrage des messages affichés en fonction de l'application peut être effectué par des appareils KNX ou des solutions de visualisation correspondants.</p>					
Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
52, 99...	Position finale - Supérieure - État	Store... - Sortie	1 bit	1 002	K, L, -, T, A
53, 100...	Position finale - Inférieure - État	Store... - Sortie	1 bit	1 002	K, L, -, T, A
<p>Objets 1 bit pour le retour d'information des positions finales. (« 0 » = entraînement pas en position finale / « 1 » = entraînement en position finale)</p>					

11.7 Fonctions de sécurité

L'actionneur distingue jusqu'à cinq fonctions de sécurité différentes :

3 x alarme de vent, 1 x alarme de pluie, 1 x alarme de gel. Chaque fonction de sécurité dispose d'un objet de communication individuel, ce qui permet d'activer ou de désactiver les fonctions indépendamment les unes des autres. Les fonctions de sécurité sont créées et configurées en bloc pour toutes les sorties.

Les différentes sorties de l'actionneur peuvent être affectées séparément à certaines ou à toutes les fonctions de sécurité. Seules les sorties affectées réagissent à un changement d'état des objets de sécurité. Dans ce cadre, les réactions au début d'un message d'alarme (télégramme « MARCHE ») peuvent être paramétrées séparément pour chaque alarme et la réaction à la fin (télégramme « ARRÊT ») de tous les messages d'alarme peut être paramétrée de manière commune pour toutes les alarmes.

L'affectation d'une sortie aux alarmes de vent, à l'alarme de pluie et à l'alarme de gel est effectuée indépendamment. Si une sortie est associée à plusieurs alarmes, la priorité définie détermine quelle alarme s'impose et sera exécutée. Une alarme ayant une priorité plus élevée neutralise alors les alarmes ayant les priorités les plus faibles. Dès qu'une alarme de sécurité ayant une priorité plus élevée est arrêtée, l'alarme de sécurité ayant la priorité subordonnée est exécutée, dans la mesure où l'alarme de sécurité subordonnée est active.

L'ordre de priorité des alarmes de vent par rapport à l'alarme de gel ou à l'alarme de pluie peut être paramétré pour tous les canaux sur la page de paramètres « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ». Les trois alarmes de vent ont invariablement la même priorité les unes par rapport aux autres (OU logique). La dernière actualisation de télégramme des objets d'alarme de vent décide quelle alarme de vent sera exécutée. L'alarme de vent n'est ensuite désactivée totalement que si les trois objets sont inactifs (« ARRÊT »).

Une sortie dans l'alarme de sécurité active est bloquée, c'est-à-dire qu'un pilotage de la sortie concernée par le biais du KNX est empêché par une commande directe (télégramme courte durée / longue durée, scénarios, positionnement, centrale) ou par une fonction de protection solaire. Seules une fonction de blocage et une commande manuelle sur place au niveau de l'appareil ont une priorité plus élevée, de telle sorte que ces fonctions peuvent neutraliser un blocage de sécurité. À la fin d'une fonction de blocage ou d'une commande manuelle, la réaction de sécurité est à nouveau exécutée, si une alarme de sécurité affectée est encore active.

Affecter les alarmes de sécurité

Les attributions des différentes alarmes de sécurité peuvent être faites séparément pour chaque sortie. L'affectation des canaux est effectuée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Sécurité ».

Les fonctions de sécurité doivent être autorisées en bloc sur la page de paramètres « Généralités Sorties de store -> Sécurité » avant la configuration des affectations aux sorties.

La fonction de sécurité d'une sortie doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres orientés vers le canal pour la fonction de sécurité sont alors visibles.

- Si une affectation est nécessaire pour les alarmes de vent, activer les paramètres « Affectation à l'alarme de vent X » (X = 1...3).
La sortie est affectée aux alarmes de vent indiquées.
- Si une affectation est nécessaire pour l'alarme de pluie, activer le paramètre « Affectation à l'alarme de pluie ».
La sortie est affectée à l'alarme de pluie.
- Si une affectation est nécessaire pour l'alarme de gel, activer le paramètre « Affectation à l'alarme de gel ».
La sortie est affectée à l'alarme de gel.

Régler le comportement au début d'une alarme de sécurité

Le comportement d'une sortie au début d'une alarme de sécurité peut être paramétré séparément pour chaque alarme (alarmes de vent ensemble, alarmes de pluie et de gel séparément). Le réglage du comportement d'alarme est effectué sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Sécurité ». Au début d'une alarme de sécurité, l'actionneur verrouille les sorties concernées, c.-à-d. qu'un pilotage via le KNX est bloqué par une commande directe ou par une fonction de protection solaire.

En fonction du mode de service réglé, l'ETS adapte la désignation texte des réglages des paramètres (« monter » ↔ « ouvrir »/« descendre » ↔ « fermer »).

Les fonctions de sécurité doivent être autorisées globalement sur la page de paramètres « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ».

La fonction de sécurité d'une sortie doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres orientés vers le canal pour la fonction de sécurité sont alors visibles.

Le comportement en cas d'alarme de sécurité n'est réglable que si la sortie concernée est affectée à l'alarme correspondante. Les réglages des paramètres dépendants des alarmes ne diffèrent pas les uns des autres, ainsi, la sélection des paramètres est uniquement décrite ci-après à titre d'exemple pour l'alarme de vent.

- Régler le paramètre « En cas d'alarme de vent » sur « Aucune réaction ».
Au début de l'alarme, la sortie est verrouillée et le relais de la sortie n'a aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont encore effectués entièrement jusqu'au bout.
- Régler le paramètre « En cas d'alarme de vent... » sur « monter » ou « ouvrir ».
L'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut ou ouvre le volet d'aération / la lucarne au début de l'alarme et bloque ensuite la sortie.

- Régler le paramètre « En cas d'alarme de vent... » sur « descendre » ou « fermer ».
L'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas ou ferme le volet d'aération / la lucarne au début de l'alarme et bloque ensuite la sortie.
 - Régler le paramètre « En cas d'alarme de vent » sur « stop ».
Au début de l'alarme, l'actionneur pilote les relais de la sortie dans la position « stop » et verrouille la sortie. Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.
- i** La durée du mouvement de sécurité d'une sortie dans les positions finales est déterminée par le paramètre « Durée de mouvement » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Durées ». Un mouvement de sécurité comme le mode longue durée est alors déduit de la durée de mouvement. Mouvement vers le bas : durée de mouvement + 20 % ; mouvement vers le haut : durée de mouvement + 20 % + prolongation de la durée de mouvement paramétrée. Les mouvements de sécurité ne peuvent pas être ré-enclenchés.
- i** Pour les stores, un suivi des lamelles à la fin des mouvements de sécurité en fins de course n'est pas exécuté.

Régler le comportement à la fin de toutes les alarmes de sécurité

L'actionneur débloque une sortie uniquement une fois que toutes les alarmes de sécurité affectées à la sortie sont inactives. La sortie en question indique ensuite la « Fin de sécurité » paramétrée. Le réglage de ce comportement est effectué sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Sécurité » de façon commune pour toutes les alarmes.

En fonction du mode de service réglé, l'ETS adapte la désignation texte des réglages des paramètres (« monter » ↔ « ouvrir »/« descendre » ↔ « fermer »).

Les fonctions de sécurité doivent être autorisées globalement sur la page de paramètres « Généralités -> Sorties de stores (SdS) ».

La fonction de sécurité d'une sortie doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Les paramètres orientés vers le canal pour la fonction de sécurité sont alors visibles.

- Régler le paramètre « Fin de sécurité » sur « Aucune réaction ».
À la fin de toutes les alarmes de sécurité, la sortie est autorisée et le relais de la sortie n'a aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.
- Régler le paramètre « Fin de sécurité » sur « monter » ou « ouvrir ».
L'actionneur autorise la sortie à la fin de toutes les alarmes de sécurité et déplace le pare-soleil vers le haut ou ouvre le volet d'aération / la lucarne.
- Régler le paramètre « Fin de sécurité » sur « descendre » ou « fermer ».

L'actionneur active la sortie à la fin de toutes les alarmes de sécurité et déplace le pare-soleil vers le bas ou ferme le volet d'aération / la lucarne.

- Régler le paramètre « Fin de sécurité » sur « stop ».
À la fin de toutes les alarmes de sécurité, la sortie est autorisée et l'actionneur pilote les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.
- Régler le paramètre « Fin de sécurité » sur « Suivre la position ».
A la fin de toutes les alarmes de sécurité, le dernier état statique réglé avant la fonction de sécurité ou l'état mis à jour et enregistré en interne pendant la fonction de sécurité est réglé sur la sortie. Les objets de position, l'objet longue durée et la fonction de scénarios sont alors suivis.

i Avec le réglage « Suivre la position » : l'actionneur peut suivre des positions absolues (télégramme de position, valeur de scénarios) en cas d'autorisation de la sécurité uniquement lorsque les données de position sont connues et que les positions ont été spécifiées. Dans le cas contraire, aucune réaction n'est exécutée au moment de l'autorisation de la sécurité.

Il est possible de suivre des données de position lorsqu'une position a été réglée de façon définie avant la fonction de sécurité ou lorsqu'un nouveau télégramme de position a été reçu par les objets de positionnement pendant le blocage de la sécurité. Dans ce dernier cas, une course de référence est effectuée en cas d'autorisation de la sécurité, lorsque la position n'était pas connue avant ou pendant le verrouillage de la sécurité.

Les positions de lamelles connues sont également suivies de la manière décrite. Ceci se produit même si la hauteur de store n'est pas connue.

À l'inverse, les mouvements longue durée (mouvement sans spécification de position) sont toujours suivis.

i Le comportement réglé au niveau de « Fin de sécurité » n'est exécuté que si la sortie bascule en mode direct après la fin de toutes les alarmes de sécurité. Ceci est exécuté si la protection solaire est activée (indépendamment de la priorité réglée par rapport au mode direct).

Autoriser les fonctions de sécurité

Les fonctions de sécurité doivent tout d'abord être autorisées globalement avant de pouvoir être paramétrées et utilisées. Après l'autorisation globale, les alarmes de sécurité individuelles peuvent être autorisées ou bloquées indépendamment les unes des autres.

- Activer le paramètre « Fonctions de sécurité » sur la page de paramètres « Généralités -> Généralités Sorties de store ».
Les fonctions de sécurité sont activées de manière globale et les autres paramètres sont visibles.
- Activer les paramètres « Alarme de vent 1 », « Alarme de vent 2 », « Alarme de vent 3 », « Alarme de pluie » et « Alarme de gel » conformément à l'exigence de fonction.

Les alarmes de sécurité nécessaires sont autorisées. Les objets de sécurité sont visibles et peuvent être reliés à des adresses de groupes.

- i** Une actualisation des objets de sécurité (« MARCHE » après « MARCHE » ou « ARRÊT » après « ARRÊT ») n'entraîne aucune réaction.
- i** Après la coupure de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, les fonctions de sécurité sont toujours désactivées.

Régler les priorités de sécurité

Si plusieurs alarmes de sécurité sont attribuées à une sortie, il est important de régler la priorité des télégrammes de sécurité entrants. Une alarme ayant une priorité plus élevée neutralise alors les alarmes ayant les priorités les plus faibles. Dès qu'une alarme de sécurité ayant une priorité plus élevée est arrêtée, l'alarme de sécurité ayant la priorité subordonnée est exécutée, dans la mesure où l'alarme de sécurité subordonnée est active.

Les fonctions de sécurité doivent être autorisées à la page de paramètres « Sorties de relais ... -> SdS ... -> Sécurité ».

- Définir le paramètre « Priorité des alarmes de sécurité » sur la page de paramètres « Sorties relais ... -> SdS ... -> Sécurité » sur l'ordre de priorité requis.

Régler la surveillance cyclique

Si une surveillance cyclique de télégramme des objets de sécurité est nécessaire, les fonctions de surveillance individuelles doivent être activées séparément. Les autorisations des fonctions de surveillance et les réglages des durées de surveillance s'effectuent sur la page de paramètres « Sorties de relais ... -> SdS ... -> Sécurité ».

Les fonctions de sécurité doivent être autorisées pour la sortie de store.

- Si une surveillance des alarmes de vent doit être activée, le paramètre « Surveillance » qui se trouve directement sous les alarmes de vent doit être activé. La surveillance des objets d'alarme de vent est activée. Dès que la surveillance est activée, tous les objets d'alarme de vent autorisés doivent être décrits de manière cyclique par télégrammes ! Dès qu'un seul télégramme d'alarme de vent n'est pas reçu pendant le temps de surveillance, la réaction d'alarme de vent est exécutée pour la sortie concernée.
- Paramétrer la durée de surveillance nécessaire pour les objets d'alarme de vent avec le paramètre « Durée de cycle ».
- Si une surveillance de l'alarme de pluie doit être activée, le paramètre « Surveillance » qui se trouve directement sous l'alarme de pluie doit être activé. La surveillance de l'objet d'alarme de pluie est activée. Dès que la surveillance est activée, l'objet d'alarme de pluie doit être décrit de manière cyclique par télégrammes !
- Paramétrer la durée de surveillance nécessaire pour l'objet d'alarme de pluie avec le paramètre « Durée de cycle ».

- Si une surveillance de l'alarme de gel doit être activée, le paramètre « Surveillance » qui se trouve directement sous l'alarme de gel doit être activé. La surveillance de l'objet d'alarme de gel est activée. Dès que la surveillance est activée, l'objet d'alarme de gel doit être décrit de manière cyclique par télégrammes !
 - Paramétrer la durée de surveillance nécessaire pour l'objet d'alarme de gel avec le paramètre « Durée de cycle ».
- i** La durée de cycle des émetteurs ne doit pas être inférieure à la durée de surveillance de l'actionneur paramétrée, afin d'assurer qu'au moins un télégramme est reçu pendant la durée de surveillance.

11.7.1 Paramètre Fonctions de sécurité

Sorties de relais -> SdS... - Généralités -> Autorisations

Fonctions de sécurité	Case à cocher (oui/non)
Les fonctions de sécurité de la sortie de store peuvent être autorisées à cet endroit.	

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Sécurité

Affectation à l'alarme de vent 1	Case à cocher (oui/non)
Il est déterminé à cet endroit si la sortie de store réagit à la première alarme de vent.	

Affectation à l'alarme de vent 2	Case à cocher (oui/non)
Il est déterminé à cet endroit si la sortie de store réagit à la deuxième alarme de vent.	

Affectation à l'alarme de vent 3	Case à cocher (oui/non)
Il est déterminé à cet endroit si la sortie de store réagit à la troisième alarme de vent.	

En cas d'alarme de vent	aucune réaction monter / ouvrir descendre / fermer stop
-------------------------	---

Le comportement de la sortie au début d'une alarme de vent est déterminé par ce paramètre.

aucune réaction : au début de l'alarme de vent ou des alarmes de vent, la sortie est bloquée et le relais de la sortie n'a aucune réaction. À ce moment, les éventuels mouvements en cours sont effectués entièrement jusqu'au bout.

monter / ouvrir : l'actionneur fait monter le pare-soleil ou ouvre le volet d'aération / la lucarne au début de l'alarme ou des alarmes de vent et bloque ensuite la sortie.

descendre / fermer : l'actionneur fait descendre le pare-soleil ou ferme le volet d'aération / la lucarne au début de l'alarme ou des alarmes de vent, puis bloque la sortie.

stop : au début de l'alarme de vent ou des alarmes de vent, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop » et bloque la sortie. Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

Ce paramètre n'est visible que si la sortie est affectée à au moins une alarme de vent.

Affectation à l'alarme pluie	Case à cocher (oui/non)
Ce point permet de déterminer si la sortie de store réagit à l'alarme de pluie.	

En cas d'alarme de pluie	aucune réaction monter / ouvrir descendre / fermer stop
--------------------------	---

Le comportement de la sortie au début de l'alarme de pluie est déterminé par ce paramètre.

aucune réaction : au début de l'alarme de pluie, la sortie est bloquée et le relais de la sortie n'a aucune réaction. À ce moment, les éventuels mouvements en cours sont effectués entièrement jusqu'au bout.

monter / ouvrir : l'actionneur fait monter le pare-soleil ou ouvre le volet d'aération / la lucarne au début de l'alarme de pluie et bloque ensuite la sortie.

descendre / fermer : l'actionneur fait descendre le pare-soleil ou ferme le volet d'aération / la lucarne au début de l'alarme de pluie et bloque ensuite la sortie.

stop : au début de l'alarme de pluie, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop » et bloque la sortie. Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

Ce paramètre n'est visible que si la sortie est affectée à l'alarme de pluie.

Affectation à l'alarme de gel	Case à cocher (oui/non)
Ce point permet de déterminer si la sortie de store réagit à l'alarme de gel.	

En cas d'alarme gel	aucune réaction monter / ouvrir descendre / fermer stop
---------------------	---

Le comportement de la sortie au début de l'alarme de gel est déterminé par ce paramètre.

aucune réaction : au début de l'alarme de gel, la sortie est bloquée et le relais de la sortie n'a aucune réaction. À ce moment, les éventuels mouvements en cours sont effectués entièrement jusqu'au bout.

monter / ouvrir : l'actionneur fait monter le pare-soleil ou ouvre le volet d'aération / la lucarne au début de l'alarme de gel et bloque ensuite la sortie.

descendre / fermer : l'actionneur fait descendre le pare-soleil ou ferme le volet d'aération / la lucarne au début de l'alarme de gel, puis bloque la sortie.

stop : au début de l'alarme gel, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop » et bloque la sortie. Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

Ce paramètre n'est visible que si la sortie est affectée à l'alarme de gel.

Fin de sécurité (vent, pluie, gel)	aucune réaction monter / ouvrir descendre / fermer stop Suivre la position
<p>Le comportement de la sortie à la fin de toutes les fonctions de sécurité est déterminé par ce paramètre.</p> <p>aucune réaction : à la fin des fonctions de sécurité, la sortie est autorisée et le relais de la sortie n'a aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>monter / ouvrir : l'actionneur autorise la sortie à la fin des fonctions de sécurité et déplace le pare-soleil vers le haut ou ouvre le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>descendre / fermer : l'actionneur autorise la sortie à la fin des fonctions de sécurité et déplace le pare-soleil vers le bas ou ferme le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>stop : à la fin des fonctions de sécurité, la sortie est autorisée et l'actionneur commande le relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>Suivre la position : à la fin de la sécurité, le dernier état réglé avant la fonction de sécurité ou l'état suivi durant la fonction de sécurité et sauvegardé en interne est réglé au niveau de la sortie. Les objets de position, l'objet longue durée et la fonction de scénarios sont alors suivis.</p> <p>Le comportement réglé pour ce paramètre n'est exécuté que si la sortie passe en mode direct après la sécurité. Ceci est exécuté si la protection solaire est activée.</p>	

11.7.2 Liste d'objets Fonctions de sécurité

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
11	Alarme de vent 1	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de vent
(«0 » = alarme de vent désactivée / « 1 » = alarme de vent activée).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
12	Alarme de vent 2	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de vent
(«0 » = alarme de vent désactivée / « 1 » = alarme de vent activée).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
13	Alarme de vent 3	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de vent
(«0 » = alarme de vent désactivée / « 1 » = alarme de vent activée).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
14	Alarme de pluie	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de pluie
(«0 » = alarme de pluie désactivée / « 1 » = alarme de pluie activée).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
15	Alarme de gel	Store - Sécurité - Entrée	1 bit	1 005	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour activer ou désactiver l'alarme de gel
(«0 » = alarme de gel désactivée / « 1 » = alarme de gel activée).

11.8 Fonction de protection solaire

Introduction

Une fonction de protection solaire peut être configurée et exécutée séparément pour chaque sortie de store de l'actionneur. En principe, une protection solaire est combinée avec des stores, des volets roulants ou des marquises, et permet ainsi, par exemple, la protection intelligente de pièces, de terrasses ou de balcons en cas d'ensoleillement, également en fonction de l'angle et de l'intensité du soleil.

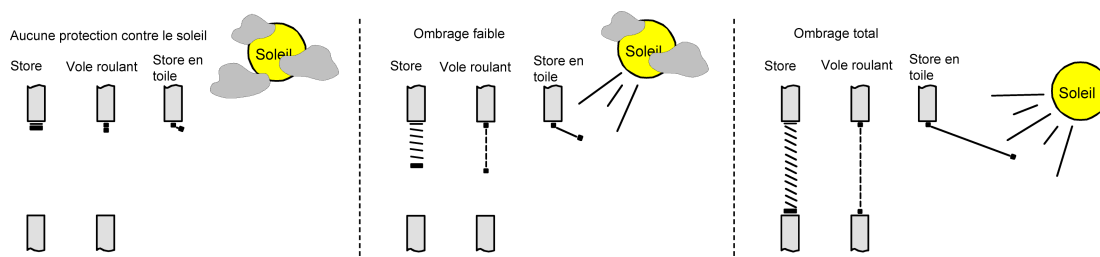


Image 13: Principe d'une protection solaire (exemples)

Les fonctions de protection solaire de l'actionneur peuvent être adaptées à de nombreux cas d'application. Pour les applications simples – par exemple pour la mesure indépendante du sens de l'intensité du soleil par un capteur de luminosité – les pare-soleil pilotés peuvent être ouverts entièrement ou en partie, de manière à pouvoir éviter un rayonnement solaire perturbateur. Pour de telles applications, la fonction de protection solaire évalue seulement le signal solaire 1 bit du capteur de luminosité ou d'un capteur identique (p. ex. station météorologique avec surveillance de valeur limite) et se charge de fermer ou d'ouvrir des pare-soleil pilotés sur des positions paramétrées de manière fixe ou encore sur des positions prédéfinies de manière variable via le bus.

Déjà dans le cadre d'applications de protection solaire simples, des positions de lamelles de stores peuvent être réajustées de façon fixe ou variable en vue d'adapter une situation de protection individuelle contre le soleil. Pour cela, un offset des lamelles peut être réglé de manière statique dans le paramétrage ETS, par exemple pour adapter la réverbération du soleil en fonction de la situation du bâtiment, ou bien spécifié de façon dynamique par le biais d'un objet de communication KNX, p. ex. pour un réajustement manuel de l'ouverture des lamelles par des personnes dans une pièce ou grâce à une commande centrale du bâtiment.

Dans tous les cas, la priorité entre un télégramme de soleil entrant et le fonctionnement direct d'une sortie (télégramme courte durée, télégramme longue durée, scénarios, positionnement) peut également être réglée dans l'ETS. De cette manière, une position de protection solaire peut être influencée, par exemple par une commande manuelle au niveau d'une touche sensorielle dans la pièce, et la fonction de protection solaire peut être interrompue. En alternative, un mode direct ne peut pas interrompre la protection solaire, la sortie est donc bloquée.

Une fonction de protection solaire peut être neutralisée par une fonction de sécurité ou bien par une commande manuelle directement sur l'appareil, car ces fonctions de l'actionneur possèdent invariablement une priorité plus élevée. À la fin des fonctions

mentionnées ayant une priorité plus élevée, la réaction, comme au début de la protection solaire, est à nouveau exécutée si une fonction de protection solaire est encore active à ce moment.

Protection solaire simple

En protection solaire simple, l'ombrage est activé et désactivé par le biais de l'objet de communication 1 bit « Ensoleillement ». La polarité de cet objet est réglable dans l'ETS. La protection solaire est activée uniquement lorsque l'objet arrive à signaler « Ensoleillement » conformément à la polarité réglée. Après une opération de programmation ETS ou après la mise en marche de la tension d'alimentation, l'objet doit tout d'abord être décrit par le KNX, même en cas de polarité inversée, jusqu'à ce que la protection solaire soit activée.

Une nouvelle valeur d'objet reçue (Début ensoleillement ou Fin ensoleillement) peut être évaluée de façon temporisée en option. De cette manière, il est possible de réprimer les reflets de luminosité courts - par exemple provoqués par quelques nuages ou par un orage. Une mise à jour sur l'objet « Ensoleillement » (activé après activé) entraîne la réactivation de la protection solaire, si celle-ci a été influencée au préalable par une commande directe selon une priorité réglée et, le cas échéant, réactivée.

Au début de l'ombrage, la réaction d'une sortie concernée peut être réglée dans l'ETS. Dans ce cadre, il est possible, entre autres, d'atteindre des valeurs de position paramétrées de manière fixe ou prédéfinies par le biais du KNX, et donc variables. Une spécification variable des positions de protection solaire est par exemple possible par touches sensorielles ou visualisations. En outre, il est possible de forcer une course de référence en cas de positionnement de protection solaire défini. Il est ainsi possible de garantir que les positions de pare-soleil identiques de différentes sorties soient suivies de manière synchrone lors d'un positionnement de protection solaire.

La réaction à la fin d'un ombrage est également réglable. Dans cette situation, le pare-soleil peut être déplacé dans une position finale, arrêtée ou n'avoir aucune réaction particulière. Le suivi de positions est également possible.

Dans le paramétrage ETS, le réglage d'une priorité permet de déterminer si la protection solaire peut être influencée par le mode direct ou si un télégramme « Ensoleillement » bloque la sortie correspondante dans la position de protection solaire. En principe, les fonctions « Commande manuelle », « Fonction de blocage » et « Sécurité » possèdent une priorité plus élevée, de sorte qu'elles peuvent neutraliser une protection solaire, mais sans y mettre fin. Ainsi, à la fin d'une fonction avec une priorité supérieure, la réaction de protection solaire est exécutée une nouvelle fois si un ensoleillement est encore signalé par le biais de l'objet « Ensoleillement ».

- i** À prendre en compte pour la protection solaire simple : après une opération de programmation ETS, une fonction de protection solaire est toujours désactivée.

Le schéma de raccordement de la protection solaire simple a pour but d'expliquer comment des composants de capteur sont raccordés, par exemple à la protection solaire simple.

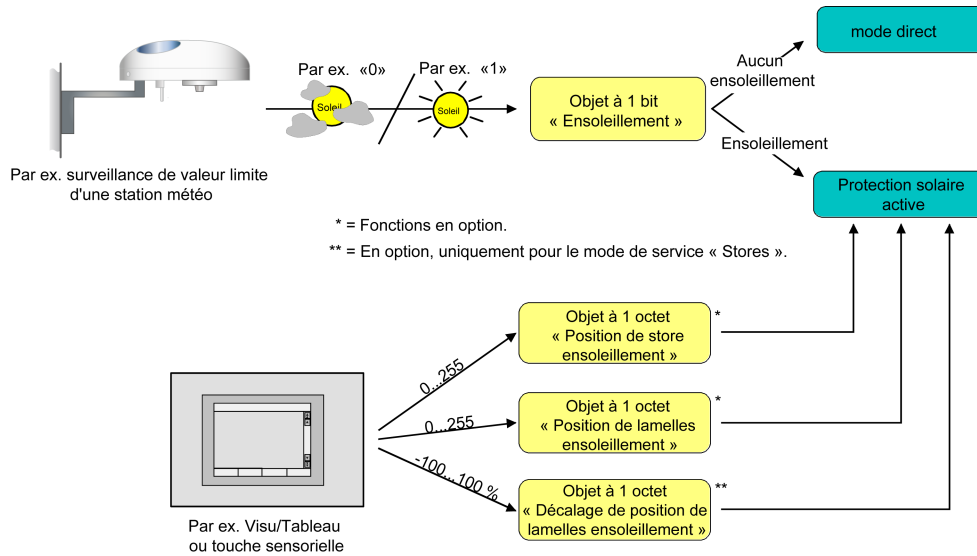


Image 14: Schéma de raccordement de la protection solaire simple

Le schéma fonctionnel présente toutes les fonctions possibles de la protection solaire simple. Pour des raisons de clarté, les fonctions ayant une priorité élevée (commande manuelle, fonction de sécurité) ne sont pas représentées.

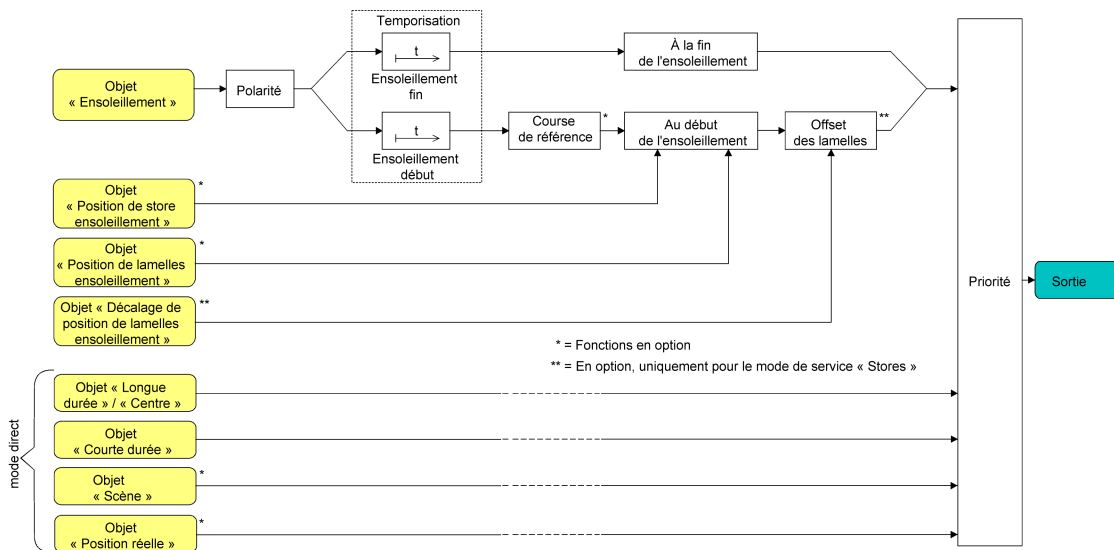


Image 15: Schéma fonctionnel de la protection solaire simple

Régler la priorité de la protection solaire

La priorité de la fonction de protection solaire peut être réglée séparément pour chaque sortie de store. Avec la protection solaire, la priorité est configurée entre l'objet « Ensoleillement » et les objets du mode direct (télégramme courte durée, longue durée, ou position, appel de scénarios).

La fonction de protection solaire doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations » afin que les paramètres de la protection solaire soient visibles.

- Régler le paramètre « Priorité de la protection solaire sur mode direct » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... Généralités -> Protection solaire » sur « même priorité ».

Le mode de protection solaire peut être neutralisé à tout moment par le mode direct. De la même manière, la protection solaire neutralise le mode direct si un nouveau télégramme « Ensoleillement » est reçu par l'objet du même nom et qu'un éventuel délai de temporisation paramétré est écoulé. Si le mode direct neutralise la fonction de protection solaire, le comportement réglé « À la fin de l'ensoleillement » n'est pas exécuté.

- Régler le paramètre « Priorité de la protection solaire sur mode direct » sur « Priorité supérieure ».

Un mode de protection solaire actif neutralise le mode direct. Un mode direct ne peut donc pas interrompre la protection solaire. Le mode direct est à nouveau possible uniquement après l'arrêt de la fonction de protection solaire.

- Régler le paramètre « Priorité de la protection solaire sur mode direct » sur « Priorité inférieure ».


Un mode direct peut neutraliser la protection solaire à tout moment. En cas de neutralisation de la protection solaire, le comportement réglé « À la fin de l'ensoleillement » n'est pas exécuté. La fonction de protection solaire ne peut ensuite être réactivée qu'après l'exécution d'un mouvement d'autorisation par le biais d'une commande directe et qu'un nouveau télégramme « Ensoleillement » a été reçu par l'intermédiaire de l'objet « Ensoleillement ». Tant que le mouvement d'autorisation n'est pas encore réalisé, les tentatives d'activation de la fonction de protection solaire sont ignorées.

Pour le mouvement d'autorisation :

Un mouvement d'autorisation est un mouvement longue durée en fin de course supérieure terminé qui a été déclenché par les objets « Mode longue durée ». Une commande manuelle, un mouvement vers le haut après un retour de la tension de bus, un positionnement sur « 0 % » ou un mouvement vers le haut après une activation de sécurité n'entraînent pas de déblocage !

L'autorisation de la protection solaire n'a pas lieu si le mouvement d'autorisation a été interrompu. De même, la fonction de protection solaire est bloquée si, après un mouvement d'autorisation terminé, la sortie a de nouveau été déplacée via le mode direct.

Après une opération de programmation ETS ou après la mise en marche de la tension d'alimentation, la fonction de protection solaire est généralement activée.

-  La commande manuelle directement sur l'appareil et les fonctions de sécurité sont réglées de manière fixe sur une priorité plus élevée par rapport à la protection solaire. La protection solaire est neutralisée par une fonction ayant une

priorité plus élevée, mais n'est pas arrêtée. À la fin d'une fonction ayant une priorité plus élevée, la réaction au début de la protection solaire est ainsi exécutée une nouvelle fois si la protection solaire est encore active à ce moment.

- i** Avec les réglages « même priorité » ou « priorité inférieure », la protection solaire peut être neutralisée par le mode direct uniquement lorsque la commande directe peut être appliquée immédiatement. Pendant une commande manuelle directement sur l'appareil ou en cas d'une fonction de sécurité active, un mode direct ne neutralise donc pas la protection solaire.
- i** Pour les réglages « même priorité » ou « priorité inférieure » : une spécification variable des positions de pare-soleil ou de lamelles ou d'un offset des lamelles via le KNX au début de l'ensoleillement n'a aucune réaction au niveau de la sortie si la protection solaire a été neutralisée par le mode direct. Cependant, les valeurs de position reçues ou les offsets sont enregistrés en interne de sorte que les nouvelles positions sont suivies en cas de réactivation de la protection solaire.

Régler la polarité de l'objet « Ensoleillement »

La polarité du télégramme de l'objet « Ensoleillement » peut être réglée séparément pour chaque sortie. De cette manière, une adaptation aux signaux des capteurs ou stations météo existants est possible en protection solaire simple, mais aussi avancée.

La fonction de protection solaire doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations » afin que les paramètres de la protection solaire soient visibles.

- Régler le paramètre « Polarité objet 'Ensoleillement' » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Protection solaire » sur la polarité de télégramme nécessaire.

Le signal de soleil est évalué en fonction de la polarité réglée.

- i** Avec une protection solaire, une mise à jour sur l'objet « Ensoleillement » (activé après activé) entraîne la réactivation de la protection solaire, si celle-ci a été influencée au préalable par une commande directe selon une priorité réglée et, le cas échéant, réactivée.

Régler un délai de temporisation pour le début et la fin de l'ensoleillement

Le télégramme reçu par le biais de l'objet « Ensoleillement » en vue de l'activation ou de la désactivation de l'ombrage (selon polarité) peut être évalué séparément avec un délai de temporisation pour chaque sortie. Une évaluation des durées de temporisation réglées a toujours lieu avec la protection solaire simple, mais aussi avancée.

La fonction de protection solaire doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations » afin que les paramètres de la protection solaire soient visibles.

- Régler le paramètre « Temporisation au début de l'ensoleillement » sur la page de paramètres
« Sorties de relais... -> SdS... Généralités -> Protection solaire -> Début protection solaire » sur le délai de temporisation nécessaire.
Le télégramme d'activation de l'ombrage est évalué selon le réglage de manière temporisée.
- Régler le paramètre « Temporisation à la fin de l'ensoleillement » sur la page de paramètres
« Sorties de relais... -> SdS... Généralités -> Protection solaire -> Fin de la protection solaire » sur le délai de temporisation nécessaire. Généralités -> Protection solaire -> Fin de la protection solaire » sur le délai de temporisation nécessaire.
Le télégramme de désactivation de l'ombrage est évalué selon le réglage de manière temporisée.
- i** Le réglage de durée « 0 » dans les paramètres désactive la durée de temporisation actuelle. Dans ce cas, l'état du signal d'ensoleillement est évalué immédiatement.
- i** Une mise à jour sur objet « Ensoleillement » (activée après activée) entraîne la réactivation de la protection solaire, en tenant compte du délai de temporisation, si celle-ci a été influencée au préalable par une commande directe selon une priorité inférieure ou supérieure ou qu'elle a été interrompue.

Régler la réaction au début de l'ensoleillement

Le comportement de la sortie au début de l'ombrage - le cas échéant après l'écoulement de la durée de temporisation - peut être configuré séparément pour chaque sortie dans l'ETS. Dans la protection solaire, le comportement est exécuté lorsque la fonction de protection solaire est activée par la réception d'un nouveau signal de soleil. La réaction n'est pas exécutée si une fonction ayant une priorité plus élevée est activée au moment du nouvel ombrage reçu.

Le réglage de la réaction pour le début de l'ensoleillement est effectué sur la page de paramètres

« Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Protection solaire -> Début de la protection solaire »

La fonction de protection solaire doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations » afin que les paramètres de la protection solaire soient visibles.

- Régler le paramètre « Au début de l'ensoleillement » sur « aucune réaction ».
Au début de l'ombrage, la sortie passe en protection solaire et les relais de la sortie n'ont aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.
- Régler le paramètre « Au début de l'ensoleillement » sur « monter » ou « ouvrir ».
Au début de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-lumière vers le haut ou ouvre le volet d'aération/la lucarne.

- Régler le paramètre « Au début de l'ensoleillement » sur « descendre » ou « fermer ».
Au début de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-lumière vers le bas ou ferme le volet d'aération/la lucarne.
 - Régler le paramètre « Au début de l'ensoleillement » sur « stop ».
Au début de l'ombrage, l'actionneur pilote les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.
 - Régler le paramètre « Au début de l'ensoleillement » sur « Appel de scénario interne ». Configurer le scénario interne qui doit être appelé (paramètre « Scénario interne »).
Au début de l'ombrage, l'actionneur appelle la valeur de position réglée dans la configuration des scénarios pour la sortie concernée. Aucun appel de scénario n'est donc effectué comme dans le mode direct, mais la valeur de position de scénarios correspondante est simplement suivie.
 - Régler le paramètre « Au début de l'ensoleillement » sur « Position fixe ».
Au début de l'ombrage, l'actionneur appelle une valeur de position fixe pour la sortie concernée.
- i** Dans le mode de service « Store », le réglage « Position fixe » peut être sélectionné séparément pour la hauteur de store et pour la position des lamelles. Pour cette raison, l'ETS adapte la sélection de paramètres et étend les possibilités de réglage dans ce mode de service.
- Uniquement avec « position fixe » : Régler le paramètre « Position de store fixe », « Position de volet roulant / marquise fixe » ou « Position de volet d'aération fixe » sur « comme la valeur paramétrée ». Ensuite, paramétrer le paramètre « Position de store (0 à 100 %) », « Position de volet roulant / marquise (0 à 100 %) » ou « Position de volet d'aération (0 à 100 %) » sur la valeur de position souhaitée.
Au début de l'ombrage, la sortie se déplace de manière immuable vers la valeur de position paramétrée.
 - Uniquement avec « position fixe » : Régler le paramètre « Position de store fixe », « Position de volet roulant / marquise fixe » ou « Position de volet d'aération fixe » sur « aucun changement de la position actuelle ».
Au début de l'ombrage, la dernière valeur de position réglée de la hauteur de store, du volet roulant, de marquise ou du volet d'aération est conservée.
 - Uniquement pour « Position fixe » et mode de fonctionnement « Store » : paramétrer le paramètre « Position fixe de lamelles (0...100 %) » sur la valeur de position souhaitée.
Au début de l'ombrage, la sortie déplace les lamelles de manière immuable sur la valeur de position paramétrée, après avoir réglé la hauteur des stores.

- Régler le paramètre « Au début de l'ensoleillement » sur « Position variable ». Au début de l'ombrage, l'actionneur appelle la valeur de position spécifiée de manière variable pour la sortie concernée. La spécification variable de la hauteur de store, de la position du volet roulant, de la marquise ou des volets d'aération est effectuée par le biais de l'objet de communication séparé « Protection solaire - position ... » (dans le mode de service « Store » pour les lamelles, également par le biais de l'objet « Protection solaire - position des lamelles » séparé).
- i** Dans le mode de service « Store », le réglage « Position variable » peut être sélectionné séparément pour la hauteur de store et pour la position des lamelles. Pour cette raison, l'ETS adapte la sélection de paramètres et étend les possibilités de réglage dans ce mode de service.
- i** Le comportement réglé pour ce paramètre est exécuté uniquement si aucune fonction ayant une priorité plus élevée (par ex. sécurité) n'est activée au moment de l'ombrage.
- i** Avec le réglage « Appel de scénario interne » : avec ce réglage, la fonction de scénario de la sortie doit être activée dans l'ETS ! Dans le cas contraire, un positionnement sur des valeurs de position indéterminées a lieu au début de l'ombrage. Les valeurs de position de scénarios enregistrées dans l'actionneur par une fonction d'enregistrement de scénarios sont également suivies. Une temporisation d'appel de scénarios configurée n'a aucun effet sur l'appel de la valeur de scénarios par la protection solaire.
- i** Avec le réglage « Position variable » : après une opération de programmation ETS ou après la mise en marche de la tension d'alimentation, les objets « Protection solaire - position ... » et « Protection solaire - Position des lamelles » doivent être décrits par le KNX avec des valeurs de position. Dans le contraire, l'actionneur n'effectue pas le positionnement au début de l'ombrage, car il ne dispose pas de données de position valides !
Les données de position peuvent être actualisées à tout moment par le biais du KNX durant le fonctionnement de l'actionneur, et même avec une protection solaire active (p. ex. grâce à une station météo à des fins de suivi du niveau du soleil). Lorsque l'ombrage est actif, l'actionneur suit alors immédiatement les nouvelles positions reçues. Si une fonction ayant une priorité plus élevée est activée, l'actionneur enregistre les nouvelles valeurs de position reçues et les suit lors d'une opération d'ombrage ultérieure.
Les dernières données de position reçues sont perdues en cas de coupure de la tension du bus.

Régler le forçage d'une course de référence en cas de protection solaire

Au début d'un ombrage, il est possible de forcer une course de référence en cas de besoin, avec une protection solaire, si des valeurs de position fixes ou variables ou des positions de scénarios doivent être atteintes ou si un scénario doit être appelé. En forçant une course de référence au début de la protection solaire, il est possible de garantir que les positions du pare-soleil ou des lamelles seront suivies sur des va-

leurs de position identiques (par ex. une longue façade de fenêtres) de manière synchronisée par les différentes sorties, lors d'un positionnement de protection solaire. Dans le cas contraire, des inexactitudes de positionnement pourraient se former ici sans le forçage d'une course de référence, lesquelles ont un effet néfaste sur l'apparence globale d'une façade de bâtiment ombragée.

Une course de référence forcée est ensuite toujours exécutée avec une protection solaire simple si le début d'un ombrage est signalé par l'objet « Ensoleillement ». Les mises à jour de l'objet de « Ensoleillement présent » sur « Ensoleillement présent » n'entraînent aucune course de référence si la sortie se trouve encore dans la position de protection solaire à ce moment-là.

Avec la protection solaire avancée, une course de référence est parcourue si le mode est actif ou activé et si le début d'un ombrage a été signalé par l'objet « Ensoleillement ». Les mises à jour de l'objet de « Ensoleillement présent » sur « Ensoleillement présent » n'entraînent en principe aucune course de référence. Ici, un basculement du signal d'ensoleillement de « Pas de soleil » sur « Soleil présent » doit se produire avant qu'une nouvelle course de référence soit exécutée.

Une course de référence forcée est toujours exécutée de la manière décrite pour la synchronisation, même lorsque les données de position du pare-soleil ou des lamelles sont connues. En principe, aucune course de référence n'est forcée à la fin d'un ombrage.


La fonction de protection solaire doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations » afin que les paramètres de la protection solaire soient visibles.

- Activer le paramètre
« Déplacement de référence avant chaque positionnement de protection solaire » sur la page de paramètres
« Sorties de relais... -> SdS... Généralités -> Protection solaire -> Début de la protection

.
Au début de l'ombrage, une course de référence est toujours forcée de la manière décrite. Après le déroulement de la course de référence, la position spécifiée est réglée.

- Désactiver le paramètre
« Déplacement de référence avant chaque positionnement de protection solaire »

.
Au début de l'ombrage, une course de référence n'est effectuée que si les données de position - par ex. après une opération de programmation ETS ou après la mise sous tension - sont inconnues. Dans le cas contraire, la position spécifiée pour l'ombrage est suivie immédiatement.

-  Une course de référence est une durée de mouvement en position finale supérieure prolongée de 20 % et de la prolongation de la durée de mouvement paramétrée. Une course de référence ne peut pas être réenclenchée.

- i** En cas de spécification variable des valeurs de position : une course de référence n'est pas exécutée si de nouvelles valeurs de position sont spécifiées par le biais du KNX tandis qu'une protection solaire est active.
- i** Avec le mode de service « Store » : une course de référence de la hauteur de store terminée synchronise aussi la position des lamelles.

Offset des lamelles en cas de protection solaire (uniquement avec le mode de service « Store »)

Pour la position des lamelles au début d'un ombrage, il est possible d'indiquer un offset séparément pour chaque sortie de store si des valeurs de position de lamelles fixes ou variables doivent être atteintes. En cas de besoin, l'offset des lamelles peut corriger la position de consigne des lamelles spécifiée de manière fixe ou variable et permet ainsi de régler une situation d'ombrage individuelle si la protection solaire est active. Deux spécifications d'offset sont différenciées...

- L'offset des lamelles peut être paramétré de manière statique dans l'ETS. Le paramétrage d'une valeur d'offset statique permet, par exemple, d'adapter l'ombrage dans certaines zones du bâtiment qui ne sont pas exposées au rayonnement intégral du soleil en raison d'un élément projetant une ombre devant le bâtiment. L'angle des lamelles réglé de manière variable par la commande de protection solaire ou paramétré de manière fixe peut ainsi être neutralisé, de sorte que les lamelles sont toujours un peu plus ouvertes que la spécification de départ. En alternative, la fermeture des lamelles par l'offset statique est également possible en cas de forte réverbération du soleil.
- L'offset des lamelles peut en outre être adapté par le KNX par le biais de l'objet de communication séparé « Protection solaire - Offset de position de lamelles ». De cette manière, l'offset de lamelles voulu peut également être réglé alors qu'un ombrage est actif - indépendamment d'une commande directe, par exemple par le mode courte durée. Ainsi, il est par exemple possible pour les personnes dans une pièce de réajuster manuellement et d'adapter individuellement à tout moment l'angle des lamelles grâce à la spécification d'une valeur sur une touche sensorielle ou sur une visualisation. Une spécification d'offset via l'objet écrase la valeur paramétrée dans l'ETS.

L'offset spécifié est pris en compte dans la protection solaire pour chaque positionnement de lamelle en cas d'ombrage actif (Début ensoleillement) et ajouté par calcul à la position prescrite des lamelles spécifiée. La valeur d'offset peut varier dans la plage -100 % ... 0 ... 100 %, de telle manière que l'angle des lamelles peut être influencé dans les deux sens jusque dans les positions finales des lamelles. Avec un offset de « 0 % », la position réelle des lamelles correspond toujours à la position de consigne des lamelles spécifiée de la protection solaire.

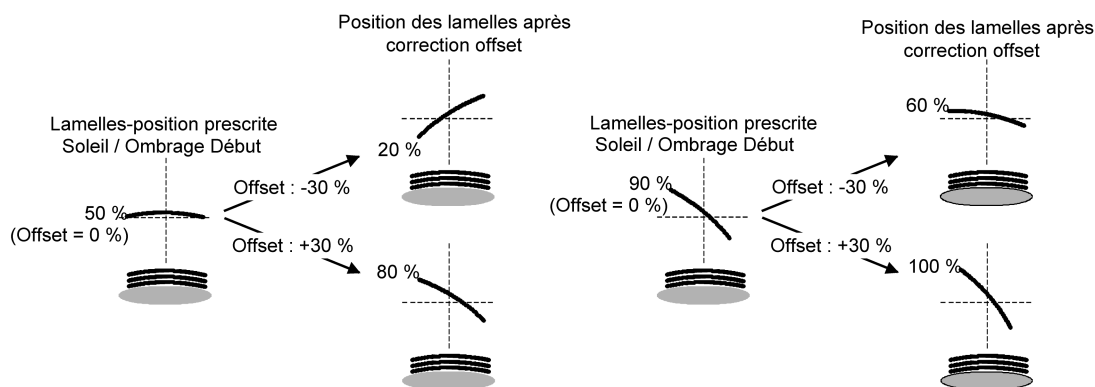


Image 16: Mode de fonctionnement de l'offset de lamelles en tant qu'exemple (à titre d'exemple pour le type de lamelles 1 / type de lamelles 2, logiquement identique)

La valeur de position réglée réellement après l'ajout de la position de lamelles avec l'offset est toujours comprise entre 0 et 100 %. Les positions minimum et maximum sont ainsi déterminées par les positions finales des lamelles. Un écrasement de ces limites par une spécification d'offset est impossible. Exemple...

Position des lamelles au début de l'ensoleillement = 90 %

Offset de position des lamelles avec ensoleillement = +30 %

-> La position des lamelles en résultant est 100 %, car la position finale des lamelles est atteinte.

Le format de données de l'objet de communication « Protection solaire - Offset de position de lamelles » permet, conformément au type de point de données KNX 6.001 (DPT_Percent_V8) la spécification de valeurs positives et négatives dans la plage -128 ... 0 ... +127. L'actionneur interprète la valeur reçue directement en tant qu'Offset en %. Les valeurs inférieures à -100 ou supérieures à +100 sont limitées à un offset minimum (-100 %) et à un offset maximum (+100 %), puis évaluées en conséquence.

Une spécification d'offset via l'objet écrase la valeur paramétrée dans l'ETS. En cas de coupure de la tension du bus, une valeur d'offset reçue par le biais de l'objet de communication peut être enregistrée en interne de façon non volatile, de manière à ce que la dernière valeur d'offset reçue en cas de panne de la tension d'alimentation ne soit pas perdue. En alternative, la spécification de l'offset peut être réinitialisée par le biais du KNX en cas de panne de la tension d'alimentation (0 %), de manière à ce que la valeur paramétrée dans l'ETS soit réévaluée. Le comportement de la spécification d'offset en cas de coupure de la tension de bus est paramétrable dans l'ETS.

Configurer l'offset des lamelles en cas de protection solaire (uniquement avec le mode de service « Store »)

La fonction de protection solaire doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations » afin que les paramètres de la protection solaire soient visibles.

Le mode de service doit être configuré sur « Store ».

La réaction au début de l'ensoleillement doit être paramétrée sur une spécification de position fixe ou variable.

- Régler le paramètre « Offset de la position des lamelles en cas d'ensoleillement » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... Généralités -> Protection solaire -> Début de la protection solaire » sur « aucun offset ». La correction d'offset est désactivée. En cas d'ombrage (Début de l'ensoleillement), la position prescrite fixe ou variable des lamelles est atteinte sans correction d'offset. Les autres paramètres du paramétrage d'offset sont masqués.
- Régler le paramètre « Offset de position de lamelles en cas d'ensoleillement » sur « Offset comme paramètre ». La correction d'offset statique par la spécification de paramètre ETS est activée. À chaque ombrage (Début de l'ensoleillement), la position de consigne des lamelles est toujours corrigée de la valeur d'offset paramétrée.
- Régler le paramètre « Offset de position de lamelles en cas d'ensoleillement » sur « Offset comme paramètre et via objet ». La correction d'offset par la spécification de paramètre ETS et par la spécification via l'objet est activée. L'offset des lamelles est spécifié par une valeur paramétrée de manière fixe dans l'ETS et peut être adapté dynamiquement par un objet de communication séparé. À chaque ombrage (Début de l'ensoleillement), la position prescrite des lamelles est toujours corrigée de la valeur d'offset spécifiée.
- Définir le paramètre « Offset position des lamelles (-100 ... 100 %) » sur la valeur d'offset nécessaire. La valeur paramétrée définit la correction d'offset statique de la position des lamelles. La valeur paramétrée peut être adaptée par le biais de l'objet « Protection solaire - Offset de position de lamelles » si l'objet de communication a été activé.
- Désactiver le paramètre « Enregistrer en cas de coupure de la tension de bus ». La valeur reçue par l'objet n'est enregistrée que de manière temporaire et volatile. De ce fait, la valeur reçue remplace uniquement la valeur paramétrée jusqu'à une nouvelle initialisation de l'actionneur. Après une initialisation, la valeur d'offset paramétrée dans l'ETS est réutilisée.
- Activer le paramètre « Enregistrer en cas de coupure de la tension de bus ». La valeur reçue est enregistrée de manière non volatile dans l'actionneur en cas de coupure de la tension de bus. La valeur d'offset paramétrée initialement est ainsi écrasée durablement. Seule une nouvelle opération de programmation ETS remet l'offset à zéro sur la spécification de paramètre.

- i** Une valeur d'offset reçue par le biais du KNX est enregistrée en interne dans l'actionneur de manière temporaire ou non volatile, et prise en compte lors de l'ombrage suivant. La réception d'une valeur d'offset durant un ombrage actif (Début de l'ensoleillement actif) entraîne un suivi immédiat et visible de l'angle d'offset au niveau de la sortie.
- i** Après une opération de programmation ETS, l'offset est toujours fixé sur la valeur paramétrée dans l'ETS.
- i** L'offset des lamelles n'a aucune influence sur le comportement d'une sortie à la fin d'un ombrage (Fin de l'ensoleillement).

Régler la réaction à la fin de l'ensoleillement

À la fin d'un ombrage - le cas échéant après écoulement du délai de temporisation - la sortie concernée affiche la réaction réglée si aucune fonction avec une priorité plus élevée n'est active au moment de la désactivation. La réaction réglée n'est pas non plus exécutée à la fin d'un ombrage si le mode direct neutralise le signal d'ensoleillement conformément à la priorité.

Le réglage de la réaction pour la fin de l'ensoleillement est effectué sur la page de paramètres

« Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Protection solaire -> Fin de la protection solaire

.

La fonction de protection solaire doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations » afin que les paramètres de la protection solaire soient visibles.

- Régler le paramètre « À la fin de l'ensoleillement » sur « aucune réaction ». À la fin de l'ombrage, le relais de la sortie n'a aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.
- Régler le paramètre « À la fin de l'ensoleillement » sur « monter » ou « ouvrir ». À la fin de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut ou ouvre le volet d'aération / la lucarne.
- Régler le paramètre « À la fin de l'ensoleillement » sur « descendre » ou « fermer ». À la fin de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas ou ferme le volet d'aération / la lucarne.
- Régler le paramètre « À la fin de l'ensoleillement » sur « stop ». À la fin de l'ombrage, l'actionneur pilote les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.
- Régler le paramètre « À la fin de l'ensoleillement » sur « Suivre la position ».

À la fin de l'ombrage, le dernier état réglé statiquement avant la protection solaire ou l'état suivi et enregistré en interne pendant la protection solaire est réglé sur la sortie. Les objets de position, l'objet longue durée et la fonction de scénarios sont alors suivis.

- i** Le comportement réglé pour ce paramètre est exécuté uniquement si aucune fonction ayant une priorité plus élevée (par ex. sécurité) n'est activée lors de l'autorisation de la protection solaire ou si un mode direct n'a pas neutralisé le signal d'ensoleillement conformément à la priorité.
- i** Avec le réglage « Suivre la position » : l'actionneur peut suivre des positions absolues (télégramme de position, valeur de scénarios) en cas de fin de la protection solaire uniquement lorsque les données de position sont connues et que les positions ont été spécifiées. Dans le cas contraire, il n'y a aucune réaction à la fin de l'ombrage.
Il est possible de suivre des données de position lorsqu'une position était réglée de façon définie avant la protection solaire ou lorsqu'un nouveau télégramme de position a été reçu par les objets de positionnement pendant la protection solaire. Dans ce dernier cas, une course de référence est effectuée à la fin de la protection solaire, lorsque la position n'était pas connue avant ou pendant la protection solaire.
Les positions de lamelles connues sont également suivies de la manière décrite. Ceci se produit même si la hauteur de store n'est pas connue.
Les mouvements longue durée (mouvement sans spécification de position) sont toujours suivis.

11.8.1 Paramètres Fonction de protection solaire

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations

Fonction de protection solaire	Case à cocher (oui/non)
La fonction de protection solaire de la sortie de store peut être autorisée à cet endroit.	

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Protection solaire

Priorité du mode protection solaire sur le mode direct	même priorité priorité plus élevée priorité plus faible
<p>La priorité de la fonction de protection solaire par rapport au mode direct est déterminée par ce paramètre.</p> <p>même priorité : la protection solaire peut être interrompue par le mode direct et inversement. Le mode protection solaire est réactivé uniquement par la réception de « Soleil présent » suivante.</p> <p>priorité supérieure : la protection solaire a la priorité supérieure et ne peut être interrompue par un mode direct.</p> <p>priorité inférieure : le mode direct a la priorité supérieure et ne peut pas être interrompu par une protection solaire. La protection solaire peut être activée uniquement à la suite d'un mouvement d'autorisation initié par le mode direct et ininterrompu en position finale supérieure.</p> <p>Mode direct = utilisation longue durée/courte durée, positionnement via objets, scénarios.</p>	

Polarité objet « Ensoleillement »	Ensoleillement = 1 ; pas d'ensoleillement = 0 Ensoleillement = 0 ; pas d'ensoleillement = 1
La polarité de l'objet d'entrée « Ensoleillement » est définie ici.	

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Protection solaire -> Début de la protection solaire

Temporisation au début de l'ensoleillement	0...59 min 0... 30 ...59 s
<p>Le télégramme reçu par le biais de l'objet « Ensoleillement » en vue de l'activation de l'ombrage (selon polarité) peut être évalué avec un délai de temporisation. Le réglage de durée « 0 » dans les deux paramètres désactive la durée de temporisation. Dans ce cas, l'état de l'ombrage est évalué immédiatement.</p>	

Au début de l'ensoleillement	aucune réaction monter descendre stop Appel de scénario interne Position fixe de store ou de lamelles Position de store fixe/pos. de lamelles variable Position lamelles fixe/position store variable Position variable de store et de lamelles
<p>Le comportement de la sortie au début de l'ombrage - le cas échéant après l'écoulement de la durée de temporisation - est réglé à cet endroit.</p> <p>aucune réaction : au début de l'ombrage, la sortie passe en protection solaire et les relais de la sortie n'ont aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>monter : au début de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut.</p> <p>descendre : au début de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas.</p> <p>stop : au début de l'ombrage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>Appel de scénario interne : au début de l'ombrage, l'actionneur pour la sortie concernée appelle les valeurs de position réglées dans la configuration de scénario. Aucun appel de scénario n'est donc effectué comme dans le mode direct, mais les valeurs de position de scénarios correspondantes sont simplement suivies.</p> <p>position fixe de store ou de lamelles : la sortie atteint une position de store et de lamelles paramétrée de manière fixe au début de l'ombrage.</p> <p>position fixe de store / position variable de lamelles : la sortie atteint une position de store paramétrée de manière fixe et une position de lamelles spécifiée par un objet séparé, et donc variable, au début de l'ombrage.</p> <p>position fixe de lamelles / Position variable de store : la sortie atteint une position de lamelles paramétrée de manière fixe et une position de store spécifiée par un objet séparé, et donc variable, au début de l'ombrage.</p> <p>position variable de store et de lamelles : la sortie atteint les positions de store et de lamelles spécifiée par deux objets séparés, et donc variables, au début de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store ».</p>	

Au début de l'ensoleillement	aucune réaction monter descendre stop Appel de scénario interne position fixe position variable
<p>Le comportement de la sortie au début de l'ombrage - le cas échéant après l'écoulement de la durée de temporisation - est réglé à cet endroit.</p> <p>aucune réaction : au début de l'ombrage, la sortie passe en protection solaire et les relais de la sortie n'ont aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>monter : au début de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut.</p> <p>descendre : au début de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas.</p> <p>stop : au début de l'ombrage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>Appel de scénario interne : au début de l'ombrage, l'actionneur pour la sortie concernée appelle les valeurs de position réglées dans la configuration de scénario. Aucun appel de scénario n'est donc effectué comme dans le mode direct, mais les valeurs de position de scénarios correspondantes sont simplement suivies.</p> <p>position fixe : la sortie atteint une position paramétrée de manière fixe au début de l'ombrage.</p> <p>position variable : la sortie atteint la position spécifiée par un objet séparé, et donc variable, au début de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet roulant / marquise ».</p>	

Au début de l'ensoleillement	aucune réaction ouvrir fermer stop Appel de scénario interne position fixe position variable
------------------------------	---

Le comportement de la sortie au début de l'ombrage - le cas échéant après l'écoulement de la durée de temporisation - est réglé à cet endroit.

aucune réaction : au début de l'ombrage, la sortie passe en protection solaire et les relais de la sortie n'ont aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.

ouvrir : au début de l'ombrage, l'actionneur ouvre le volet d'aération / la lucarne.

fermer : au début de l'ombrage, l'actionneur ferme le volet d'aération / la lucarne.

stop : au début de l'ombrage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

Appel de scénario interne : au début de l'ombrage, l'actionneur pour la sortie concernée appelle les valeurs de position réglées dans la configuration de scénario. Aucun appel de scénario n'est donc effectué comme dans le mode direct, mais les valeurs de position de scénarios correspondantes sont simplement suivies.

position fixe : la sortie atteint une position paramétrée de manière fixe au début de l'ombrage.

position variable : la sortie atteint la position spécifiée par un objet séparé, et donc variable, au début de l'ombrage.

Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / lucarne ».

Scénario interne	Scénario 1 Scénario 2 ... Scénario 64
------------------	---

Le scénario interne qui est appelé au début de l'ombrage est défini à cet endroit. Ce paramètre est visible uniquement si le paramètre « Au début de l'ensoleillement » est réglé sur « Appel de scénario interne ».

Position fixe de store	comme la valeur paramétrée aucun changement de la position actuelle
<p>La position de store fixe au début de l'ombrage peut soit être spécifiée par un paramètre séparé de manière statique, soit être réglée en principe sur la valeur actuelle au moment de l'activation du soleil, et donc rester inchangée.</p> <p>comme la valeur paramétrée : au début de l'ombrage, la valeur de position de store paramétrée est atteinte.</p> <p>aucun changement de la position actuelle : au début de l'ombrage, la valeur de position actuelle du store est conservée. La sortie se comporte à ce moment-là comme si seule la lamelle était positionnée par l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement lorsque le store doit atteindre une valeur de position fixe au début de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».</p>	
Position du store (0...100 %)	0... 50 ...100
<p>La valeur de position du store devant être obtenue au début de l'ombrage est paramétrée de manière fixe à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible lorsque le paramètre « Position fixe du store » est réglé sur « comme la valeur paramétrée ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».</p>	
Position fixe de lamelles (0...100 %)	0... 50 ...100
<p>La valeur de position de la lamelle devant être obtenue au début de l'ombrage, si nécessaire après le positionnement du store, est paramétrée de manière fixe à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement lorsque la lamelle doit atteindre une valeur de position fixe au début de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».</p>	
Position fixe de volet roulant / marquise	comme la valeur paramétrée aucun changement de la position actuelle
<p>La position fixe de volet roulant ou de marquise au début de l'ombrage peut soit être spécifiée par un paramètre séparé de manière statique, soit être réglée en principe sur la valeur actuelle au moment de l'activation du soleil, et donc rester inchangée.</p> <p>comme la valeur paramétrée : au début de l'ombrage, la valeur de position du volet roulant ou de la marquise paramétrée est atteinte.</p> <p>Aucun changement de la position actuelle : au début de l'ombrage, la valeur de position actuelle du volet roulant ou de la marquise est conservée. Les mouvements en cours au moment de l'activation du soleil sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement lorsque le volet roulant ou marquise doit atteindre une valeur de position fixe au début de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet roulant / marquise ».</p>	

Position de volet roulant / marquise (0...100 %)	0... 50 ...100
<p>La valeur de position du volet roulant ou de la marquise devant être obtenue au début de l'ombrage est paramétrée de manière fixe à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible lorsque le paramètre « Position fixe de volet roulant / marquise » est réglé sur « comme la valeur paramétrée ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet roulant / marquise ».</p>	
Position fixe de volet d'aération	comme la valeur paramétrée aucun changement de la position actuelle
<p>La position fixe de volet d'aération au début de l'ombrage peut soit être spécifiée par un paramètre séparé de manière statique, soit être réglée en principe sur la valeur actuelle au moment de l'activation du soleil, et donc rester inchangée.</p> <p>comme la valeur paramétrée : au début de l'ombrage, la valeur de position du volet d'aération paramétrée est atteinte.</p> <p>aucun changement de la position actuelle : au début de l'ombrage, la valeur de position actuelle du volet d'aération est conservée. Les mouvements en cours au moment de l'activation du soleil sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement lorsque le volet d'aération doit atteindre une valeur de position fixe au début de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / lucarne ».</p>	
Position de volet d'aération (0...100 %)	0... 50 ...100
<p>La valeur de position du volet d'aération devant être suivie au début de l'ombrage est paramétrée de manière fixe à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible lorsque le paramètre « Position fixe de volet d'aération » est réglé sur « comme la valeur paramétrée ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / lucarne ».</p>	
Course de référence avant chaque positionnement de protection solaire	Case à cocher (oui/non)
<p>Une course de référence de l'entraînement peut être forcée avant un positionnement dans la protection solaire. Une course de référence est un mouvement de position à la position finale supérieure ou dans la position entièrement ouverte. En forçant la course de référence, il est possible de synchroniser les entraînements raccordés sur différentes sorties. Si le mouvement de synchronisation n'est pas forcé, l'actionneur exécute seulement une seule fois une course de référence après le retour de la tension d'alimentation.</p>	

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Protection solaire -> Fin de la protection solaire

Temporisation à la fin de l'ensoleillement Minutes (0...59)	0...59
Le télégramme reçu par le biais de l'objet « Ensoleillement » en vue de la désactivation de l'ombrage (selon polarité) peut être évalué avec un délai de temporisation. Réglage des minutes de la durée de temporisation.	
Secondes (0...59)	0...30...59
Réglage des secondes de la durée de temporisation. Le réglage de durée « 0 » dans les deux paramètres désactive la durée de temporisation. Dans ce cas, l'état de l'ombrage est évalué immédiatement.	
À la fin de l'ensoleillement	aucune réaction monter / ouvrir descendre / fermer stop Suivre la position
<p>Le comportement de la sortie à la fin de l'ombrage - le cas échéant après l'écoulement de la durée de temporisation - est réglé à cet endroit.</p> <p>Aucune réaction : à la fin de l'ombrage, la sortie quitte la protection solaire et les relais de la sortie ne montrent aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>monter / ouvrir : à la fin de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut ou ouvre le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>descendre / fermer : à la fin de l'ombrage, l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas ou ferme le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>stop : à la fin de l'ombrage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>Suivre la position : à la fin de l'ombrage, le dernier état réglé avant la fonction de protection solaire ou l'état suivi durant la fonction de protection solaire et sauvegardé en interne est réglé au niveau de la sortie. Les objets de position, l'objet longue durée et la fonction de scénarios sont alors suivis.</p> <p>Le comportement réglé pour ce paramètre est exécuté uniquement si aucune fonction ayant une priorité plus élevée (par ex. sécurité) n'est activée au moment de la fin de l'ombrage.</p>	
Scénario interne	Scénario 1 Scénario 2 ... Scénario 64
Le scénario interne qui est appelé à la fin de l'ombrage est défini à cet endroit. Ce paramètre est visible uniquement si le paramètre « À la fin de l'ensoleillement » est réglé sur « Appel de scénario interne ».	

Position fixe de store	comme la valeur paramétrée aucun changement de la position actuelle
<p>La position de store fixe à la fin de l'ombrage peut soit être spécifiée par un paramètre séparé de manière statique, soit rester en principe sur la valeur réglée par l'activation du soleil ou suivie.</p> <p>comme la valeur paramétrée : à la fin de l'ombrage, la valeur de position de store paramétrée est atteinte.</p> <p>aucun changement de la position actuelle : à la fin de l'ombrage, la valeur de position actuelle du store est conservée. La sortie se comporte à ce moment-là comme si seule la lamelle était positionnée par la fin de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement lorsque le store doit atteindre une valeur de position fixe à la fin de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store ».</p>	
Position du store (0...100 %)	0... 50 ...100
<p>La valeur de position du store devant être obtenue à la fin de l'ombrage est paramétrée de manière fixe à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible lorsque le paramètre « Position fixe du store » est réglé sur « comme la valeur paramétrée ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».</p>	
Position fixe de lamelles (0...100 %)	0... 50 ...100
<p>La valeur de position de lamelles devant être obtenue à la fin de l'ombrage, si nécessaire après le positionnement du store, est paramétrée de manière fixe à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement lorsque la lamelle doit atteindre une valeur de position fixe au début de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».</p>	
Position fixe de volet roulant / marquise	comme la valeur paramétrée aucun changement de la position actuelle
<p>La position fixe de volet roulant ou de marquise à la fin de l'ombrage peut soit être spécifiée par un paramètre séparé de manière statique, soit être réglée en principe sur la valeur actuelle au moment de l'activation du soleil, et donc rester inchangée.</p> <p>comme la valeur paramétrée : à la fin de l'ombrage, la valeur de position du volet roulant ou de la marquise paramétrée est atteinte.</p> <p>aucun changement de la position actuelle : à la fin de l'ombrage, la valeur de position actuelle du volet roulant ou de la marquise est conservée. Les mouvements en cours au moment de l'activation du soleil sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible si le volet roulant ou la marquise doit atteindre une valeur de position fixe à la fin de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet roulant / marquise ».</p>	

Position de volet roulant / marquise (0...100 %)	0... 50 ...100
<p>La valeur de position du volet roulant ou de marquise devant être obtenue à la fin de l'ombrage est paramétrée de manière fixe à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible lorsque le paramètre « Position fixe de volet roulant / marquise » est réglé sur « comme la valeur paramétrée ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet roulant / marquise ».</p>	
Position fixe de volet d'aération	comme la valeur paramétrée aucun changement de la position actuelle
<p>La position de volet d'aération fixe à la fin de l'ombrage peut soit être spécifiée par un paramètre séparé de manière statique, soit être réglée en principe sur la valeur actuelle au moment de l'activation du soleil, et donc rester inchangée.</p> <p>comme la valeur paramétrée : à la fin de l'ombrage, la valeur de position du volet d'aération paramétrée est atteinte.</p> <p>aucun changement de la position actuelle : à la fin de l'ombrage, la valeur de position actuelle du volet d'aération est conservée. Les mouvements en cours au moment de l'activation du soleil sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement lorsque le volet d'aération doit atteindre une valeur de position fixe à la fin de l'ombrage.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / lucarne ».</p>	
Position de volet d'aération (0...100 %)	0... 50 ...100
<p>La valeur de position du volet d'aération devant être suivie à la fin de l'ombrage est paramétrée de manière fixe à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible lorsque le paramètre « Position fixe de volet d'aération » est réglé sur « comme la valeur paramétrée ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / lucarne ».</p>	

11.8.2 Liste d'objets Fonction de protection solaire

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
32, 79 ...	Protection solaire - Ensoleillement - Activer / Désactiver	Store... - Entrée	1 bit	1 001	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour l'activation ou la désactivation de l'ombrage avec une protection solaire simple ou avancée (Soleil présent / Pas de soleil). La polarité est paramétrable.

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
33, 80 ...	Protection solaire - position	Store... - Entrée	1 octets	5 001	K, -, E, -, A

Objet 1 octet pour la prescription d'une valeur de position variable (0...255) pour la hauteur de pare-soleil du store ou du volet roulant ou bien pour la position de volet d'aération / lucarne avec une protection solaire active.

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
34, 81...	Protection solaire - Position des lamelles	Store... - Entrée	1 octets	5 001	K, -, E, -, A

Objet 1 octet pour la prescription d'une valeur de position variable des lamelles (0...255) avec une protection solaire active.

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
35, 82 ...	Protection solaire - Position des lamelles - Offset	Store... - Entrée	1 octets	6 001	K, -, E, -, A

Objet 1 octet pour la prescription d'un angle de position des lamelles (- 100 % ... + +100 % / les angles de position plus faibles ou plus élevés sont évalués comme + ou - 100 %) pour la correction manuelle de la position des lamelles avec une protection solaire active.

11.9 Fonction crépuscule

La fonction crépuscule peut être activée dans les modes de service « Store à lamelles » et « Volet roulant / marquise ». La fonction crépuscule permet par exemple de fermer le pare-soleil pour se protéger des regards le soir et de l'ouvrir le matin.

Au début de la fonction crépuscule, la réaction d'une sortie concernée peut être réglée dans l'ETS. Il est ainsi possible, entre autres, d'atteindre la position finale supérieure ou inférieure ou des valeurs de position paramétrées.

Il est également possible de régler la réaction à la fin de la fonction crépuscule. Dans cette situation, le pare-soleil peut, entre autres, se déplacer vers une position finale ou ne pas avoir de réaction particulière. Le suivi de positions est également possible.

Le mode crépuscule est démarré et également arrêté via un objet 1 bit avec le type de point de données 1.003 DPT_Enable. La valeur « 1 » signifie que la fonction crépuscule est active. La valeur « 0 » signifie que la fonction crépuscule n'est pas active.

Activer la fonction crépuscule

La fonction crépuscule peut être activée indépendamment pour chaque sortie de store ou de volet roulant / marquise sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... Autorisations ».

Le mode de service doit être réglé sur « Store à lamelles » ou « Volet roulant / marquise ».

- Activer la case à cocher « Fonction crépuscule ».

La page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Fonction crépuscule » est activée et la fonction crépusculaire est activée.

i La fonction crépuscule ne peut pas être paramétrée en mode « Volet d'aération / lucarne ».

Régler la fonction crépuscule

La fonction crépuscule peut être autorisée indépendamment pour chaque sortie de store ou de volet roulant / marquise grâce au paramètre de la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Autorisations ». Lorsque la fonction est autorisée, la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Fonction crépuscule » s'affiche.

La fonction crépuscule doit être autorisée.

- Régler le paramètre « Début de la fonction crépuscule » sur « aucune réaction ».

Au début de la fonction crépuscule, les relais de la sortie n'ont aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.

- Régler le paramètre « Début de la fonction crépuscule » sur « monter ».

Au début de la fonction crépuscule, l'actionneur fait monter le pare-soleil.

- Régler le paramètre « Début de la fonction crépuscule » sur « descendre ». Au début de la fonction crépuscule, l'actionneur fait descendre le pare-soleil.
- Régler le paramètre « Début de la fonction crépuscule » sur « Se placer en position ». Régler la position du store et de la lamelle ou la position du volet roulant / de la marquise.
Au début de la fonction crépuscule, l'actionneur appelle la valeur de position réglée pour la sortie concernée.
- Régler le paramètre « Début de la fonction crépuscule » sur « Appel de scénario interne ». Configurer le scénario interne qui doit être appelé (paramètre « Numéro de scénario »).
Au début de la fonction crépuscule, l'actionneur appelle pour la sortie concernée la valeur de position réglée dans la configuration de scénario. Aucun appel de scénario n'est donc effectué comme dans le mode direct, mais la valeur de position de scénarios correspondante est simplement suivie.

À la fin de la fonction crépuscule, la sortie concernée a la réaction réglée si aucune fonction avec une priorité plus élevée n'est active au moment de la désactivation.

La fonction crépuscule doit être autorisée.

- Régler le paramètre « Fin de la fonction crépuscule » sur « aucune réaction ». À la fin de la fonction crépuscule, le relais de la sortie n'a aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.
- Régler le paramètre « Fin de la fonction crépuscule » sur « monter ». L'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut.
- Régler le paramètre « Fin de la fonction crépuscule » sur « descendre ». L'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas.
- Régler le paramètre « Fin de la fonction crépuscule » sur « Se placer en position ». Régler la position du store et de la lamelle ou la position du volet roulant / de la marquise.
Au début de la fonction crépuscule, l'actionneur appelle la valeur de position réglée pour la sortie concernée.
- Régler le paramètre « Fin de la fonction crépuscule » sur « Suivre la position ».
A la fin de la fonction crépuscule, le dernier état statique réglé avant la fonction crépuscule ou l'état mis à jour et enregistré en interne pendant la fonction crépuscule est réglé sur la sortie. Les objets de position, l'objet longue durée et la fonction de scénarios sont alors suivis.

11.9.1 Paramètres Fonction crépuscule

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Protection solaire -> Début de la protection solaire

Début de la fonction crépuscule	aucune réaction monter descendre Se placer en position Appel de scénario interne
<p>Le comportement de la sortie au début du crépuscule est réglé à cet endroit.</p> <p>aucune réaction : au début du crépuscule, les relais de la sortie n'ont aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.</p> <p>monter : l'actionneur fait monter le pare-soleil au début du crépuscule.</p> <p>descendre : l'actionneur fait descendre le pare-soleil au début du crépuscule.</p> <p>se placer en position : au début du crépuscule, la sortie se déplace vers une position de pare-soleil paramétrée de manière fixe.</p> <p>Appel de scénario interne : au début du crépuscule, l'actionneur appelle les valeurs de position réglées dans la configuration du scénario pour la sortie concernée. Aucun appel de scénario n'est donc effectué comme dans le mode direct, mais les valeurs de position de scénarios correspondantes sont simplement suivies.</p>	
Position store	0 ... 60 ... 100 %
Position lamelle	0 ... 100 %
Position volet roulant / marquise	0 ... 60 ... 100 %
<p>On paramètre ici la valeur de position du pare-soleil qui doit être déplacé au début du crépuscule.</p> <p>Ce paramètre n'est visible que si le paramètre « Début de la fonction crépuscule » est réglé sur « Se placer en position ».</p> <p>Ces paramètres sont visibles en fonction du type de pare-soleil.</p>	
Appel scénario interne au début du crépuscule	0 ... 10 ... 64
<p>C'est ici que l'on définit le scénario interne qui sera appelé au début du crépuscule. Ce paramètre n'est visible que si le paramètre « Début de la fonction crépuscule » est réglé sur « Appel de scénario interne ».</p>	

Fin de la fonction crépuscule	aucune réaction monter descendre Suivre la position Se placer en position
-------------------------------	--

Le comportement de la sortie à la fin du crépuscule est réglé à cet endroit.

aucune réaction : à la fin du crépuscule, les relais de la sortie n'ont aucune réaction. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.

monter : L'actionneur fait monter le pare-soleil à la fin du crépuscule.

descendre : L'actionneur fait descendre le pare-soleil à la fin du crépuscule.

Suivre la position : à la fin du crépuscule, le dernier état réglé avant le crépuscule ou l'état suivi pendant le crépuscule et enregistré en interne est réglé sur la sortie. Les objets de position, l'objet longue durée et la fonction de scénarios sont alors suivis. Le comportement réglé pour ce paramètre n'est exécuté que si aucune fonction de priorité supérieure (par ex. Sécurité) n'est activée au moment de la fin du crépuscule.

Se placer en position : à la fin du crépuscule, la sortie se déplace vers une position de pare-soleil paramétrée de manière fixe.

Position store	0...100 %
Position lamelle	0...100 %
Position volet roulant / marquise	0...100 %

La valeur de position du pare-soleil qui doit être déplacé à la fin du crépuscule est paramétrée ici.

Ce paramètre n'est visible que si le paramètre « Fin de la fonction crépuscule » est réglé sur « Se placer en position ».

Ces paramètres sont visibles en fonction du type de pare-soleil.

11.9.2 Liste d'objets Fonction crépuscule

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
65, 112, 159, 206, 253, 300, 347, 394, 441, 488, 535, 582	Fonction crépuscule - Activer / Désactiver	Store... - Entrée	1 bit	1 003	K, -, E, -, A
Objets 1 bit pour la commutation entre le mode jour et le mode nuit					

11.10 Fonction de scénarios

Séparément, pour chaque sortie, il est possible de créer jusqu'à 16 scénarios dans l'actionneur et d'enregistrer des valeurs de position de scénarios pour la hauteur de pare-soleil d'un store, d'un volet roulant ou d'une marquise, ou bien pour la position de volet d'aération / lucarne. Dans le mode de service Store, il est de même possible de spécifier les positions des lamelles. L'appel, mais aussi l'enregistrement des valeurs de scénarios, se font via un objet d'auxiliaires de scénarios séparé. Le type de point de données de l'objet auxiliaire permet d'adresser tous les scénarios.

La fonction de scénario doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations » pour chaque sortie de store, afin que les objets de communication et les paramètres nécessaires (sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Scénarios ») soient visibles.

Le nombre de scénarios utilisé peut être choisi librement dans une plage de 1 à 16. Le paramètre « Nombre de scénarios » détermine combien de scénarios pour la sortie de commutation sont visibles dans l'ETS et utilisables par la suite. Il est possible de déterminer pour chaque scénario le numéro de scénario (1...64) à partir duquel le pilotage est exécuté.

La fonction de scénarios doit être affectée au mode direct, comme la commande de la sortie par télégrammes courte durée, longue durée ou de position. Pour cette raison, une position de scénarios appelée par une commande manuelle ou une fonction de sécurité peut être neutralisée à tout moment. De manière analogue, les autres télégrammes du mode direct changent également le réglage de la dernière position de scénario appelée. La priorité du mode direct, ainsi que celle de la fonction de scénarios, peuvent être paramétrées par rapport à la fonction de protection solaire (cf. « Fonction de protection solaire »).

Régler une temporisation d'appel de scénario

En option, chaque appel de scénario d'une sortie peut aussi être temporisé. De cette manière, il est possible de configurer des déroulements de scénarios dynamiques conjointement avec plusieurs sorties de scénarios, dans le cas de télégrammes de scénarios cycliques.

Condition préalable

La fonction de scénarios doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Scénarios », activer le paramètre « Retarder l'appel de scénario ».

La durée de temporisation est activée et peut être paramétrée séparément. La temporisation influence uniquement l'appel de scénario de la sortie de commutation. La durée de temporisation démarre après l'arrivée d'un télégramme d'appel. Ce n'est qu'une fois le temps écoulé que le scénario correspondant est appelé et que la valeur de position de scénario correspondante est réglée sur la sortie.

- i** Chaque télégramme d'appel de scénario relance la durée de temporisation et la redéclenche. Si un nouveau télégramme d'appel de scénario est reçu alors qu'une temporisation est en cours (appel de scénario pas encore effectué), le vieux scénario (pas encore appelé) est rejeté et seul le dernier scénario reçu est exécuté.
- i** La temporisation d'appel de scénario n'a aucun effet sur l'enregistrement de valeurs de scénarios. Un télégramme d'enregistrement de scénarios pendant une temporisation d'appel de scénario n'annule pas la durée de temporisation et donc l'appel de scénario.

Régler le comportement en cas d'opération de programmation ETS

Lors de la sauvegarde d'un scénario, les valeurs de position de scénarios sont enregistrées en interne dans l'appareil de manière non volatile. Pour que les valeurs enregistrées lors d'une opération de programmation ETS du programme d'application ou des paramètres ne soient pas remplacées par les valeurs de positions de scénarios conçues au départ, l'actionneur peut empêcher l'écrasement des valeurs de scénarios. En alternative, les valeurs de départ peuvent être chargées à nouveau dans l'appareil lors de chaque opération de programmation par l'ETS.

Condition préalable

La fonction de scénarios doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Scénarios », activer le paramètre « Écraser les valeurs enregistrées sur l'appareil lors de la procédure de programmation ETS ».

À chaque opération de programmation ETS du programme d'application ou des paramètres, les valeurs de position de scénarios paramétrées dans l'ETS pour la sortie concernée sont programmées dans l'actionneur. Le cas échéant, les valeurs de scénarios enregistrées dans l'appareil par une fonction d'enregistrement sont alors écrasées.

- Désactiver le paramètre « Écraser les valeurs enregistrées sur l'appareil lors de la procédure de programmation ETS ».

Les valeurs de position de scénarios sauvegardées, le cas échéant, par une fonction d'enregistrement dans l'appareil sont conservées. Si aucune valeur de scénario n'a été enregistrée, les dernières valeurs de position programmées par l'ETS restent valides.

- i** Lors de la première mise en service de l'actionneur, le paramètre doit être activé pour que la sortie soit initialisée sur les valeurs de position de scénarios valides.

Régler des numéros et des positions de scénarios

Il faut définir, pour chaque scénario de la sortie, quel numéro de scénario (1 à 64) adressera, appellera ou enregistrera le scénario. Le type de point de données de l'objet d'auxiliaire de scénarios permet d'adresser tous les scénarios.

En plus de la détermination du numéro de scénario, la position qui doit être réglée au niveau de la sortie en cas d'appel de scénario doit être définie. En mode de service « Store à lamelle », deux valeurs de position pour la position du store et la position des lamelles doivent être déterminées.

Condition préalable

La fonction de scénarios doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Scénarios », régler pour chaque scénario le paramètre « Numéro de scénario » sur le numéro grâce auquel les scénarios doivent être adressés.

Un scénario peut être déclenché par le numéro de scénario paramétré. Le réglage « 0 » désactive le scénario correspondant, de sorte que ni un appel, ni un processus de sauvegarde ne sont possibles.

- i** Si plusieurs scénarios sont paramétrés sur le même numéro de scénario, seul le scénario avec le plus petit numéro courant est adressé. Les autres scénarios sont ignorés dans ce cas.

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Scénarios », régler pour chaque scénario les paramètres « Position Store », « Position Volet roulant/marquise », « Position Volet d'aération/lucarne » et « Position Lamelle » sur la valeur de position souhaitée (0...100 %).

En cas d'appel de scénario, la position de scénario paramétrée est appelée et réglée pour la sortie.

- i** Les positions de scénarios paramétrées sont ensuite uniquement reprises dans l'actionneur en cas d'opération de programmation ETS si le paramètre « Écraser les valeurs enregistrées sur l'appareil lors de la procédure de programmation ETS » est activé.

- i** L'actionneur exécute, le cas échéant, une course de référence avant le réglage de la position de scénario nécessaire, si les données de position actuelles sont inconnues (p. ex. après une opération de programmation ETS ou après la mise en marche de la tension de bus).

Régler le comportement d'enregistrement

La valeur de position actuelle d'un store, d'un volet roulant, d'une marquise, d'un volet d'aération et d'une lamelle peut être enregistrée en interne par l'objet d'auxiliaires lors de la réception d'un télégramme d'enregistrement de scénarios. La valeur de position peut alors être influencée par toutes les fonctions de la sortie avant l'enregistrement (par ex. fonctionnement courte durée et longue durée, télégramme d'appel de scénarios, fonction de sécurité et de protection solaire et commande manuelle).

Condition préalable

La fonction de scénarios doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Scénarios », activer le paramètre « Fonction d'enregistrement » pour chaque scénario.

La fonction d'enregistrement est activée pour le scénario concerné. Lors de la réception d'un télégramme d'enregistrement par l'objet « Auxiliaire de scénarios », la valeur de position actuelle est enregistrée en interne.

- Désactiver le paramètre « Fonction d'enregistrement » pour chaque scénario. La fonction d'enregistrement est désactivée pour le scénario concerné. Un télégramme de sauvegarde reçu par l'objet « Auxiliaire de scénarios » est rejeté.

En option, un retour d'informations visuel peut être signalé par le biais de la sortie lors de l'exécution d'une instruction d'enregistrement. En guise de retour d'informations, l'entraînement raccordé à la sortie se déplace pour la durée de mouvement configurée du retour d'informations visuel dans le sens opposé à la dernière instruction de déplacement, puis à nouveau dans l'autre sens. Grâce à cela, l'exploitant de l'installation peut déterminer sur place si l'enregistrement de la position de scénario souhaitée a été exécuté correctement dans l'actionneur.

- i** Le retour d'informations visuel est uniquement disponible dans les modes de service « Store à lamelle » et « Volet roulant / Marquise ».
- Sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Scénarios », activer le paramètre « Retour d'infos visuel pour fonction d'enregistrement ». Pour le paramètre « Durée de mouvement Store » ou « Durée de mouvement volet roulant / marquise », régler la durée du mouvement pour le sens du retour d'informations visuel.

Le retour d'informations visuel est activé directement en cas d'exécution d'une fonction d'enregistrement. La sortie se déplace pendant la durée de mouvement configurée dans le sens opposé à la dernière instruction de déplacement, puis à nouveau dans l'autre sens.
- Désactiver le paramètre « Retour d'infos visuel pour fonction d'enregistrement ».

Le retour d'informations visuel n'est pas exécuté lors de l'enregistrement d'un scénario. L'actionneur adopte la valeur de position actuelle de la sortie sans retour d'informations particulier.
- i** Le retour d'informations visuel est uniquement exécuté si aucune autre fonction avec une priorité supérieure (p. ex. fonction de sécurité) n'est active au moment de la fonction d'enregistrement.

11.10.1 Paramètre Fonction de scénarios

Sortie de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations

Fonction de scénarios	Case à cocher (oui/non)
La fonction de scénarios peut être bloquée ou autorisée à cet endroit.	

Sortie de relais... -> SdS... - Généralités -> Scénarios

Retarder l'appel de scénario	Case à cocher (oui/non)
Un scénario est appelé par l'objet d'auxiliaires de scénarios. Selon les besoins, l'appel de scénario peut se dérouler avec une temporisation (paramètre activé) après la réception d'un télégramme d'appel. Autrement, l'appel se déroule immédiatement une fois que le télégramme a été reçu (paramètre désactivé).	

Durée de temporisation	0...59 min 0...10...59 s
Ce paramètre définit la durée de temporisation de scénario.	

Retour d'informations visuel pour fonction d'enregistrement	Case à cocher (oui/non)
<p>En option, un retour d'informations visuel peut être signalé par le biais de la sortie lors de l'exécution d'une instruction d'enregistrement. En guise de retour d'informations, l'entraînement raccordé à la sortie se déplace pour la durée de mouvement configurée du retour d'informations visuel dans le sens opposé à la dernière instruction de déplacement, puis à nouveau dans l'autre sens.</p> <p>Paramètre activé : le retour d'informations visuel est activé directement en cas d'exécution d'une fonction d'enregistrement. La sortie se déplace pendant la durée de mouvement configurée dans le sens opposé à la dernière instruction de déplacement, puis à nouveau dans l'autre sens.</p> <p>Paramètre désactivé : le retour d'informations visuel n'est pas exécuté lors de l'enregistrement d'un scénario. L'actionneur adopte la valeur de position actuelle de la sortie sans retour d'informations particulier.</p> <p>Ce paramètre est uniquement disponible dans les modes de service « Store à lamelle » et « Volet roulant / Marquise ».</p>	

Durée de mouvement du store	1...2...59 s
<p>Réglage de la durée de mouvement pour le retour d'informations visuel.</p> <p>Ce paramètre est uniquement disponible si le retour d'informations visuel est utilisé et que le mode de service « Store à lamelle » est réglé.</p>	

Durée de mouvement du volet roulant / de la marquise	1...2...59 s
<p>Réglage de la durée de mouvement pour le retour d'informations visuel.</p> <p>Ce paramètre est uniquement disponible si le retour d'informations visuel est utilisé et que le mode de service « Volet roulant / Marquise » est réglé.</p>	

Écraser les valeurs enregistrées sur l'appareil lors de la procédure de programmation ETS	Case à cocher (oui / non)
Lors de la sauvegarde d'un scénario, les valeurs de position de scénarios sont enregistrées en interne dans l'appareil. Afin que les valeurs enregistrées lors d'une opération de programmation ETS ne soient pas remplacées par les valeurs de position de scénarios projetées initialement, l'actionneur peut empêcher un écrasement des valeurs de scénario (paramètre désactivé). Autrement, les valeurs initiales peuvent être rechargées dans l'appareil à chaque opération de programmation par l'ETS (paramètre activé).	
Nombre de scénarios	1...10...16
Ce paramètre détermine combien de scénarios pour la sortie sont visibles dans l'ETS et par conséquent utilisables.	
Numéro de scénario	0...1*...64 *: Le numéro de scénario prédéfini dépend du scénario.
Il est ensuite possible de régler pour chaque scénario le numéro de scénario (1 à 64) à partir duquel le pilotage est exécuté. Le réglage « 0 » désactive le scénario correspondant, de sorte que ni un appel, ni un processus de sauvegarde ne sont possibles. Si plusieurs scénarios sont paramétrés sur le même numéro de scénario, seul le scénario avec le plus petit numéro courant est adressé. Les autres scénarios sont ignorés dans ce cas.	
Position store	0*...100 % * : La position prédéfinie dépend du scénario.
La position du store qui est paramétrée lors de l'appel du scénario est réglée à cet endroit. Ce paramètre est disponible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».	
Position lamelle	0*...100 % * : La position prédéfinie dépend du scénario.
La position de la lamelle qui est paramétrée lors de l'appel du scénario est réglée à cet endroit. Ce paramètre est disponible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».	

Position volet roulant / marquise	0*...100 % * : La position prédéfinie dépend du scénario.
<p>La position du volet roulant ou de la marquise qui est paramétrée lors de l'appel du scénario est réglée à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est disponible uniquement dans le mode de service « Volet roulant/ Marquise ».</p>	
Position volet d'aération / lucarne	0*...100 % * : La position prédéfinie dépend du scénario.
<p>La position du volet d'aération ou de la lucarne qui est paramétrée lors de l'appel du scénario est réglée à cet endroit.</p> <p>Ce paramètre est disponible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / Lucarne ».</p>	
Fonction d'enregistrement	Case à cocher (oui/non)
<p>Si le paramètre est activé, la fonction d'enregistrement du scénario est activée. Ensuite, la valeur de position actuelle peut être sauvegardée en interne lors de la réception d'un télégramme d'enregistrement par le biais d'un objet de poste auxiliaire. Si le paramètre est désactivé, les télégrammes d'enregistrement sont rejetés.</p>	

11.10.2 Liste d'objets Fonction de scénarios

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
24, 48...	Scénarios - Poste auxiliaire	Store... - Entrée	1 octets	18 001	K, (L), E, -, A
Objet 1 octet pour appeler ou sauvegarder un scénario.					

11.11 Fonction de blocage et position forcée

Une fonction de blocage ou alternativement une fonction de position forcée peut être configurée pour chaque sortie de store. Dans ce contexte, une seule de ces fonctions peut être activée pour une sortie de store.

Régler la fonction de blocage

En cas de blocage actif, la commande KNX de la sortie concernée est neutralisée et verrouillée. La fonction de blocage possède la deuxième priorité la plus élevée après la commande manuelle. Par conséquent, un blocage actif neutralise la fonction de sécurité, la fonction de protection solaire et le mode direct (télégramme courte durée / longue durée, scénarios, positionnement, central). En raison de la neutralisation, il est, par exemple, possible de réaliser un verrouillage durable à des fins de service (arrêt entraînement) ou en guise de protection anti-enfermement (monter store).

La fonction de blocage peut être supprimée, en option, via un objet d'acquiescement 1 bit supplémentaire. Grâce à cela, la désactivation de la fonction de blocage est empêchée par l'objet de blocage.

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations », régler le paramètre « Fonction de blocage / Position forcée » sur « Fonction de blocage ».

La fonction de blocage est autorisée. L'objet de communication « Fonction de blocage - Activer / Désactiver » et les paramètres de la fonction de blocage sont visibles sur la page de paramètres « Sortie de relais... -> SdS... - Généralités -> Fonction de blocage ». La polarité de l'objet de blocage est spécifiée de manière fixe (1 = sortie bloquée, 0 = sortie activée).

- Régler le paramètre « Début de la fonction de blocage » sur le comportement nécessaire.

Au début du blocage (télégramme MARCHE sur l'objet de blocage), le comportement paramétré est exécuté et la commande bus de la sortie est verrouillée.

aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans la dernière position réglée.

stop : au début de la fonction de blocage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

monter / ouvrir : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut ou ouvre le volet d'aération / la lucarne.

descendre / fermer : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas ou ferme le volet d'aération / la lucarne.

Se placer en position : au début de la fonction de blocage, l'entraînement raccordable peut se déplacer sur une position indiquée par un autre paramètre (0...100 %). En cas de pilotage de stores, les lamelles peuvent également être

positionnées séparément. Avant le mouvement de positionnement, l'actionneur effectue une course de référence, car la position actuelle est inconnue au moment de la fonction de blocage.

En cas de fonction de blocage sans objet d'acquiescement...

- Désactiver le paramètre « Utiliser acquiescement ».
Il n'existe aucun objet d'acquiescement supplémentaire. La fonction de blocage est annulée par le biais de l'objet de blocage grâce à un télégramme ARRÊT.
- Régler le paramètre « Fin de la fonction de blocage » sur le comportement nécessaire.

À la fin du blocage, le comportement paramétré est exécuté et la commande bus de la sortie est à nouveau activée.

aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans la dernière position réglée.

stop : à la fin de la fonction de blocage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

monter / ouvrir : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut ou ouvre le volet d'aération / la lucarne.

descendre / fermer : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas ou ferme le volet d'aération / la lucarne.

Suivre la position : à la fin du blocage, la position reçue durant la fonction de blocage ou la dernière position réglée de manière fixe (mouvement d'entraînement terminé) avant la fonction de blocage est suivie.

En cas de fonction de blocage avec objet d'acquiescement...

- Activer le paramètre « Utiliser acquiescement ».
L'objet d'acquiescement est disponible. La fonction de blocage peut uniquement être annulée par le biais de l'objet d'acquiescement grâce à un télégramme MARCHE. Les télégrammes ARRÊT sur l'objet de blocage ou sur l'objet d'acquiescement sont ignorés par l'actionneur.
- Régler le paramètre « Fin de la fonction de blocage après acquiescement » sur le comportement nécessaire.

Après un acquiescement, le comportement paramétré est exécuté et la commande de bus de la sortie est à nouveau activée.

aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans la dernière position réglée.

stop : à la fin de la fonction de blocage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.

monter / ouvrir : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut ou ouvre le volet d'aération / la lucarne.

descendre / fermer : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas ou ferme le volet d'aération / la lucarne.

Suivre la position : à la fin du blocage, la position reçue durant la fonction de blocage ou la dernière position réglée de manière fixe (mouvement d'entraînement terminé) avant la fonction de blocage est suivie.

- i** Après une coupure de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS de l'application ou des paramètres, la fonction de blocage est toujours désactivée (valeur d'objet « 0 »).
- i** Les actualisations de l'objet de blocage de « Activé » vers « Activé » ou de « Désactivé » vers « Désactivé » n'indiquent aucune réaction.
- i** Le relais d'une sortie bloquée par le KNX peut, en outre, être commandé manuellement !

Message d'état de la fonction de blocage

- Activer le paramètre « Objet d'état ».
L'objet d'état est disponible. L'objet envoie un télégramme avec la valeur « 1 » lorsque la fonction de blocage est active. L'objet envoie un télégramme avec la valeur « 0 » lorsque la fonction de blocage est inactive.

Régler la fonction de position forcée

La fonction position forcée peut être autorisée pour chaque sortie. La position forcée a la deuxième priorité la plus élevée après la commande manuelle. Par conséquent, une position forcée active neutralise la fonction de sécurité, la fonction de protection solaire et le mode direct (télégramme courte durée / longue durée, scénarios, positionnement, central). Pendant une spécification de position forcée, une sortie concernée est verrouillée, de sorte qu'elle ne peut pas être commandée par des fonctions de priorité inférieure et ne peut être utilisée que par une commande manuelle. À la fin d'une commande manuelle, la réaction forcée est à nouveau exécutée si la position forcée est encore active.

La fonction de position forcée possède un objet de communication 2 bits séparé. Le premier bit (bit 0) de l'objet « Position forcée - Activer / Désactiver » indique si la sortie de store est forcée à la montée ou à la descente. Le deuxième bit (bit 1) de l'objet permet d'activer ou de désactiver le guidage forcé (voir tableau suivant).

Le comportement d'une sortie de store à la fin de la position forcée est paramétrable. En outre, l'objet forcé peut être initialisé en cas de retour de la tension de bus.

Bit 1	Bit 0	Fonction
0	x	Position forcée inactive -> pilotage normal
1	0	Position forcée active : monter / ouvrir
1	1	Position forcée active : descendre / fermer

Tab. 1: Codage bit de la position forcée

- i** La durée de mouvement forcée d'une sortie dans les positions finales est déterminée par le paramètre « Durée de mouvement » sur la page de paramètres « Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Durées ». Un mouvement forcé comme le mode longue durée est alors déduit de la durée de mouvement.

Mouvement vers le bas : durée de mouvement + 20 % ; mouvement vers le haut : durée de mouvement + 20 % + prolongation de la durée de mouvement paramétrée. Les mouvements forcés ne peuvent pas être réenclenchés.
- i** Pour les stores, un suivi des lamelles à la fin des mouvements forcés en fins de course n'est pas exécuté.
- i** Les actualisations de l'objet position forcée de « Position forcée active » à « Position forcée active » en conservant le sens de mouvement forcé ou de « Position forcée inactive » à « Position forcée inactive » ne montrent aucune réaction.
- i** La position forcée est toujours effacée après une opération de programmation ETS de l'application ou des paramètres.
- i** L'état actuel de la position forcée est enregistré en cas de défaillance de la tension de bus.
- Sur la page de paramètres « Sortie de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations », régler le paramètre « Fonction de blocage / Position forcée » sur « Position forcée ».

La fonction position forcée est activée. L'objet de communication « Position forcée - Activer / Désactiver » et les paramètres de la fonction de position forcée sont visibles sur la page de paramètres « Sortie de relais... -> SdS... - Généralités -> Position forcée ».
- Régler le paramètre « Fin de la position forcée » sur le comportement nécessaire.

À la fin de la position forcée, le comportement paramétré est exécuté et la commande de bus de la sortie de store est à nouveau activée.

Suivre la position : à la fin d'une position forcée, le dernier état réglé de manière statique avant la fonction de position forcée ou l'état suivi durant la fonction de position forcée et sauvegardé en interne est réglé au niveau de la sortie. Les objets de position, l'objet longue durée et la fonction de scénarios sont alors suivis.

aucun changement : à la fin de la position forcée, le dernier état réglé n'est pas modifié. La sortie est ensuite à nouveau autorisée. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.
- i** Avec le réglage « Suivre la position » : l'actionneur peut suivre des positions absolues (télégramme de position, valeur de scénarios) en cas d'autorisation de la position forcée uniquement lorsque les données de position sont connues et que les positions ont été spécifiées. Dans le cas contraire, aucune réaction n'est exécutée au moment de l'autorisation de la position forcée. Il est

possible de suivre des données de position lorsqu'une position était réglée de façon définie avant la fonction de position forcée ou lorsqu'un nouveau télégramme de position a été reçu par les objets de positionnement pendant le verrouillage forcé. Dans ce dernier cas, une course de référence est effectuée en cas d'autorisation de la position forcée, lorsque la position n'était pas connue avant ou pendant le verrouillage de la position forcée. Les positions de lamelles connues sont également suivies de la manière décrite. Ceci se produit même si la hauteur de store n'est pas connue. À l'inverse, les mouvements longue durée (mouvement sans spécification de position) sont toujours suivis.

- i** Le comportement réglé au niveau de « Fin de la position forcée » n'est ensuite exécuté que si la sortie bascule en mode direct après la fin de la position forcée. En cas de fonction de sécurité active ou de protection solaire active (indépendamment de la priorité réglée par rapport au mode direct), la fonction ayant la priorité la plus faible suivante est exécutée. En outre, le comportement paramétré n'est pas exécuté si la position forcée est arrêtée par spécification en cas de retour de la tension de bus. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » est exécuté.

L'objet de communication de la position forcée peut être initialisé après le retour de la tension de bus. En cas d'activation de la position forcée, il est ainsi possible d'influencer et de verrouiller une sortie lors de l'initialisation du bus.

- Régler le paramètre « Après retour de la tension de bus » sur le comportement nécessaire.

Après le retour de la tension de bus, l'état paramétré est repris dans l'objet de communication « Position forcée - Activer / Désactiver ». Si une position forcée est activée, la sortie est pilotée en conséquence directement après le retour de la tension de bus et verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage de la position forcée soit effectué via le KNX. Dans ce cas, le paramètre « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.

aucune position forcée active : la position forcée est désactivée après un retour de la tension de bus. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » est exécuté en cas de retour de la tension de bus.

Position forcée activée, monter ou Position forcée activée, ouvrir : la position forcée est activée après le retour de la tension de bus et le pare-soleil est monté par un guidage forcé ou le volet d'aération / la lucarne est ouvert(e). La sortie concernée est verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage soit reçu via le KNX. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.

Position forcée activée, descendre ou Position forcée activée, fermer : la position forcée est activée après le retour de la tension de bus et le pare-soleil est descendu par un guidage forcé ou le volet d'aération / la lucarne est fermé(e).

La sortie concernée est verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage soit reçu via le KNX. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.

État de la position forcée avant une coupure de la tension de bus : après un retour de la tension de bus, l'état de la position forcée réglé en dernier avant une coupure de la tension de bus et sauvegardé en interne est suivi. Une opération de programmation ETS efface l'état enregistré (alors, réaction comme « aucune position forcée active »). Si l'état suivi est « Aucune position forcée active », le comportement « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » est exécuté en cas de retour de la tension de bus.

- i Après une opération de programmation ETS de l'application ou des paramètres, la fonction de position forcée est toujours désactivée (valeur d'objet « 0 »).

11.11.1 Paramètres Fonction de blocage et position forcée

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Autorisations

Fonction de blocage / position forcée	aucune sélection Fonction de blocage Position forcée
Il est possible de définir à cet endroit si une fonction de blocage ou une position forcée doit exister pour la sortie de store. La fonction de blocage ne peut être paramétrée que de manière alternative à la fonction position forcée.	

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Fonction de blocage

Objet d'état	Case à cocher (oui/non)
Ce paramètre détermine si l'objet de communication « Fonction de blocage - État » est visible.	
Paramètre activé : l'objet d'état est disponible. L'objet envoie un télégramme avec la valeur « 1 » lorsque la fonction de blocage est active. L'objet envoie un télégramme avec la valeur « 0 » lorsque la fonction de blocage est inactive.	
Paramètre désactivé : il n'y a pas d'objet d'état supplémentaire.	

Acquitter	Case à cocher (oui/non)
La fonction de blocage peut être supprimée, en option, via un objet d'acquiescement 1 bit supplémentaire. Grâce à cela, la désactivation de la fonction de blocage est empêchée par l'objet de blocage. En alternative, l'objet d'acquiescement est absent. Dans ce cas, l'annulation du blocage est effectuée par le biais de l'objet de blocage.	
Paramètre activé : l'objet d'acquiescement est disponible. La fonction de blocage peut uniquement être annulée par le biais de l'objet d'acquiescement grâce à un télégramme MARCHE. Les télégrammes ARRÊT sur l'objet de blocage sont ignorés par l'actionneur.	
Paramètre désactivé : il n'existe aucun objet d'acquiescement supplémentaire. La fonction de blocage peut être annulée par le biais de l'objet de blocage grâce à un télégramme ARRÊT.	

Début de la fonction de blocage	aucune réaction stop monter descendre Se placer en position
<p>Le comportement de la sortie au début de la fonction de blocage peut être paramétré.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement si la fonction de blocage est autorisée.</p> <p>aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans la dernière position réglée.</p> <p>stop : au début de la fonction de blocage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>monter : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut.</p> <p>descendre : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas.</p> <p>Se placer en position : au début de la fonction de blocage, l'entraînement raccordé peut se déplacer sur une position indiquée (0...100 %) par un autre paramètre. En cas de pilotage de stores, les lamelles peuvent également être positionnées séparément. Avant le mouvement de positionnement, l'actionneur effectue une course de référence, car la position actuelle est inconnue au moment de la fonction de blocage.</p> <p>Ce paramètre est uniquement disponible dans les modes de service « Store à lamelle » et « Volet roulant / Marquise ».</p>	

Début de la fonction de blocage	aucune réaction stop ouvrir fermer Se placer en position
<p>Le comportement de la sortie au début de la fonction de blocage peut être paramétré.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement si la fonction de blocage est autorisée.</p> <p>aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans la dernière position réglée.</p> <p>stop : au début de la fonction de blocage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>ouvrir : l'actionneur ouvre le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>fermer : l'actionneur ferme le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>Se placer en position : au début de la fonction de blocage, l'entraînement raccordé peut se déplacer sur une position indiquée (0...100 %) par un autre paramètre. En cas de pilotage de stores, les lamelles peuvent également être positionnées séparément. Avant le mouvement de positionnement, l'actionneur effectue une course de référence, car la position actuelle est inconnue au moment de la fonction de blocage.</p> <p>Ce paramètre est disponible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / Lucarne ».</p>	
Position store (0...100 %)	0...100
<p>La valeur de position du store qui doit être atteinte au début de la fonction de blocage est paramétrée ici.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement si le paramètre « Début de la fonction de blocage » est réglé sur « Se placer en position ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».</p>	
Position lamelle (0...100 %)	0...100
<p>La valeur de position de la lamelle qui doit être atteinte au début de la fonction de blocage, le cas échéant après le positionnement du store, est paramétrée ici.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement si le paramètre « Début de la fonction de blocage » est réglé sur « Se placer en position ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Store à lamelle ».</p>	

Position volet roulant/marquise (0...100 %)	0...100
<p>La valeur de position du volet roulant ou de la marquise qui doit être atteinte au début de la fonction de blocage est paramétrée ici.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement si le paramètre « Début de la fonction de blocage » est réglé sur « Se placer en position ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet roulant / marquise ».</p>	
Position volet d'aération / lucarne (0...100 %)	0...100
<p>La valeur de position du volet d'aération ou de la lucarne qui doit être atteinte au début de la fonction de blocage est paramétrée ici.</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement si le paramètre « Début de la fonction de blocage » est réglé sur « Se placer en position ».</p> <p>Ce paramètre est visible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / lucarne ».</p>	
Fin de la fonction de blocage	aucune réaction stop monter descendre Suivre la position
<p>Le comportement de la sortie à la fin de la fonction de blocage peut être paramétré. Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de blocage est activée et si l'acquiescement n'est pas utilisé.</p> <p>aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans la dernière position réglée.</p> <p>stop : à la fin de la fonction de blocage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>monter : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut.</p> <p>descendre : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas.</p> <p>Suivre la position : à la fin du blocage, la position reçue durant la fonction de blocage ou la dernière position réglée de manière fixe (mouvement d'entraînement terminé) avant la fonction de blocage est suivie.</p> <p>Ce paramètre est uniquement disponible dans les modes de service « Store à lamelle » et « Volet roulant / Marquise ».</p>	

Fin de la fonction de blocage	aucune réaction stop ouvrir fermer Suivre la position
<p>Le comportement de la sortie à la fin de la fonction de blocage peut être paramétré. Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de blocage est activée et si l'acquiescement n'est pas utilisé.</p> <p>aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans la dernière position réglée.</p> <p>stop : à la fin de la fonction de blocage, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>ouvrir : l'actionneur ouvre le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>fermer : l'actionneur ferme le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>Suivre la position : à la fin du blocage, la position reçue durant la fonction de blocage ou la dernière position réglée de manière fixe (mouvement d'entraînement terminé) avant la fonction de blocage est suivie.</p> <p>Ce paramètre est disponible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / Lucarne ».</p>	

Fin de la fonction de blocage après acquiescement	aucune réaction stop monter descendre Suivre la position
<p>Le comportement de la sortie à la fin de la fonction de blocage peut être paramétré. Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de blocage est activée et que l'acquiescement est utilisé.</p> <p>aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction en cas d'acquiescement et reste dans la dernière position réglée.</p> <p>stop : en cas d'acquiescement, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>monter : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le haut en cas d'acquiescement.</p> <p>descendre : l'actionneur déplace le pare-soleil vers le bas en cas d'acquiescement.</p> <p>Suivre la position : en cas d'acquiescement, la position reçue durant la fonction de blocage ou la dernière position réglée de manière fixe (mouvement d'entraînement terminé) avant la fonction de blocage est suivie.</p> <p>Ce paramètre est uniquement disponible dans les modes de service « Store à lamelle » et « Volet roulant / Marquise ».</p>	

Fin de la fonction de blocage après acquittement	aucune réaction stop ouvrir fermer Suivre la position
<p>Le comportement de la sortie à la fin de la fonction de blocage peut être paramétré. Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de blocage est activée et que l'acquittement est utilisé.</p> <p>aucune réaction : le relais de la sortie n'a aucune réaction en cas d'acquittement et reste dans la dernière position réglée.</p> <p>stop : en cas d'acquittement, l'actionneur commande les relais de la sortie dans la position « stop ». Un mouvement d'entraînement éventuellement en cours est de ce fait interrompu.</p> <p>ouvrir : en cas d'acquittement, l'actionneur ouvre le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>fermer : en cas d'acquittement, l'actionneur ferme le volet d'aération / la lucarne.</p> <p>Suivre la position : en cas d'acquittement, la position reçue durant la fonction de blocage ou la dernière position réglée de manière fixe (mouvement d'entraînement terminé) avant la fonction de blocage est suivie.</p> <p>Ce paramètre est disponible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / Lucarne ».</p>	

Sorties de relais... -> SdS... - Généralités -> Position forcée

Fin de la position forcée	Suivre la position aucune modification
<p>À la fin de la position forcée, le comportement paramétré est exécuté et la commande de bus de la sortie de store est à nouveau activée.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de position forcée est autorisée.</p> <p>Suivre la position : à la fin d'une position forcée, le dernier état réglé de manière statique avant la fonction de position forcée ou l'état suivi durant la fonction de position forcée et sauvegardé en interne est réglé au niveau de la sortie. Les objets de position, l'objet longue durée et la fonction de scénarios sont alors suivis.</p> <p>aucun changement : à la fin de la position forcée, le dernier état réglé n'est pas modifié. La sortie est ensuite à nouveau autorisée. À ce moment, les mouvements en cours sont effectués jusqu'au bout.</p>	

Après le retour de la tension de bus	<p>aucune position forcée active</p> <p>Position forcée activée, monter</p> <p>Position forcée activée, descendre</p> <p>État de la position forcée avant la coupure tension bus</p>
<p>Après le retour de la tension de bus, l'état paramétré est adopté dans l'objet de communication « Position forcée ». Si une position forcée est activée, la sortie est pilotée en conséquence directement après le retour de la tension de bus et verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage de la position forcée soit effectué via le KNX. Dans ce cas, le paramètre « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sortie de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de position forcée est autorisée.</p> <p>aucune position forcée active : la position forcée est désactivée après un retour de la tension de bus. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » est exécuté en cas de retour de la tension de bus.</p> <p>Position forcée activée, monter : la position forcée est activée après le retour de la tension de bus et le pare-soleil est monté par un guidage forcé. La sortie concernée est verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage soit reçu via le KNX. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.</p> <p>Position forcée activée, descendre : la position forcée est activée après le retour de la tension de bus et le pare-soleil est descendu par un guidage forcé. La sortie concernée est verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage soit reçu via le KNX. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.</p> <p>État de la position forcée avant une coupure de la tension de bus : après un retour de la tension de bus, l'état de la position forcée réglé en dernier avant une coupure de la tension de bus et sauvegardé en interne est suivi. Une opération de programmation ETS efface l'état enregistré (alors, réaction comme « aucune position forcée active »). Si l'état suivi est « Aucune position forcée active », le comportement « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » est exécuté en cas de retour de la tension de bus.</p> <p>Ce paramètre est uniquement disponible dans les modes de service « Store à lamelle » et « Volet roulant / Marquise ».</p>	

Après le retour de la tension de bus	<p>aucune position forcée active</p> <p>Position forcée activée, ouvrir</p> <p>Position forcée activée, fermer</p> <p>État de la position forcée avant la coupure tension bus</p>
<p>Après le retour de la tension de bus, l'état paramétré est adopté dans l'objet de communication « Position forcée ». Si une position forcée est activée, la sortie est pilotée en conséquence directement après le retour de la tension de bus et verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage de la position forcée soit effectué via le KNX. Dans ce cas, le paramètre « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sortie de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de position forcée est autorisée.</p> <p>aucune position forcée active : la position forcée est désactivée après un retour de la tension de bus. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » est exécuté en cas de retour de la tension de bus.</p> <p>Position forcée activée, ouvrir : la position forcée est activée après le retour de la tension de bus et le volet d'aération / la lucarne est ouvert(e). La sortie concernée est verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage soit reçu via le KNX. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.</p> <p>Position forcée activée, fermer : la position forcée est activée après le retour de la tension de bus et le volet d'aération / la lucarne est fermé(e). La sortie concernée est verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage soit reçu via le KNX. Dans ce cas, le comportement réglé « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie concernée.</p> <p>État de la position forcée avant une coupure de la tension de bus : après un retour de la tension de bus, l'état de la position forcée réglé en dernier avant une coupure de la tension de bus et sauvegardé en interne est suivi. Une opération de programmation ETS efface l'état enregistré (alors, réaction comme « aucune position forcée active »). Si l'état suivi est « Aucune position forcée active », le comportement « Après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais... - SdS... - Généralités » est exécuté en cas de retour de la tension de bus.</p> <p>Ce paramètre est disponible uniquement dans le mode de service « Volet d'aération / Lucarne ».</p>	

11.11.2 Liste d'objets Fonction de blocage et position forcée

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
25, 72...	Position forcée - Activer / Désactiver	Store... - Entrée	2 bit	2 001	K, -, E, -, A

Objet 2 bits pour la position forcée d'une sortie de store. La polarité est définie par le télégramme.

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
27, 74...	Fonction de blocage - Activer / Désactiver	Store... - Entrée	1 bit	1 003	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour le blocage d'une sortie de store (« 1 » = fonction de blocage active, « 0 » = fonction de blocage inactive).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
28, 75...	Fonction de blocage - Acquiescement	Store... - Entrée	1 bit	1 016	K, -, E, -, A

Objet 1 bit pour l'acquiescement d'une fonction de blocage active d'une sortie de store. Cet objet est visible uniquement si l'acquiescement doit être utilisé pour la fonction de blocage (« 1 » = la fonction de blocage est désactivée / « 0 » = la fonction de blocage reste active).

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
55, 102 ...	Fonction de blocage - État	Store... - Sortie	1 bit	1 003	K, L, -, T, A

Objet 1 bit pour l'acquiescement d'une fonction de blocage active d'une sortie de store. Cet objet est visible uniquement si l'acquiescement doit être utilisé pour la fonction de blocage (« 1 » = la fonction de blocage est désactivée / « 0 » = la fonction de blocage reste active).

12 Fonctionnement Commutation

12.1 Priorités

L'actionneur distingue en fonctionnement Commutation différentes fonctions qui peuvent influencer sur une sortie. Afin d'éviter tout conflit d'état, chaque fonction possible est affectée à une priorité définie. La fonction ayant la priorité la plus élevée est prioritaire par rapport à la fonction ayant la priorité la plus faible.

Pour le fonctionnement Commutation, il existe les priorités suivantes...

- Priorité 1 : mode manuel (priorité la plus élevée),
- Priorité 2 : fonction de blocage,
- Priorité 3 : fonction de lien & fonction cage d'escalier,
- Priorité 4 : mode bus direct (objet « Commutation », scénarios, comportement de réinitialisation)

Pour certaines fonctions, le comportement à la fin peut être configuré (p. ex. le comportement à la fin d'une commande manuelle ou à la fin de la fonction de blocage). Ces réactions prédéfinies ne sont alors exécutées que si l'actionneur peut ensuite basculer immédiatement en mode direct (priorité la plus faible).

Si, tandis qu'une fonction ayant une priorité élevée (par exemple commande manuelle) est active, une autre fonction ayant une priorité plus faible est activée (par exemple fonction de blocage), l'actionneur exécute le comportement au début de la fonction ayant la priorité moins élevée suivante (par exemple fonction de blocage). Le comportement à la fin de la fonction ayant la priorité plus élevée (par exemple commande manuelle) n'est pas exécuté dans ce cas !

12.2 Réglages généraux

12.2.1 Comportement de réinitialisation

Temporisation après retour de la tension de bus

Afin de réduire le trafic de télégrammes sur le câble de bus KNX après la mise en marche de la tension de bus (réinitialisation de bus), après le raccordement de l'appareil à la ligne de bus ou après une opération de programmation ETS, il est possible de temporiser tous les messages d'état ou retours d'informations actifs à envoyer de la fonction de commutation. Pour cela, il est possible de définir une temporisation pour tous les canaux (paramètre « Temporisation après le retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Généralités -> Sorties de commutation (SC) »). Les télégrammes de retour d'informations ne sont envoyés sur le KNX en vue de l'initialisation qu'une fois le délai paramétré écoulé.

Il est possible de paramétrer les télégrammes qui doivent effectivement être temporisés indépendamment pour chaque sortie de commutation et pour chaque fonction d'état.

- i** La temporisation n'influence pas le comportement des sorties. Seuls les télégrammes de bus des messages d'état ou des retours d'informations sont temporisés. Les sorties peuvent également être pilotées pendant la temporisation après le retour de la tension de bus.
- i** Le réglage « 0 » pour la durée de temporisation après retour de la tension de bus désactive complètement la temporisation. Dans ce cas, tous les messages, en cas d'envoi actif, sont envoyés sans temporisation sur le KNX.

12.2.1.1 Paramètre Comportement de réinitialisation

Généralités -> Sorties de commutation (SC)

Temporisation après retour de la tension de bus	0...59 min 0...17...59 s
<p>Afin de réduire le trafic de télégrammes sur la conduite de bus KNX après la mise en marche de la tension de bus (réinitialisation de bus), après le raccordement de l'appareil à la ligne KNX ou après une opération de programmation ETS, il est possible de temporiser tous les messages d'état ou retours d'informations actifs à envoyer de la fonction de commutation. Pour ce faire, une durée de temporisation peut être définie à cet endroit. Les télégrammes de retour d'informations ne sont envoyés sur le KNX en vue de l'initialisation qu'une fois le délai paramétré écoulé.</p>	

12.2.2 Désignation d'une sortie de commutation

Une désignation peut être attribuée en option pour chaque sortie de commutation. La désignation a pour but d'expliciter l'utilisation de la sortie (p. ex. « Lumière cuisine », « Applique salon »). Les désignations sont exclusivement utilisées dans l'ETS dans le texte des pages de paramètres et des objets de communication.

12.2.2.1 Paramètre Désignation

Sorties de relais... -> SC... - Généralités

Désignation de la sortie de commutation	Texte libre
Le texte saisi dans ce paramètre est repris dans le nom des objets de communication et il sert à identifier la sortie de commutation dans la fenêtre de paramètres ETS (p. ex. « Lumière cuisine », « Applique salon »). Le texte n'est pas programmé dans l'appareil.	

12.3 Mode de service

Le relais d'une sortie de commutation peut être paramétré en mode contact normalement ouvert ou normalement fermé. De cette manière, il est possible d'inverser les états de commutation.

Le paramètre « Mode de service » est créé séparément pour chaque sortie de commutation sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités ».

- Régler le mode de service sur « Contact normalement ouvert ».
Le relais opère en tant que contact normalement ouvert. L'état de commutation logique de la sortie de commutation est transmis au relais sans être inversé.
État de commutation = ARRÊT (« 0 ») -> contact de relais ouvert,
État de commutation = MARCHE (« 1 ») -> contact de relais fermé.
- Régler le mode de service sur « Contact normalement fermé ».
Le relais opère comme contact normalement fermé. L'état de commutation logique de la sortie de commutation est transmis au relais en étant inversé.
État de commutation = ARRÊT (« 0 ») -> contact de relais fermé,
État de commutation = MARCHE (« 1 ») -> contact de relais ouvert.
- i** L'état de commutation logique « MARCHE » ou « ARRÊT » est réglé par l'objet de communication « Commutation » et influencé par les fonctions pouvant être activées en option (par exemple fonctions durée/cage d'escalier, liens, fonctions de blocage, scénarios).
- i** Les retours d'informations 1 bit fournissent toujours l'état de commutation logique des sorties de commutation en retour. En fonction du mode de fonctionnement du relais configuré et d'une évaluation inversée ou non inversée, un retour d'informations d'état a les significations suivantes :
Contact normalement ouvert non inversé : retour d'informations = « MARCHE » -> relais fermé, retour d'informations = « ARRÊT » -> relais ouvert
Contact normalement ouvert inversé : retour d'informations = « MARCHE » -> relais ouvert, retour d'informations = « ARRÊT » -> relais fermé
Contact normalement fermé non inversé : retour d'informations = « MARCHE » -> relais ouvert, retour d'informations = « ARRÊT » -> relais fermé
Contact normalement fermé inversé : retour d'informations = « MARCHE » -> relais fermé, retour d'informations = « ARRÊT » -> relais ouvert
- i** Un retour d'informations de l'état de commutation actuel via l'objet « Commutation » est impossible.

12.3.1 Paramètres Mode de service

Sorties de relais -> SC... - Généralités

Mode de service	Contact normalement ouvert Contact normalement fermé
<p>Le relais d'une sortie de commutation peut être paramétré en mode contact normalement ouvert ou normalement fermé. De cette manière, il est possible d'inverser les états de commutation.</p> <p>Contact normalement ouvert : état de commutation = ARRÊT (« 0 ») -> Contact de relais ouvert État de commutation = MARCHE (« 1 ») -> Contact de relais fermé</p> <p>Contact normalement fermé : état de commutation = ARRÊT (« 0 ») -> Contact de relais fermé État de commutation = MARCHE (« 1 ») -> Contact de relais ouvert</p>	

12.3.2 Liste d'objets Mode de service

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
598, 620 ...	Commutation	Commutation... - Entrée	1 bit	1 001	K, -, E, -, A
<p>Objet 1 bit pour le pilotage d'une sortie de commutation (« 1 » = activer/« 0 » = désactiver ; mode de service « Contact normalement ouvert » ou « Contact normalement fermé » paramétrable).</p>					

12.4 Comportement d'initialisation et de réinitialisation

Régler le comportement après une opération de programmation ETS

Le comportement de relais de la sortie à la suite d'un processus de programmation ETS est réglé fixement sur « aucune réaction ». Après une opération de programmation ETS, le relais de la sortie n'indique aucune réaction et reste dans le dernier état de commutation réglé. L'état de commutation logique interne n'est pas perdu en raison d'une programmation ETS.

- i** Un état de commutation réglé après une opération de programmation ETS est suivi dans l'objet de retour d'informations. Les objets de retour d'informations activement émetteurs envoient également après une opération de programmation ETS, uniquement si l'initialisation est terminée et, le cas échéant, si la « Temporisation après retour de tension de bus » est écoulée.
- i** La fonction de blocage est toujours désactivée après une opération de programmation ETS.

Régler le comportement en cas de coupure de la tension de bus

En cas de coupure de la tension du bus, le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état de commutation réglé.

- i** Les fonctions de blocages actives sont éteintes par une défaillance de tension de bus et restent inactives jusqu'à réactivation à la suite du retour de la tension de bus.

Régler le comportement après retour de la tension de bus

Le paramètre « Après retour de la tension de bus » est créé séparément pour chaque sortie de commutation à la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités ».

- Régler le paramètre sur « aucune réaction ».
Après un retour de la tension du bus, le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état de commutation réglé.
- Régler le paramètre sur « fermer le contact ».
Le contact de relais est fermé.

- i** Un état de commutation réglé après un retour de la tension de bus est suivi dans les objets de retour d'informations. Les objets de retour d'informations activement émetteurs envoient également après un retour de la tension du bus, uniquement si l'initialisation de l'actionneur est terminée et, le cas échéant, si la « Temporisation après retour de tension de bus » est écoulée.
- i** En cas de fonction de blocage en tant que fonction supplémentaire : les fonctions de blocage actives sont toujours inactives après un retour de la tension de bus.

12.4.1 Paramètres Comportement de réinitialisation et d'initialisation

Sorties de relais -> SC... - Généralités

Après opération de programmation ETS	aucune réaction
Le comportement de l'actionneur après une programmation ETS est fixe. Le relais de la sortie ne montre aucune réaction et reste dans le dernier état de commutation réglé. L'état de commutation logique interne n'est pas perdu en raison d'une programmation ETS.	
En cas de coupure de la tension de bus	aucune réaction
Le comportement de l'actionneur en cas de coupure de la tension de bus est fixe. Le relais de la sortie ne montre aucune réaction et reste dans le dernier état de commutation réglé.	
Après le retour de la tension de bus	Fermer le contact aucune réaction
L'actionneur permet le réglage de la réaction après un retour de la tension du bus séparément pour chaque sortie de commutation. Fermer le contact : le contact de relais est fermé. aucune réaction : après un retour de la tension du bus, le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état de commutation réglé.	

12.5 Retour d'informations

L'actionneur peut suivre l'état de commutation actuel d'une sortie de commutation par le biais d'un objet de retour d'informations et aussi l'envoyer sur le KNX. Pour chaque opération de commutation, l'actionneur détermine la valeur d'objet du retour d'informations. Si un état de commutation est piloté, par exemple, par une fonction supplémentaire ou la fonction de scénarios, l'actionneur suit l'état de commutation et actualise l'objet de retour d'informations.

L'objet de retour d'informations d'état de commutation est actualisé dans les cas suivants...

- Immédiatement après l'activation d'une sortie de commutation (le cas échéant, seulement après écoulement d'une temporisation d'activation / également pour une fonction de cage d'escalier).
- Après la désactivation d'une sortie de commutation (le cas échéant, seulement après écoulement d'une temporisation de désactivation / également pour une de fonction cage d'escalier).
- En cas d'actualisations de l'état de commutation de « MARCHE » à « MARCHE » ou de « ARRÊT » à « ARRÊT », si la sortie de commutation est déjà allumée ou éteinte. Toutefois, uniquement si le paramètre « Actualisation de la valeur de l'objet » est réglé sur « pour chaque actualisation de l'objet « Commutation »/ »Commutation centrale » ».
- Au début ou à la fin d'une fonction de blocage, si un état se modifie en conséquence.
- Toujours en cas de retour de la tension de bus ou à la fin d'une opération de programmation ETS (le cas échéant également avec une temporisation).

i En cas de fonction de blocage en tant que fonction supplémentaire : un canal de commutation « clignotant » est toujours renvoyé comme « activé ».

En plus de la confirmation de l'état de commutation, l'actionneur peut également confirmer des informations d'état étendues et les envoyer activement sur le KNX.

En particulier pour une connexion simple à des visualisations ou pour des diagnostics, l'actionneur peut aussi transmettre différentes informations d'état dans des points de données combinés. Cela peut réduire considérablement la charge de télégrammes. Deux types de points de données sont disponibles. Les deux objets de communication émettent respectivement lors d'un changement d'état.

Activer les retours d'informations d'état de commutation

Le retour d'informations d'état de commutation est également envoyé directement sur le KNX à chaque actualisation de la valeur de retour d'informations.

En option, l'actionneur peut également renvoyer l'état d'une sortie de communication autonome de façon inversée.

Le paramètre « État de commutation » est disponible séparément pour chaque sortie de commutation sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> État ». Le retour d'informations se fait via l'objet « Commutation - État ».

Condition préalable :

Les retours d'informations doivent être autorisés sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Activer la case à cocher « Objet d'état commutation ».

Un état de commutation est envoyé dès que celui-ci est actualisé. Une transmission de télégramme du retour d'informations se déroule automatiquement après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. L'état de commutation n'est pas enregistré dans l'objet de manière inversée.

- En option, activer la case à cocher « Inverser ».

Un état de commutation est envoyé dès que celui-ci est actualisé. Une transmission de télégramme du retour d'informations se déroule automatiquement après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS. L'état de commutation est enregistré dans l'objet de manière inversée.

- Désactiver la case à cocher « Objet d'état commutation ».

Le retour d'informations de l'état de commutation de la sortie de commutation concernée est désactivé.

- i** En fonction du mode de fonctionnement du relais configuré et d'une évaluation inversée ou non inversée, un retour d'informations d'état a les significations suivantes :

Contact normalement ouvert non inversé : retour d'informations = « MARCHE » -> relais fermé, retour d'informations = « ARRÊT » -> relais ouvert

Contact normalement ouvert inversé : retour d'informations = « MARCHE » -> relais ouvert, retour d'informations = « ARRÊT » -> relais fermé

Contact normalement fermé non inversé : retour d'informations = « MARCHE » -> relais ouvert, retour d'informations = « ARRÊT » -> relais fermé

Contact normalement fermé inversé : retour d'informations = « MARCHE » -> relais fermé, retour d'informations = « ARRÊT » -> relais ouvert

- i** Un retour d'informations de l'état de commutation actuel via l'objet « Commutation » est impossible.

Régler l'actualisation du « retour d'informations Commutation »

Dans l'ETS, il est possible de définir quand l'actionneur actualise la valeur de retour pour l'état de commutation (objet « Commutation - État ») lorsque l'objet de communication transmet activement. La dernière valeur d'objet actualisée par l'actionneur est ensuite signalée comme active sur le KNX.

Le paramètre « Actualisation de la valeur de l'objet » est disponible séparément pour chaque sortie de commutation sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> État ».

Condition préalable :

Les retours d'informations doivent être autorisés sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ». Par ailleurs, le retour d'informations d'état de commutation doit être configuré comme étant activement émetteur.

- Régler le paramètre sur « À chaque actualisation de l'objet « Commutation »/ »Commutation centrale » ».

L'actionneur actualise la valeur de retour d'informations dans l'objet, dès qu'un nouveau télégramme est réceptionné au niveau des objets d'entrée « Commutation » et « Commutation centrale » ou qu'un état de commutation change en interne (par ex. via une fonction de temporisation). Avec un objet de retour d'informations activement émetteur, un nouveau télégramme est ensuite envoyé à chaque fois sur le KNX. Ce faisant, la valeur de télégramme du retour d'informations ne doit pas obligatoirement changer. Par conséquent, un retour d'informations d'état de commutation correspondant est par exemple également généré en cas de télégrammes cycliques sur l'objet « Commutation ».

- Régler le paramètre sur « Uniquement en cas de modification de la valeur de retour d'informations ».

L'actionneur actualise la valeur de retour d'informations dans l'objet uniquement lorsque la valeur de télégramme est également modifiée (par ex. « ARRÊT » après « MARCHÉ ») ou lorsque l'état de commutation change en interne (par ex. via une fonction de temps). Si la valeur de télégramme du retour d'informations ne change pas (par ex. en cas de télégrammes cycliques sur l'objet « Commutation » avec la même valeur de télégramme), l'actionneur n'envoie aucun retour d'informations. Par conséquent, en cas d'objet de retour d'informations activement émetteur, aucun télégramme avec le même contenu n'est envoyé de manière répétée.

Ce réglage est par exemple recommandé si les objets « Commutation » et « Retour d'informations Commutation » sont reliés avec une adresse de groupe identique. Cela se produit souvent en cas de commande à l'aide de touches sensorielles de scénarios d'éclairage (appel et fonction d'enregistrement).

Régler les retours d'informations d'état de commutation au retour de la tension de bus ou après une programmation ETS

Les états des retours d'informations d'état de commutation sont envoyés sur le KNX après le retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, en cas d'utilisation comme objet de notification actif. Dans de tels cas, le retour d'informations peut être temporisé, le délai de temporisation étant réglé de manière globale et commune pour toutes les sorties de commutation.

- Activer le paramètre « Temporisation après retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> État ».

Les retours d'informations d'état de commutation sont envoyés de manière temporisée après le retour de la tension de bus ou après une programmation ETS. Aucun retour d'informations n'est envoyé pendant une durée de temporisation, même si un état de commutation change pendant la temporisation.

- Désactiver le paramètre.

Les retours d'informations d'état de commutation sont envoyés immédiatement après le retour de la tension de bus ou après une programmation ETS.

Régler l'envoi cyclique des retours d'informations des états de commutation

Les télégrammes de retour d'informations d'état de commutation sont activement émetteurs, ils peuvent également être envoyés de manière cyclique pour la transmission en cas d'actualisation.

- Activer le paramètre « Envoi cyclique » sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> État ».

L'envoi cyclique est activé. Il est possible de configurer la durée de cycle séparément pour le retour d'informations d'état de commutation avec le paramètre « Durée pour l'envoi cyclique ».

- Désactiver le paramètre.

L'envoi cyclique est désactivé de manière à ce que les retours d'informations soient uniquement envoyés sur le KNX en cas d'actualisation par l'actionneur.

Activer le retour d'informations de l'état des fonctions combinées

En particulier pour une connexion simple à des visualisations ou pour des diagnostics, l'actionneur peut aussi transmettre différentes informations d'état dans des points de données combinés. Cela peut réduire considérablement la charge de télégrammes. Deux types de points de données sont disponibles. Les deux objets de communication émettent respectivement lors d'un changement d'état.

Le retour d'informations de l'état des fonctions combinées peut être autorisé et configuré indépendamment pour chaque sortie.

Les fonctions de retour d'informations d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ». Ce n'est qu'alors que les paramètres pour les retours d'informations sont visibles sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> État ».

- Activer la case à cocher « État de la fonction (KNX standard) ».

Le retour d'informations standardisé est activé. Outre la valeur de luminosité actuelle (pour l'actionneur de commutation, soit 0% soit 100%), il contient différentes informations d'état codées par bit. Un télégramme est envoyé dès qu'un changement se produit.

Les fonctions de confirmation d'une sortie doivent être autorisées sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SdS... - Généralités -> Autorisations ». Ce n'est qu'alors que les paramètres pour les retours d'informations sont visibles sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> État ».

- Activer la case à cocher « État de la fonction (avancé) ».

L'objet retour d'informations est autorisé. Il contient différentes informations d'état codées par bit et une énumération des différents états avec des priorités plus élevées. Un télégramme est envoyé dès qu'un changement se produit.

12.5.1 Paramètre Retours d'informations

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations

État	Case à cocher (oui / non)
Les fonctions de retour d'informations peuvent être bloquées ou autorisées à cet endroit.	

Sorties de relais -> SC... - Général -> État

État de commutation	Case à cocher (actif / inactif)
L'état de commutation actuel de la sortie de commutation peut être renvoyé séparément sur le KNX.	
inactif : la confirmation de l'état de commutation du canal de commutation concerné est désactivée.	
actif : un état de commutation est envoyé dès qu'il est actualisé. Une transmission de télégramme du retour d'informations se déroule automatiquement après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS.	

Inverser	Case à cocher (actif / inactif)
L'état de commutation actuel de la sortie de commutation peut être renvoyé séparément sur le KNX.	
inactif : l'état de commutation n'est pas écrit de manière inversée dans l'objet.	
actif : l'état de commutation est écrit de manière inversée dans l'objet.	

Actualisation de la valeur de l'objet	à chaque actualisation de l'objet « Commutation »/« Central » uniquement en cas de modification de la valeur de retour d'informations
<p>À cet endroit, il est possible de définir à quel moment l'actionneur actualise la valeur de retour d'informations pour l'état de commutation (objet « Retour d'informations Commutation ») en cas d'objet de communication activement émetteur. La dernière valeur d'objet actualisée par l'actionneur est ensuite signalée comme active sur le KNX.</p> <p>Ce paramètre n'est visible que si le retour d'informations est activé.</p> <p>à chaque actualisation de l'objet « Commutation »/« Central » : l'actionneur actualise la valeur de retour d'informations dans l'objet, dès qu'un nouveau télégramme est reçu au niveau des objets d'entrée « Commutation » ou « Commutation centrale » ou que l'état de commutation change en interne (p. ex. en raison d'une fonction de temps). Avec un objet de retour d'informations activement émetteur, un nouveau télégramme est ensuite envoyé à chaque fois sur le KNX. Ce faisant, la valeur de télégramme du retour d'informations ne doit pas obligatoirement changer. Par conséquent, un retour d'informations d'état de commutation correspondant est par exemple également généré en cas de télégrammes cycliques sur l'objet « Commutation ».</p> <p>uniquement en cas de modification de la valeur de retour d'informations : l'actionneur actualise la valeur de retour d'informations dans l'objet uniquement si la valeur de télégramme change également (p. ex. « ARRÊT » vers « MARCHÉ ») ou si l'état de commutation change en interne (p. ex. en raison d'une fonction de temps). Si la valeur de télégramme du retour d'informations ne change pas (par ex. en cas de télégrammes cycliques sur l'objet « Commutation » avec la même valeur de télégramme), l'actionneur n'envoie aucun retour d'informations. Par conséquent, en cas d'objet de retour d'informations activement émetteur, aucun télégramme avec le même contenu n'est envoyé de manière répétée.</p>	
Temporisation après retour de la tension de bus	Case à cocher (oui/non)
<p>Les états du retour d'informations d'état de commutation peuvent être envoyés sur le KNX avec une temporisation en cas de retour de tension de bus ou après une opération de programmation ETS. Le paramètre activé entraîne une temporisation en cas de retour de la tension du bus. La temporisation est paramétrée sur la page de paramètres « Généralités -> Sorties de commutation (SC) ».</p> <p>Ce paramètre n'est visible que si le retour d'informations est activé.</p>	

Envoi cyclique	Case à cocher (oui/non)
<p>Si les télégrammes de retour d'informations d'état de commutation sont activement émetteurs, ils peuvent également être envoyés de manière cyclique pour la transmission en cas d'actualisation.</p> <p>Ce paramètre n'est visible que si le retour d'informations est activé.</p> <p>Paramètre activé : l'envoi cyclique est activé.</p> <p>Paramètre désactivé : l'envoi cyclique est désactivé de manière à ce que les retours d'informations soient uniquement envoyés sur le KNX en cas d'actualisation par l'actionneur.</p>	

Durée pour l'envoi cyclique	0...23 h 0...2...59 min 0...59 s
<p>Ce paramètre définit la durée pour l'envoi cyclique du retour d'informations de l'état de commutation.</p> <p>Ce paramètre est disponible uniquement si l'envoi cyclique est activé.</p>	

État de la fonction (standard KNX)	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler un état de fonction combiné sur le KNX via un objet de communication 2 octets avec le type de point de données 207.600 (DPT_Status-LightingActuator). Celui-ci comprend la valeur de luminosité et des informations d'état codées par bit.</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. Un télégramme est envoyé à chaque modification d'un état individuel.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p>	

État de la fonction (avancé)	Case à cocher (actif / inactif)
<p>L'actionneur peut signaler un état de fonction combiné sur le KNX via un objet de communication 3 octets avec un type de point de données non standardisé. Celui-ci comprend des informations d'état codées par bit et une énumération des états possibles qui peuvent bloquer le mode direct grâce à une priorité plus élevée.</p> <p>actif : le retour d'informations et l'objet sont activés. Un télégramme est envoyé à chaque modification d'un état individuel.</p> <p>inactif : il n'y a pas d'objet de retour d'informations pour la sortie. Retour d'informations désactivé.</p>	

12.5.2 Liste d'objets retour d'informations

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
599, 621 ...	Commutation - État	Commutation... - Sortie	1 bit	1 001	K, L, -, T, A

Objet 1 bit pour le retour d'informations de l'état d'une sortie de commutation (« 1 » = activé / « 0 » = désactivé).

Selon le mode de service réglé pour le relais, la valeur de retour d'informations permet différentes interprétations :

Mode de service contact normalement ouvert : retour d'informations = « 0 » -> relais ouvert, retour d'informations = « 1 » -> relais fermé

Mode de service contact normalement fermé : retour d'informations = « 0 » -> relais fermé, retour d'informations = « 1 » -> relais ouvert

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
615, 637 ...	État de la fonction (standard KNX)	Commutation... - Sortie	2 oc- tets	207 600	K, L, -, T, A

Les états suivants sont signalés sur le KNX via cet objet de sortie 2 octets :

Octet 1 (bit 8... bit 15) : valeur de luminosité en pourcentage (activé = 100%, désactivé = 0%)

Bit 7 : erreur (toujours « 0 », l'objet « Heartbeat » sert à évaluer l'état de l'appareil)

Bit 6 : la sortie a été neutralisée par la commande manuelle. Le bit reste actif tant que l'état réglé par la commande manuelle est présent.

Bit 5 : processus de variation actif (toujours « 0 »)

Bit 4 : fonction cage d'escalier active

Bit 3 : mode nuit actif (toujours « 0 »)

Bit 2 : guidage forcé actif

Bit 1 : fonction de blocage active

Bit 0 : valeur de luminosité (octet 1) valable

Un filtrage des messages affichés en fonction de l'application peut être effectué par des appareils KNX ou des solutions de visualisation correspondants.

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
616, 638 ...	État de la fonction (avancé)	Commutation... - Sortie	3 octets		K, L, -, T, A
<p>Les états suivants sont signalés sur le KNX via cet objet de sortie 3 octets :</p> <p>Bit 23 ... bit 9 : réservé (toujours « 0 »)</p> <p>Bit 8 : fonction cage d'escalier active (le cas échéant, les durées d'avertissement actives ne sont pas affichées ici)</p> <p>Bit 7 : temporisation de désactivation active</p> <p>Bit 6 : temporisation d'activation active</p> <p>Bit 5 : ... bit 0 : énumération de différents états avec une priorité plus élevée (si plusieurs états sont actifs, celui avec la priorité la plus élevée est émis)</p> <p>Les états suivants (valeurs numériques) sont définis pour les 6 bits les moins significatifs :</p> <p>0 : pas de blocage actif</p> <p>1 : commande manuelle permanente active</p> <p>2 : guidage forcé actif</p> <p>3 : fonction de blocage active sans acquittement</p> <p>4 : fonction de blocage active avec acquittement</p> <p>5 ... 63 : non utilisé</p> <p>Un filtrage des messages affichés en fonction de l'application peut être effectué par des appareils KNX ou des solutions de visualisation correspondants.</p>					

12.6 Temporisations

Jusqu'à deux fonctions de temps peuvent être réglées indépendamment l'une de l'autre pour chaque sortie de commutation. Les fonctions de temps agissent exclusivement sur les objets de communication « Commutation » ou « Commutation centrale » (si au moins une des fonctions centrales est activée pour la sortie concernée) et temporisent la valeur d'objet reçue en fonction de la polarité du télégramme.

- i** À la fin d'une fonction de blocage, l'état de commutation reçu durant la fonction ou réglé avant la fonction est suivi. Dans ce cadre, les durées résiduelles des fonctions de temps sont également suivies si elles ne sont pas encore totalement écoulées au moment du déblocage.
- i** Les temporisations n'influencent pas la fonction cage d'escalier, si celle-ci est autorisée.
- i** Un délai de temporisation en cours d'écoulement est intégralement interrompu par une réinitialisation de l'actionneur (coupure de la tension de bus ou opération de programmation ETS).

Activer la temporisation d'activation

La temporisation d'activation peut être activée séparément pour chaque sortie de commutation dans l'ETS.

Condition préalable :

Les temporisations doivent être autorisées à la page de paramètres « Sorties relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Activer la case à cocher « Temporisation d'activation ». Paramétrer la durée de temporisation d'activation souhaitée.

La temporisation d'activation est validée. La durée paramétrable démarre après la réception d'un télégramme MARCHE par le biais de l'objet « Commutation » ou « Commutation centrale ». Un autre télégramme MARCHE ne redéclenche la durée que si le paramètre « Temporisation d'activation redéclenchable » est activé. Un télégramme ARRÊT pendant la temporisation d'activation annule la temporisation et règle l'état de commutation sur « ARRÊT ».

Activer la temporisation de désactivation

La temporisation de désactivation peut être activée séparément pour chaque sortie de commutation dans l'ETS.

Condition préalable :

Les temporisations doivent être autorisées à la page de paramètres « Sorties relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Activer la case à cocher « Temporisation de désactivation ». Paramétrer la durée de temporisation de désactivation souhaitée.

La temporisation de désactivation est validée. La durée paramétrable démarre après la réception d'un télégramme ARRÊT par le biais de l'objet « Commutation » ou « Commutation centrale ». Un autre télégramme ARRÊT ne redé-

clenche la durée que si le paramètre « Temporisation de désactivation redéclenchable » est activé. Un télégramme MARCHE pendant la temporisation de désactivation annule la temporisation et règle l'état de commutation sur « MARCHE ».

12.6.1 Paramètres Délais de temporisation

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations

Temporisations	Case à cocher (oui/non)
Les temporisations peuvent être bloquées ou autorisées à cet endroit. Le paramètre est désactivé si la surveillance cyclique est activée.	

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Temporisations

Temporisation d'activation	Case à cocher (oui/non)
Les objets de communication « Commutation » ou « Commutation centrale » peuvent être évalués avec une temporisation. Ce paramètre active la temporisation d'activation et autorise les paramètres suivants.	

Durée de temporisation	0...59 min 0...10...59 s
La durée de la temporisation d'activation est paramétrée à cet endroit.	

Temporisation d'activation redéclenchable	Case à cocher (oui/non)
Une temporisation d'activation qui s'écoule peut être redéclenchée par un autre télégramme « MARCHE » (paramètre activé). En alternative, le redéclenchement peut être empêché (paramètre désactivé). Ce paramètre n'est visible que si la temporisation d'activation est activée.	

Temporisation de désactivation	Case à cocher (oui/non)
Les objets de communication « Commutation » ou « Commutation centrale » peuvent être évalués avec une temporisation. Ce paramètre active la temporisation de désactivation et libère les paramètres suivants.	

Durée de temporisation	0...59 min 0...10...59 s
La durée de la temporisation de désactivation est paramétrée à cet endroit.	

Temporisation de désactivation redéclenchable	Case à cocher (oui/non)
Une temporisation de désactivation qui s'écoule peut être redéclenchée par un autre télégramme « ARRÊT » (paramètre activé). En alternative, le redéclenchement peut être empêché (paramètre désactivé). Ce paramètre n'est visible que si la temporisation de désactivation est activée.	

12.7 Fonction cage d'escalier

Pour réaliser un éclairage de durée réglable pour une cage d'escalier ou pour les applications à fonction similaire, la fonction cage d'escalier peut être utilisée. La fonction cage d'escalier doit être autorisée dans l'ETS sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations », afin que les objets de communication et les paramètres nécessaires deviennent visibles.

La fonction cage d'escalier est commandée via l'objet de communication « Fonction cage d'escalier - marche/arrêt » et est indépendante de l'objet « Commutation » d'une sortie de commutation. De cette manière, un fonctionnement parallèle piloté de la commande temporisée et normale au cours duquel la dernière commande reçue est toujours exécutée est possible : un télégramme sur l'objet « Commutation » pendant qu'une fonction cage d'escalier est active annule la durée de cage d'escalier de manière anticipée et règle l'état de commutation selon la valeur d'objet reçue (ce faisant les temporisations sont également prises en compte). De manière analogue, l'état de commutation de l'objet « Commutation » peut être neutralisé par la fonction cage d'escalier.

En association avec une fonction de blocage, un allumage permanent indépendamment du temps peut également être réalisé, dans la mesure où la fonction de blocage possède une priorité supérieure et neutralise l'état de commutation de la fonction cage d'escalier.

En outre, il est possible d'étendre la fonction cage d'escalier par une temporisation d'activation séparée et par une fonction d'avertissement. Selon DIN 18015-2, l'avertissement doit signaler à une personne se trouvant encore dans la cage d'escalier que la lumière va bientôt s'éteindre.

Définir le comportement d'activation de la fonction cage d'escalier

Un télégramme MARCHE sur l'objet « Fonction cage d'escalier - Marche/Arrêt » active la durée de la cage d'escalier (T_{MARCHE}), dont la durée est définie par les paramètres « Durée de la cage d'escalier ». De plus, il est possible d'activer une temporisation d'activation ($T_{\text{temp.}}$) (voir « Régler la temporisation d'activation de la fonction cage d'escalier »). À la fin de la durée de cage d'escalier, la sortie s'éteint ou active en option la durée d'avertissement ($T_{\text{avert.}}$) de la fonction d'avertissement (voir « Régler fonction d'avertissement de la fonction cage d'escalier »). En tenant compte d'une éventuelle temporisation d'activation et d'une fonction d'avertissement, on obtient le comportement d'activation de la fonction cage d'escalier illustré dans la figure suivante.

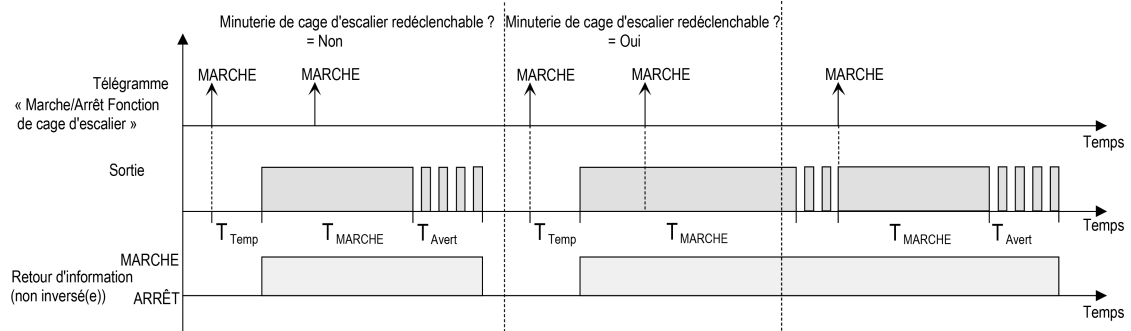


Image 17: Comportement d'activation de la fonction cage d'escalier

Le paramètre « Redéclenchable » détermine si la durée de la cage d'escalier peut être redéclenchée.

Condition préalable :

La fonction cage d'escalier doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Activer le paramètre « Redéclenchable ».

Chaque télégramme MARCHE reçu pendant la phase MARCHE de la durée de cage d'escalier redéclenche complètement la durée de cage d'escalier.
 - Désactiver le paramètre « Redéclenchable ».

Les télégrammes MARCHE reçus pendant la phase MARCHE de la durée de cage d'escalier sont rejetés. La durée de cage d'escalier n'est pas redéclenchée.
- i** Un télégramme MARCHE reçu pendant la durée d'avertissement redéclenche toujours la durée de cage d'escalier indépendamment du paramètre « Redéclenchable ».

Définir le comportement de désactivation de la fonction cage d'escalier

Avec une fonction cage d'escalier, la réaction à un télégramme ARRÊT sur l'objet « Fonction cage d'escalier - Marche/Arrêt » est également paramétrable. En l'absence de réception d'un télégramme ARRÊT, la sortie se désactive après l'écoulement de la durée d'avertissement, le cas échéant. En tenant compte d'une éventuelle temporisation d'activation et d'une fonction d'avertissement, on obtient le comportement de désactivation de la fonction cage d'escalier représenté sur la figure suivante.

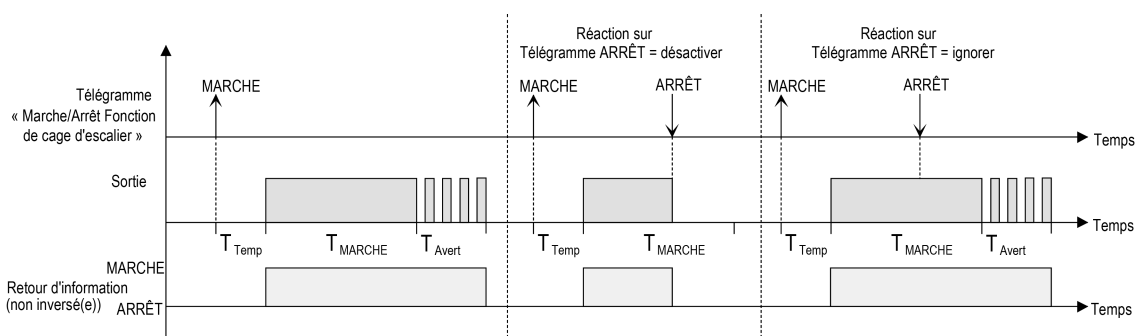


Image 18: Comportement de désactivation de la fonction cage d'escalier

Le paramètre « Réaction à un télégramme ARRÊT » détermine si la durée de cage d'escalier (T_{MARCHE}) de la fonction cage d'escalier peut être interrompue de façon précoce.

Condition préalable :

La fonction cage d'escalier doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Régler le paramètre « Réaction à un télégramme ARRÊT » sur « désactiver ».
Dès qu'un télégramme ARRÊT est reçu via l'objet « Fonction cage d'escalier - Marche/Arrêt » pendant la phase MARCHE de la durée de la cage d'escalier, la sortie s'éteint immédiatement. Une annulation anticipée de la durée de cage d'escalier de cette manière s'effectue sans avertissement, c.-à-d. que la durée d'avertissement n'est pas démarrée.
 - Régler le paramètre « Réaction à un télégramme ARRÊT » sur « ignorer ».
Les télégrammes ARRÊT reçus pendant la phase MARCHE de la durée de cage d'escalier sont rejetés. La durée de cage d'escalier est exécutée entièrement jusqu'au bout, avec un avertissement le cas échéant.
- i** Le paramètre « Réaction à un télégramme ARRÊT » n'influence pas la réception et l'analyse de télégrammes ARRÊT via l'objet « Commutation ».

Régler la temporisation d'activation de la fonction cage d'escalier

Un télégramme MARCHE pour l'activation de la fonction cage d'escalier peut également être évalué de manière temporisée. Cette temporisation d'activation peut être activée séparément pour la fonction cage d'escalier et n'a aucune influence sur les temporisations paramétrables pour l'objet « Commutation ».

Condition préalable :

La fonction cage d'escalier doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Fonction cage d'escalier », désactiver le paramètre « Temporisation d'activation ».
La temporisation d'activation est désactivée. Après réception d'un télégramme MARCHE sur l'objet « Fonction cage d'escalier - Marche/Arrêt », la durée de cage d'escalier est immédiatement activée et la sortie activée.
- Activer le paramètre « Temporisation d'activation ».
La temporisation d'activation pour la fonction cage d'escalier est autorisée. La durée de temporisation d'activation souhaitée peut être définie. Après réception d'un télégramme MARCHE sur l'objet « Fonction cage d'escalier - Marche/Arrêt », la temporisation d'activation est démarrée. Un autre télégramme MARCHE ne redéclenche la durée que si le paramètre « Temporisation d'activation redéclenchable » est activé. La durée de cage d'escalier est activée et la sortie est activée uniquement une fois la temporisation écoulée.

- i** Un télégramme ARRÊT via l'objet « Fonction cage d'escalier - marche/arrêt » pendant la temporisation d'activation ne met fin à la temporisation que si le paramètre « Réaction au télégramme ARRÊT » est réglé sur « désactiver ». Sinon, le télégramme ARRÊT est ignoré.

Régler la fonction d'avertissement de la fonction cage d'escalier

Selon DIN 18015-2, l'avertissement doit avertir les personnes se trouvant encore dans la cage d'escalier que la lumière va bientôt s'éteindre. À titre d'avertissement, l'éclairage raccordé à la sortie est désactivé brièvement à plusieurs reprises, avant que la sortie ne soit désactivée durablement. Dans ce cadre, la durée d'avertissement (T_{avert}), la durée des interruptions durant l'avertissement (T_{interr}) et le nombre d'interruptions d'avertissement sont paramétrables (voir figure 19). La durée d'avertissement est ajoutée à la durée de cage d'escalier (T_{MARCHE}). La durée d'avertissement influence la valeur de l'objet de retour d'informations, de sorte que la valeur « ARRÊT » (en cas de transmission non inversée) n'est suivie qu'après l'écoulement de la durée d'avertissement.

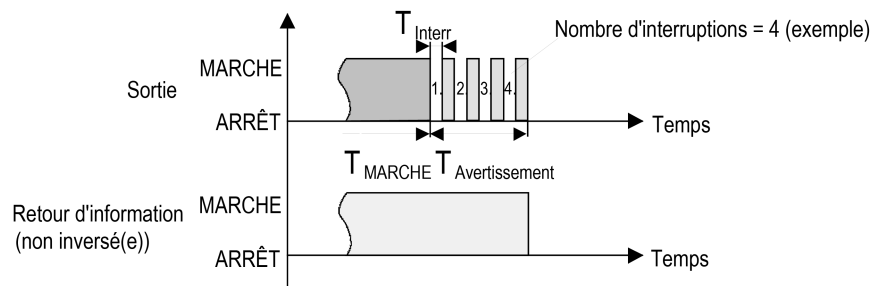


Image 19: La fonction d'avertissement de la fonction cage d'escalier (exemple)

Condition préalable :

La fonction cage d'escalier doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Fonction Cage d'escalier », régler le paramètre « À la fin de la durée de cage d'escalier » sur « Activation de la durée d'avertissement ».

La fonction d'avertissement est autorisée. La durée d'avertissement souhaitée (T_{avert}) peut être réglée.

- Sur la page de paramètres « Ax – Fonction cage d'escalier », régler le paramètre « Nombre d'avertissements » sur la valeur souhaitée (1 à 10).

Au sein de la durée d'avertissement, l'éclairage raccordé à la sortie est éteint aussi souvent que cela est paramétré à cet endroit. Le 1er avertissement a toujours lieu au début de la durée d'avertissement complète.

- Régler le paramètre «Durée pour les interruptions d'avertissement » sur la valeur souhaitée.

Une interruption (T_{interr}) durant la durée d'avertissement est aussi longue que cela est paramétré à cet endroit. La durée d'interruption réglable permet d'adapter la phase de désactivation de l'éclairage individuellement à la lampe utilisée.

- i** Il faut prendre en compte que le « Nombre d'avertissements » et la « Durée pour les interruptions d'avertissement » doivent être ajustés à la durée du « temps d'avertissement » total. Le réglage de la phase de désactivation totale pendant un avertissement (« Nombre d'avertissements » + « Durée pour les interruptions d'avertissement ») ne doit donc pas dépasser la durée d'avertissement ! Dans le cas contraire, des dysfonctionnements sont à prévoir.
- i** Un télégramme MARCHE sur l'objet « Fonction cage d'escalier - Démarrage/ Arrêt » pendant l'expiration d'une fonction d'avertissement stoppe la durée d'avertissement et redémarre toujours (indépendamment du paramètre « Durée de cage d'escalier redéclenchable ») la durée de la cage d'escalier. Le paramètre « Réaction à un télégramme ARRÊT » est également évalué pendant la durée d'avertissement, de sorte que la désactivation peut arrêter un avertissement en cours de manière anticipée.

12.7.1 Paramètres Fonction cage d'escalier

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations

Fonction cage d'escalier	Case à cocher (oui/non)
La fonction cage d'escalier peut être bloquée ou autorisée à cet endroit. Le paramètre est désactivé si la surveillance cyclique est activée.	

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Fonction cage d'escalier

Durée de cage d'escalier	0...23 h 0...3...59 min 0...59 s
La durée d'établissement de la fonction cage d'escalier est paramétrée à cet endroit.	

Réenclenchable	Case à cocher (oui/non)
Une durée d'activation active peut être redéclenchée (paramètre activé). En alternative, le redéclenchement peut être empêché (paramètre désactivé). Ce paramètre est désactivé de manière fixe si la fonction supplémentaire « Prolongation » est paramétrée. Un redéclenchement est impossible.	

Temporisation d'activation	Case à cocher (oui/non)
La fonction cage d'escalier permet d'activer sa propre temporisation d'activation. Cette temporisation d'activation agit sur l'événement déclencheur de la fonction cage d'escalier et retarde donc l'activation. activée : la temporisation d'activation pour la fonction cage d'escalier est autorisée. Après réception d'un télégramme MARCHE sur l'objet « Fonction cage d'escalier Marche/Arrêt », la temporisation d'activation est démarrée. Un autre télégramme MARCHE ne redéclenche la durée que si le paramètre « Temporisation d'activation redéclenchable » est activé. La durée de cage d'escalier et la sortie ne sont activés qu'après l'écoulement de la temporisation. désactivée : la temporisation d'activation est désactivée. Après la réception d'un télégramme MARCHE sur l'objet « Fonction cage d'escalier Marche/Arrêt », la durée de cage d'escalier est activée directement et la sortie est activée.	

Temporisation d'activation	0...23 h 0...59 min 0...30...59 s
La durée de la temporisation d'activation est paramétrée à cet endroit.	

Réenclenchable	Case à cocher (oui/non)
Une temporisation d'activation active peut être redéclenchée (paramètre activé). En alternative, le redéclenchement peut être empêché (paramètre désactivé). Ce paramètre est désactivé de manière fixe si la fonction supplémentaire « Prolongation » est paramétrée. Un redéclenchement est impossible. Les paramètres relatifs à la temporisation d'activation ne sont visibles que si la « Temporisation d'activation » est utilisée.	

Réaction à un télégramme ARRÊT	désactiver ignorer
<p>La désactivation de la fonction cage d'escalier permet d'annuler une durée d'activation active de manière anticipée.</p> <p>désactiver : la durée d'activation est interrompue par la réception d'un télégramme ARRÊT sur l'objet « Durée de cage d'escalier Marche/Arrêt ».</p> <p>Avec la fonction supplémentaire « Durée prédéfinie via le bus » et le réglage « Fonction de cage d'escalier activable par l'objet « Durée de cage d'escalier » = activée », il est également possible de terminer prématurément la durée d'activation avec un facteur de « 0 ».</p> <p>ignorer : les télégrammes ARRÊT ou les facteurs « 0 » sont ignorés. La durée d'activation est exécutée entièrement jusqu'au bout.</p>	
À la fin de la durée de cage d'escalier	désactiver Activer la durée d'avertissement
<p>Une fois la durée de cage d'escalier écoulée, l'actionneur exécute le comportement configuré à cet endroit pour la sortie de commutation concernée. Il est possible de déterminer si la sortie s'éteint immédiatement ou, en alternative, si elle exécute la fonction d'avertissement.</p> <p>désactiver : une fois la durée de cage d'escalier écoulée, l'actionneur désactive la sortie de commutation concernée.</p> <p>Activation de la durée d'avertissement : une fois la durée de cage d'escalier écoulée, la sortie de commutation peut générer un avertissement avant de s'éteindre. L'avertissement doit par exemple avertir une personne se trouvant encore dans la cage d'escalier que la lumière va bientôt s'éteindre.</p>	
Durée d'avertissement	0...59 min 0...30...59 s
<p>La durée d'avertissement est paramétrée à cet endroit. La durée d'avertissement s'ajoute à la durée d'activation.</p>	
Durée pour les interruptions d'avertissement	0...59 s 0..500...900 ms
<p>Ici, la durée d'une interruption d'avertissement est définie, c'est-à-dire la durée pendant laquelle la sortie de commutation doit être éteinte en cas d'interruption d'avertissement. La durée doit être adaptée individuellement au comportement de désactivation de la lampe utilisée.</p>	
Nombre d'avertissements	1...3..10
<p>Ce paramètre spécifie la fréquence à laquelle la sortie de commutation doit être désactivée durant la durée d'avertissement, c'est-à-dire le nombre d'avertissements qui doivent être exécutés.</p>	

12.7.2 Liste d'objets Fonction cage d'escalier

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
608, 630 ...	Fonction cage d'escalier - Marche/arrêt	Commutation... - Entrée	1 bit	1 010	K, -, E, -, A
Objet 1 bit pour l'activation ou la désactivation de la durée d'activation de la fonction cage d'escalier d'une sortie de commutation (« 1 » = activer/« 0 » = désactiver).					

12.8 Fonction de scénarios

Il est possible de créer jusqu'à 16 scénarios et de sauvegarder des valeurs de scénarios séparément pour chaque sortie de commutation. L'appel, mais aussi l'enregistrement des valeurs de scénarios, se font via un objet d'auxiliaires de scénarios séparé. Le type de point de données de l'objet auxiliaire permet d'adresser tous les scénarios.

La fonction de scénario doit être autorisée sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations » pour chaque sortie de commutation afin que les objets de communication et les paramètres nécessaires (sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Scénarios ») soient visibles.

Le nombre de scénarios utilisé peut être choisi librement dans une plage de 1 à 16. Le paramètre « Nombre de scénarios » détermine combien de scénarios pour la sortie de commutation sont visibles dans l'ETS et utilisables par la suite. Il est possible de déterminer pour chaque scénario le numéro de scénario (1...64) à partir duquel le pilotage est exécuté.

La fonction de scénario peut être combinée avec d'autres fonctions d'une sortie de commutation, le dernier état reçu ou réglé étant toujours exécuté :
Des télégrammes sur les objets « Commutation », un appel de scénario ou un télégramme d'enregistrement de scénarios pendant qu'une fonction cage d'escalier est active annule la durée de cage d'escalier de manière anticipée et règle l'état de luminosité selon la valeur d'objet reçue (les temporisations sont alors également prises en compte) ou la valeur de scénario.
De la même manière, l'état de la sortie de commutation qui a été réglé par les objets « Commutation » ou par un appel de scénario, peut être neutralisé par une fonction de cage d'escalier.

Régler une temporisation d'appel de scénario

Chaque appel de scénario d'une sortie de commutation peut également être temporisé en option. De cette manière, il est possible de configurer des déroulements de scénarios dynamiques conjointement avec plusieurs sorties de scénarios, dans le cas de télégrammes de scénarios cycliques.

Condition préalable

La fonction de scénarios doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Scénarios », activer le paramètre « Retarder l'appel de scénario ».

La durée de temporisation est activée et peut être paramétrée séparément. La temporisation influence uniquement l'appel de scénario de la sortie de commutation. La durée de temporisation démarre après l'arrivée d'un télégramme d'appel. Le scénario correspondant est appelé et l'état de commutation est réglé sur la sortie de commutation uniquement après l'écoulement de la durée.

- i** Chaque télégramme d'appel de scénario relance la durée de temporisation et la redéclenche. Si un nouveau télégramme d'appel de scénario est reçu alors qu'une temporisation est en cours (appel de scénario pas encore effectué), le vieux scénario (pas encore appelé) est rejeté et seul le dernier scénario reçu est exécuté.
- i** La temporisation d'appel de scénario n'a aucun effet sur l'enregistrement de valeurs de scénarios. Un télégramme d'enregistrement de scénarios pendant une temporisation d'appel de scénario n'annule pas la durée de temporisation et donc l'appel de scénario.

Régler le comportement en cas d'opération de programmation ETS

Lors de la sauvegarde d'un scénario, les états de commutation sont enregistrés en interne dans l'appareil de manière non volatile. Afin que les valeurs enregistrées lors d'une opération de programmation ETS du programme d'application ou des paramètres ne soient pas remplacées par les états de commutation de scénarios projetés initialement, l'actionneur peut empêcher un écrasement états de commutation. En alternative, les valeurs de départ peuvent être chargées à nouveau dans l'appareil lors de chaque opération de programmation par l'ETS.

Condition préalable

La fonction de scénarios doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Scénarios », activer le paramètre « Écraser les valeurs enregistrées sur l'appareil lors de la procédure de programmation ETS ».

À chaque opération de programmation ETS du programme d'application ou des paramètres, les états de commutation de scénarios paramétrés dans l'ETS pour la sortie de commutation concernée sont programmées dans l'actionneur. Dans ce cadre, les états de commutation de scénarios éventuellement sauvegardés dans l'appareil par une fonction d'enregistrement sont écrasés.

- Désactiver le paramètre « Écraser les valeurs enregistrées sur l'appareil lors de la procédure de programmation ETS ».

Les états de commutation de scénarios éventuellement sauvegardés dans l'appareil par une fonction d'enregistrement sont conservés. Si aucun état de commutation de scénarios n'a été sauvegardé, les derniers états de commutation programmés par l'ETS restent valides.

- i** Lors de la première mise en service de l'actionneur, le paramètre doit être activé pour que la sortie de commutation soit initialisée sur des états de commutation de scénarios valides.

Régler des numéros et des états de commutation de scénarios

Il faut définir, pour chaque scénario de la sortie de commutation, quel numéro de scénario (1 à 64) adressera, appellera ou enregistrera le scénario. Le type de point de données de l'objet d'auxiliaire de scénarios permet d'adresser tous les scénarios.

En plus de la détermination du numéro de scénario, l'ordre de scénario (MARCHE, ARRÊT) qui doit être réglé au niveau de la sortie de commutation en cas d'appel de scénario doit être défini.

Condition préalable

La fonction de scénarios doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Scénarios », régler pour chaque scénario le paramètre « Numéro de scénario » sur le numéro grâce auquel les scénarios doivent être adressés.

Un scénario peut être déclenché par le numéro de scénario paramétré. Le réglage « 0 » désactive le scénario correspondant, de sorte que ni un appel, ni un processus de sauvegarde ne sont possibles.

i Si plusieurs scénarios sont paramétrés sur le même numéro de scénario, seul le scénario avec le plus petit numéro courant est adressé. Les autres scénarios sont ignorés dans ce cas.

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Scénarios », régler pour chaque scénario le paramètre « État de commutation » sur l'ordre de commutation souhaité.

En cas d'appel de scénario, l'état de commutation paramétré est appelé et réglé pour la sortie de commutation.

i L'état de commutation paramétré est ensuite uniquement repris dans l'actionneur en cas d'opération de programmation ETS si le paramètre « Écraser les valeurs enregistrées sur l'appareil lors de la procédure de programmation ETS » est activé.

Régler le comportement d'enregistrement

L'état de commutation réglé pour la sortie de commutation peut être sauvegardé en interne lors de la réception d'un télégramme d'enregistrement de scénario par le biais d'un objet de poste auxiliaire. Dans ce cadre, l'état de commutation peut être influencé par toutes les fonctions de la sortie de commutation avant la sauvegarde, dans la mesure où les fonctions individuelles sont également activées (p. ex. aussi la fonction de blocage, etc.).

Condition préalable

La fonction de scénarios doit être activée sur l'onglet de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations ».

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Scénarios », activer le paramètre « Fonction d'enregistrement » pour chaque scénario.

La fonction d'enregistrement est activée pour le scénario concerné. Lors de la réception d'un télégramme d'enregistrement via l'objet « Poste auxiliaire », l'état de commutation actuel est enregistré en interne.

- Désactiver le paramètre « Fonction d'enregistrement » pour chaque scénario.

La fonction d'enregistrement est désactivée pour le scénario concerné. Un télégramme d'enregistrement reçu via l'objet « Poste auxiliaire » est rejeté.

En option, un retour d'informations visuel peut être signalé par le biais de la sortie de commutation lors de l'exécution d'une instruction d'enregistrement. En guise de retour d'informations, le canal clignote une fois pendant la durée de clignotement configurée. Grâce à cela, l'exploitant de l'installation peut déterminer sur place si l'enregistrement de l'état de commutation de scénario souhaité a été exécuté correctement dans l'actionneur. Un retour d'informations d'état de commutation sur le KNX n'est pas généré à cette occasion.

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Scénarios », activer le paramètre « Retour d'infos visuel pour fonction d'enregistrement ». Au niveau du paramètre « Durée de clignotement », régler la durée pendant laquelle le retour d'informations visuel doit être exécuté.

Le retour d'informations visuel est activé directement en cas d'exécution d'une fonction d'enregistrement. La sortie commute dans l'état de commutation opposé pendant la durée de clignotement configurée, puis rebascule sur l'instruction de scénario enregistrée.

- Désactiver le paramètre « Retour d'infos visuel pour fonction d'enregistrement ».

Le retour d'informations visuel n'est pas exécuté lors de l'enregistrement d'un scénario. L'actionneur adopte l'état de commutation actuel de la sortie sans retour d'informations particulier.

- i** Le retour d'informations visuel est uniquement exécuté si aucune autre fonction avec une priorité supérieure (p. ex. fonction de blocage) n'est active au moment de la fonction d'enregistrement.

12.8.1 Paramètre Fonction de scénarios

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations

Fonction de scénarios	Case à cocher (oui/non)
La fonction de scénarios peut être bloquée ou autorisée à cet endroit. Le paramètre est désactivé si la surveillance cyclique est activée.	

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Scénarios

Retarder l'appel de scénario	Case à cocher (oui/non)
Un scénario est appelé par l'objet d'auxiliaires de scénarios. Selon les besoins, l'appel de scénario peut se dérouler avec une temporisation (paramètre activé) après la réception d'un télégramme d'appel. Autrement, l'appel se déroule immédiatement une fois que le télégramme a été reçu (paramètre désactivé).	

Durée de temporisation	0...59 min 0...10...59 s
Ce paramètre définit la durée de temporisation de scénario.	

Retour d'informations visuel pour fonction d'enregistrement	Case à cocher (oui/non)
En option, un retour d'informations visuel peut être signalé par le biais de la sortie de commutation lors de l'exécution d'une instruction d'enregistrement. En guise de retour d'informations, le canal clignote une fois pendant la durée de clignotement configurée.	
Paramètre activé : le retour d'informations visuel est activé directement en cas d'exécution d'une fonction d'enregistrement. La sortie commute dans l'état de commutation opposé pendant la durée de clignotement configurée, puis rebascule sur l'instruction de scénario enregistrée.	
Paramètre désactivé : le retour d'informations visuel n'est pas exécuté lors de l'enregistrement d'un scénario. L'actionneur adopte l'état de commutation actuel de la sortie sans retour d'informations particulier.	

Durée de clignotement	0...5...10 s
La durée de clignotement pendant laquelle le retour d'informations visuel doit être exécuté est réglée à cet endroit.	
Ce paramètre est visible uniquement si le retour d'informations visuel est utilisé.	

Écraser les valeurs enregistrées sur l'appareil lors de la procédure de programmation ETS	Case à cocher (oui / non)
Lors de la sauvegarde d'un scénario, les valeurs de scénarios (états actuels des sorties de commutation concernées) sont enregistrées en interne dans l'appareil. Afin que les valeurs enregistrées lors d'une opération de programmation ETS ne soient pas remplacées par les valeurs de scénarios projetées initialement, l'actionneur peut empêcher un écrasement des valeurs de scénarios (paramètre désactivé). Autrement, les valeurs initiales peuvent être rechargées dans l'appareil à chaque opération de programmation par l'ETS (paramètre activé).	
Nombre de scénarios	1...10...16
Ce paramètre est uniquement disponible avec une configuration de scénario variable et il détermine combien de scénarios pour la sortie de commutation sont visibles dans l'ETS et utilisables par la suite.	
Numéro de scénario	0...1*...64 *: Le numéro de scénario prédéfini dépend du scénario (1 à 64).
Le nombre de scénarios utilisé peut être choisi librement dans une plage de 1 à 64. Il est ensuite possible de régler pour chaque scénario le numéro de scénario (1...64) à partir duquel le pilotage est exécuté. Le réglage « 0 » désactive le scénario correspondant, de sorte que ni un appel, ni un processus de sauvegarde ne sont possibles. Si plusieurs scénarios sont paramétrés sur le même numéro de scénario, seul le scénario avec le plus petit numéro courant est adressé. Les autres scénarios sont ignorés dans ce cas.	
État de commutation	MARCHE ARRÊT
L'état de commutation réglé lors de l'appel de scénario est paramétré à cet endroit.	
Fonction d'enregistrement	Case à cocher (oui/non)
Si le paramètre est activé, la fonction d'enregistrement du scénario est activée. Ensuite, l'état de commutation actuel peut être sauvegardé en interne lors de la réception d'un télégramme d'enregistrement par le biais d'un objet de poste auxiliaire. Si le paramètre est désactivé, les télégrammes d'enregistrement sont rejetés.	

12.8.2 Liste d'objets Fonction de scénarios

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
604, 626...	Scénarios - Poste auxiliaire	Commutation... - Entrée	1 octets	18 001	K, -, E, -, A
Objet 1 octet pour appeler ou sauvegarder un scénario.					

12.9 Fonction de blocage et position forcée

Une fonction de blocage ou alternativement une fonction de position forcée peut être configurée pour chaque sortie de commutation. Dans ce contexte, une seule de ces fonctions peut être activée pour une sortie de commutation.

Régler la fonction de blocage

En cas de blocage actif, la commande KNX de la sortie de commutation concernée est neutralisée et verrouillée. La neutralisation permet par exemple également de réaliser une commutation d'éclairage permanent. La fonction de blocage peut être supprimée, en option, via un objet d'acquiescement 1 bit supplémentaire. Grâce à cela, la désactivation de la fonction de blocage est empêchée par l'objet de blocage.

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations », régler le paramètre « Fonction de blocage / Position forcée » sur « Fonction de blocage ».

La fonction de blocage est autorisée. L'objet de communication « Fonction de blocage - Activer / Désactiver » et les paramètres de la fonction de blocage sont visibles sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Fonction de blocage ».

- Régler le paramètre « Polarité de l'objet » sur la polarité souhaitée.
- Régler le paramètre « Début de la fonction de blocage » sur le comportement nécessaire.

Au début du blocage, le comportement paramétré est exécuté et la commande de bus de la sortie de commutation est verrouillée.

Avec le réglage « Aucun changement de l'état de commutation », le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état de commutation réglé (état conformément au dernier retour d'informations non inversé).

Avec le réglage « Clignotement », la sortie de commutation est allumée et éteinte de façon cyclique durant le blocage. La « Durée de clignotement des fonctions de blocage » est paramétrée individuellement pour chaque sortie de commutation. Durant le clignotement, l'état de commutation logique de la sortie de commutation est renvoyé comme « activé ».

En cas de fonction de blocage sans objet d'acquiescement...

- Désactiver la case à cocher « Acquiescement ».
Il n'existe aucun objet d'acquiescement supplémentaire. La fonction de blocage est annulée par le biais de l'objet de blocage, conformément à la polarité réglée.
- Régler le paramètre « Fin de la fonction de blocage » sur le comportement nécessaire.

À la fin du blocage, le comportement paramétré est exécuté et la commande de bus de la sortie de commutation est à nouveau activée.

Avec le réglage « Aucun changement de l'état de commutation », le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état réglé par la fonction de blocage.

Avec le réglage « Régler l'état suivi », l'état de commutation réceptionné pendant la fonction de blocage ou réglé avant la fonction de blocage est suivi à la fin du blocage. Les éventuelles fonctions de durée en cours sont alors également prises en compte.

Avec le réglage « Clignotement », la sortie de commutation est allumée et éteinte de façon cyclique après le blocage. La « Durée de clignotement des fonctions de blocage » est paramétrée individuellement pour chaque sortie de commutation. Durant le clignotement, l'état de commutation logique de la sortie est renvoyé comme « activé ». L'état de clignotement reste actif jusqu'à ce qu'une autre instruction KNX soit reçue et qu'un autre état de commutation soit ainsi spécifié.

En cas de fonction de blocage avec objet d'acquiescement...

- Activer la case à cocher « Utiliser l'acquiescement ».

L'objet d'acquiescement est disponible. La fonction de blocage peut uniquement être annulée par le biais de l'objet d'acquiescement grâce à un télégramme MARCHE. Les télégrammes sur l'objet de blocage, conformément à la polarité « Annuler blocage », sont ignorés par l'actionneur.

i Les télégrammes ARRÊT sur l'objet d'acquiescement n'ont aucune réaction.

- Régler le paramètre « Fin de la fonction de blocage après acquiescement » sur le comportement nécessaire.

Après un acquiescement, le comportement paramétré est exécuté et la commande de bus de la sortie de commutation est à nouveau activée.

Avec le réglage « Aucun changement de l'état de commutation », le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état réglé par la fonction de blocage.

Avec « Régler l'état suivi », l'état de commutation reçu durant la fonction de blocage ou réglé avant la fonction de blocage est suivi en cas d'acquiescement. Les éventuelles fonctions de durée en cours sont alors également prises en compte.

Avec le réglage « Clignotement », la sortie de commutation est allumée et éteinte de façon cyclique après l'acquiescement. La « Durée de clignotement des fonctions de blocage » est paramétrée individuellement pour chaque sortie de commutation. Durant le clignotement, l'état de commutation logique de la sortie est renvoyé comme « activé ». L'état de clignotement reste actif jusqu'à ce qu'une autre instruction KNX soit reçue et qu'un autre état de commutation soit ainsi spécifié.

- i** Après une coupure de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS de l'application ou des paramètres, la fonction de blocage est toujours désactivée (valeur d'objet « 0 »). Avec le réglage inversé (« 1 = autorisé ; 0 = bloqué »), une mise à jour du télégramme « 0 » doit d'abord avoir lieu après l'initialisation, avant que le blocage ne soit activé.
- i** Les actualisations de l'objet de blocage de « Activé » vers « Activé » ou de « Désactivé » vers « Désactivé » n'indiquent aucune réaction.
- i** Le relais d'une sortie de commutation bloquée par le KNX peut, en outre, être commandé manuellement !
- i** Avec le réglage « Régler l'état suivi » : pendant un blocage, les fonctions neutralisées de l'actionneur (commutation, variation, valeur de luminosité, scénarios) sont toujours traitées en interne. Ainsi, des télégrammes de bus venant d'être réceptionnés sont évalués et les fonctions de durée sont déclenchées. Les états suivis sont réglés à la fin du blocage.

Régler la fonction de position forcée

La fonction de position forcée peut être combinée avec d'autres fonctions d'une sortie de commutation. Avec une position forcée active, les fonctions ayant une priorité moins élevée sont neutralisées, de telle manière que la sortie de commutation concernée est verrouillée.

La fonction de position forcée possède un objet de communication 2 bits séparé. Le premier bit (bit 0) de l'objet « Position forcée » indique si la sortie de commutation est éteinte ou allumée de manière forcée. Le deuxième bit (bit 1) de l'objet permet d'activer ou de désactiver le guidage forcé (voir tableau suivant).

Le comportement d'une sortie de commutation à la fin de la position forcée est paramétrable. En outre, l'objet forcé peut être initialisé en cas de retour de la tension de bus.

Bit 1	Bit 0	Fonction
0	x	Position forcée inactive -> pilotage normal
1	0	Position forcée active : désactiver
1	1	Position forcée active : activer

Tab. 2: Codage bit de la position forcée

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations », régler le paramètre « Fonction de blocage / Position forcée » sur « Position forcée ».

La fonction position forcée est activée. L'objet de communication « Position forcée » et les paramètres de la fonction de position forcée sont visibles sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Position forcée ».

- Régler le paramètre « Fin de la position forcée « inactive » » sur le comportement nécessaire.

À la fin de la position forcée, le comportement paramétré est exécuté et la commande de bus de la sortie de commutation est à nouveau activée.

Avec le réglage « aucun changement de l'état de commutation », le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état réglé par la position forcée.

Avec le réglage « Suivre l'état de commutation », l'état de commutation reçu pendant la fonction de position forcée ou celui réglé avant la fonction est suivi à la fin de la position forcée. Les éventuelles fonctions de durée en cours sont alors également prises en compte.

- i** Les actualisations de l'objet position forcée de « Position forcée active » à « Position forcée active » en conservant l'état de commutation forcé ou de « Position forcée inactive » à « Position forcée inactive » ne montrent aucune réaction.
- i** Une sortie de commutation forcée par le KNX peut, en outre, être commandée manuellement !
- i** Pour le réglage « Suivre l'état de commutation » à la fin de la position forcée : pendant une position forcée, les fonctions neutralisées de l'actionneur (commutation, scénarios) continuent à être traitées en interne. Ainsi, des télégrammes de bus venant d'être réceptionnés sont évalués et les fonctions de durée sont déclenchées. Les états suivis sont réglés au niveau à la fin de la position forcée.
- i** L'état actuel de l'objet de la position forcée est enregistré en cas de défaillance de la tension de bus.
 - Régler le paramètre « Après retour de la tension de bus » sur le comportement nécessaire.

Après le retour de la tension de bus, l'état paramétré est adopté dans l'objet de communication « Position forcée ». Si une position forcée est activée, la sortie de commutation est pilotée en conséquence directement après le retour de la tension de bus et verrouillée de manière forcée jusqu'à ce qu'un déblocage de la position forcée soit effectué par le biais du KNX. Dans ce cas, le paramètre « Après le retour de la tension de bus » sur la page de paramètres « Sorties de relais - SC... - Généralités » n'est pas évalué pour la sortie de commutation concernée.

Avec le réglage « État avant la coupure de la tension de bus », l'état de la position forcée réglé en dernier avant la coupure de la tension de bus et enregistré en interne est suivi après le retour de la tension de bus. Une opération de programmation ETS efface l'état enregistré (alors, réaction comme « aucune position forcée active »).

Si l'état suivi est « aucune position forcée », le paramètre indépendant de la position forcée « Après le retour de la tension de bus » (page de paramètres « Sorties relais - SC... - Généralités ») est exécuté.

- i** Après une opération de programmation ETS de l'application ou des paramètres, la fonction de position forcée est toujours désactivée (valeur d'objet « 0 »).

12.9.1 Paramètres Fonction de blocage et position forcée

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations

Fonction de blocage / position forcée	aucune sélection Fonction de blocage Position forcée
Il est possible de définir à cet endroit si une fonction de blocage ou une position forcée doit exister pour la sortie de commutation. La fonction de blocage ne peut être paramétrée que de manière alternative à la fonction position forcée.	

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Fonction de blocage

Durée pour le clignotement des fonctions de blocage	1 s 2 s 5 s 10 s
Les sorties de commutation peuvent clignoter dans l'état de blocage (marche et arrêt cycliques). La durée de clignotement de la sortie de commutation est paramétrée à cet endroit.	

Objet d'état	Case à cocher (oui/non)
Si le blocage est actif, la sortie de commutation peut envoyer l'état via un objet de communication 1 bit. Paramètre activé : l'objet d'état est disponible. Lorsque la fonction de blocage est activée, il envoie un télégramme avec la valeur « 1 » (= « Autorisé »). Lorsque la fonction de blocage est désactivée, il envoie un télégramme avec la valeur « 0 » (= « non autorisé »). Paramètre désactivé : il n'y a pas d'objet d'état supplémentaire.	

Acquitter	Case à cocher (oui/non)
La fonction de blocage peut être supprimée, en option, via un objet d'acquiescement 1 bit supplémentaire. Grâce à cela, la désactivation de la fonction de blocage est empêchée par l'objet de blocage. En alternative, l'objet d'acquiescement est absent. Dans ce cas, l'annulation du blocage est effectuée par le biais de l'objet de blocage. Paramètre activé : l'objet d'acquiescement est disponible. La fonction de blocage peut uniquement être annulée par le biais de l'objet d'acquiescement grâce à un télégramme MARCHE. Les télégrammes sur l'objet de blocage, conformément à la polarité « Annuler blocage », sont ignorés par l'actionneur. Paramètre désactivé : il n'existe aucun objet d'acquiescement supplémentaire. La fonction de blocage est annulée par le biais de l'objet de blocage, conformément à la polarité réglée.	

Polarité objet de blocage	0 = bloqué ; 1 = autorisé 1 = autorisé ; 0 = bloqué
Ce paramètre définit la polarité de l'objet de blocage. Ce paramètre est visible uniquement si la fonction de blocage est autorisée.	
Début de la fonction de blocage	aucun changement de l'état de commutation Désactiver Activer Clignotement
Le comportement de la sortie de commutation au début de la fonction de blocage est paramétrable. Ce paramètre est visible uniquement si la fonction de blocage est autorisée. aucun changement de l'état de commutation : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état de commutation réglé (état conformément au dernier retour d'informations non inversé). Désactiver : la sortie de commutation est désactivée et verrouillée au début du blocage. Activer : la sortie de commutation est activée et verrouillée au début du blocage. Clignotement : la sortie de commutation est activée et désactivée de façon cyclique durant le blocage. La « Durée de clignotement » est généralement paramétrée sur la page de paramètres « Sorties de commutation (SC) ». Durant le clignotement, l'état de commutation logique de la sortie de commutation est renvoyé comme « activé ».	

Fin de la fonction de blocage	aucun changement de l'état de commutation Désactiver Activer Régler l'état suivi Clignotement
<p>Le comportement de la sortie de commutation à la fin de la fonction de blocage est paramétrable.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de blocage est activée et si l'acquiescement n'est pas utilisé.</p> <p>aucun changement de l'état de commutation : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état réglé par la fonction de blocage.</p> <p>Désactiver : la sortie de commutation est désactivée et activée à nouveau à la fin du blocage.</p> <p>Activer : la sortie de commutation est activée et autorisée à nouveau à la fin du blocage.</p> <p>régler l'état suivi : à la fin du blocage, l'état de commutation reçu durant la fonction de blocage ou réglé avant la fonction de blocage est suivi en cas d'acquiescement. Les éventuelles fonctions de durée en cours sont alors également prises en compte.</p> <p>Clignotement : la sortie de commutation est activée et désactivée de façon cyclique après le blocage. La durée de clignotement est généralement paramétrée sur la page de paramètres « Généralités -> Sorties de commutation (SC) ». Durant le clignotement, l'état de commutation logique de la sortie est renvoyé comme « activé ». L'état de clignotement reste actif jusqu'à ce qu'une autre instruction KNX soit reçue et qu'un autre état de commutation soit ainsi spécifié.</p>	

Fin de la fonction de blocage après acquittement	aucun changement de l'état de commutation Désactiver Activer Régler l'état suivi Clignotement
<p>Le comportement de la sortie de commutation à la fin de la fonction de blocage après un acquittement effectué est paramétrable. Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de blocage est activée et si l'acquittement est utilisé.</p> <p>aucun changement de l'état de commutation : le relais de la sortie n'a aucune réaction en cas d'acquittement et reste dans le dernier état réglé par la fonction de blocage.</p> <p>Désactiver : la sortie de commutation est désactivée et autorisée à nouveau en cas d'acquittement.</p> <p>Activer : la sortie de commutation est activée et autorisée à nouveau en cas d'acquittement.</p> <p>régler l'état suivi : en cas d'acquittement, l'état de commutation reçu durant la fonction de blocage ou réglé avant la fonction de blocage est suivi. Les éventuelles fonctions de durée en cours sont alors également prises en compte.</p> <p>Clignotement : la sortie de commutation est activée et désactivée de façon cyclique après l'acquittement. La durée de clignotement est généralement paramétrée sur la page de paramètres « Généralités -> Sorties de commutation (SC) ». Durant le clignotement, l'état de commutation logique de la sortie est renvoyé comme « activé ». L'état de clignotement reste actif jusqu'à ce qu'une autre instruction KNX soit reçue et qu'un autre état de commutation soit ainsi spécifié.</p>	

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Position forcée

Position forcée « active, activer »	Activer
<p>Lorsque la position forcée est activée et que le guidage forcé est sur « MARCHÉ », la sortie de commutation est toujours activée.</p> <p>Ce paramètre ne peut pas être modifié et est uniquement visible si la fonction de position forcée est autorisée.</p>	
Position forcée « active, désactiver »	Désactiver
<p>Lorsque la position forcée est activée et que le guidage forcé est sur « ARRÊT », la sortie de commutation est toujours désactivée.</p> <p>Ce paramètre ne peut pas être modifié et est uniquement visible si la fonction de position forcée est autorisée.</p>	

<p>Fin de la position forcée « inactive »</p>	<p>Suivre l'état de commutation aucun changement de l'état de commutation Désactiver Activer</p>
<p>Le comportement de la sortie de commutation à la fin de la position forcée est paramétrable à cet endroit. Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de position forcée est autorisée. Suivre l'état de commutation : à la fin de la position forcée, l'état de commutation reçu pendant la fonction de position forcée ou réglé avant la fonction est suivi. Les éventuelles fonctions de durée en cours sont alors également prises en compte. aucun changement de l'état de commutation : le relais de la sortie n'a aucune réaction et reste dans le dernier état réglé par la position forcée. Désactiver : la sortie de commutation est désactivée et autorisée à nouveau à la fin de la position forcée. Activer : la sortie de commutation est activée et autorisée à nouveau à la fin de la position forcée.</p>	

Après le retour de la tension de bus	<p>pas de position forcée</p> <p>Position forcée active, activer</p> <p>Position forcée active, désactiver</p> <p>État avant la coupure de la tension de bus</p>
<p>L'objet de communication de la position forcée peut être initialisé après le retour de la tension de bus. En cas d'activation de la position forcée, l'état de commutation de la sortie de commutation peut être influencé.</p> <p>Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de position forcée est autorisée.</p> <p>pas de position forcée : au retour de la tension de bus, le paramètre indépendant de la position forcée « Après le retour de la tension de bus » (page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités ») est exécuté.</p> <p>Position forcée active, Activer : la position forcée est activée. La sortie de commutation est activée par un guidage forcé.</p> <p>Position forcée active, Désactiver : la position forcée est activée. La sortie de commutation est désactivée par un guidage forcé.</p> <p>État avant une coupure de la tension de bus : après un retour de la tension de bus, l'état de la position forcée réglé en dernier avant une coupure de tension de bus et sauvegardé en interne est suivi. Une opération de programmation ETS efface l'état enregistré (alors, réaction comme « aucune position forcée active »). Si l'état suivi est « aucune position forcée », le paramètre indépendant de la position forcée « Après le retour de la tension de bus » (page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités ») est exécuté.</p>	

12.9.2 Liste d'objets Fonction de blocage et position forcée

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
606, 628 ...	Fonction de blocage - Activer / Désactiver	Commutation... - Entrée	1 bit	1 003	K, -, E, -, A
Objet 1 bit pour le blocage d'une sortie de commutation (polarité paramétrable).					

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
614, 636 ...	Fonction de blocage - Acquiescement	Commutation... - Entrée	1 bit	1 016	K, -, E, -, A
Objet 1 bit pour l'acquiescement d'une fonction de blocage active d'une sortie de commutation. Cet objet est visible uniquement si l'acquiescement doit être utilisé pour la fonction de blocage (« 1 » = la fonction de blocage est désactivée / « 0 » = la fonction de blocage reste active).					

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
617, 639 ...	Fonction de blocage - État	Commutation... - Sortie	1 bit	1 003	K, L, -, T, A
Objet 1 bit pour l'acquiescement d'une fonction de blocage active d'une sortie de commutation. Cet objet est visible uniquement si l'acquiescement doit être utilisé pour la fonction de blocage (« 1 » = la fonction de blocage est désactivée / « 0 » = la fonction de blocage reste active).					

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
607, 629 ...	Position forcée - Activer / Désactiver	Commutation... - Entrée	2 bit	2 001	K, -, E, -, A
Objet 2 bits pour la position forcée d'une sortie de commutation. La polarité est définie par le télégramme.					

12.10 Fonction de lien

Une fonction de lien peut être paramétrée séparément pour chaque sortie de commutation. Cette fonction permet l'enchaînement logique des états de l'objet « Commutation » et d'un objet de lien supplémentaire. L'état de l'objet de communication pour « Commutation » peut également être évalué avec une temporisation si une temporisation d'activation ou de désactivation est réglée.

La fonction de lien peut être combinée avec d'autres fonctions d'une sortie de commutation. Une combinaison avec la fonction cage d'escalier est cependant impossible.

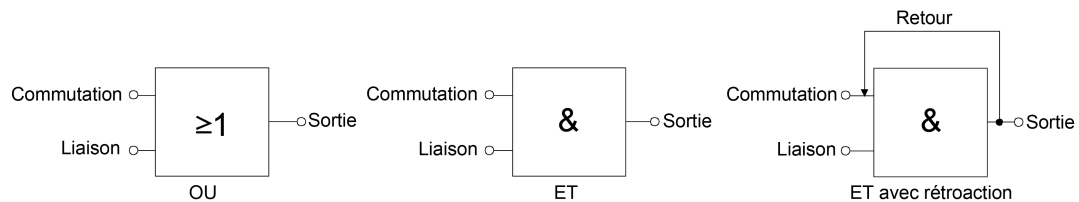


Image 20: Types de lien de la fonction de lien

- i** « ET avec retour » :
- Dans le cas d'un objet de lien = « 0 », la sortie de commutation est toujours « 0 » (ET logique). Dans ce cas, celle-ci est remise à zéro sur l'entrée « Commutation » par le retour de la sortie. Seulement si l'objet de lien = « 1 », la sortie de commutation peut prendre l'état logique « 1 » en raison d'un « 1 » récemment reçu au niveau de l'entrée « Commutation ».

L'objet « Lien » peut être initialisé avec une valeur paramétrée après un retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS, de façon à pouvoir déterminer immédiatement un résultat de lien correct en cas de mise à jour de télégramme sur l'objet « Commutation » et le régler au niveau de la sortie de la sortie de commutation.

- Sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations », activer le paramètre « Fonction de lien ».

La fonction de lien est activée. L'objet de communication « Fonction de lien - Entrée » et les paramètres de la fonction de lien sont visibles sur la page de paramètres « Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Fonction de lien ».

- Régler le paramètre « Type de fonction de lien » sur le type de lien logique souhaité.
- Régler les paramètres « Valeur de l'objet après le retour de la tension de bus » et « Valeur de l'objet après une opération de programmation ETS » sur les états initiaux nécessaires.

Après le retour de la tension de bus ou après une opération de programmation ETS du programme d'application ou des paramètres, l'objet « Fonction de lien - Entrée » est initialisé avec les états de commutation réglés.

- i** L'exécution de la fonction de lien après une réinitialisation de l'actionneur (retour de la tension de bus ou opération de programmation ETS) a lieu uniquement lorsque l'objet commutation en tant qu'entrée du lien est actualisé par au moins un télégramme.

- i** Les états annoncés à la fin d'une fonction de blocage ou les états de commutation réglés après une opération de programmation ETS, lors d'une coupure de la tension de bus ou après un retour de la tension de bus neutralisent la fonction de lien. Le lien paramétré n'est ensuite exécuté à nouveau et le résultat réglé au niveau de la sortie de commutation que si l'objet de commutation en tant qu'entrée du lien est actualisé par au moins un télégramme.

12.10.1 Paramètres Fonction de lien

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Autorisations

Fonction de lien	Case à cocher (oui/non)
La fonction de lien peut être autorisée à cet endroit. Le paramètre est désactivé et ne peut être modifié si la fonction de cage d'escalier est activée.	

Sorties de relais -> SC... - Généralités -> Fonction de lien

Type de fonction de lien	OU ET ET avec retour
--------------------------	----------------------------

Ce paramètre définit le type logique de la fonction de lien. L'objet « Fonction de lien - Entrée » est relié à l'état de commutation logique de la sortie de commutation (objet « Commutation » après évaluation des temporisations éventuellement paramétrées) à l'aide de la fonction de lien réglée ici.

Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de lien est autorisée.

Valeur de l'objet après le retour de la tension de bus	0 (ARRÊT) 1 (MARCHE)
--	-------------------------

Après le retour de la tension de bus, la valeur de l'objet de lien est initialisée avec la valeur définie à cet endroit.

Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de lien est autorisée.

Valeur d'objet après téléchargement ETS	0 (ARRÊT) 1 (MARCHE)
---	-------------------------

Après une opération de programmation ETS de l'application ou des paramètres, la valeur de l'objet de lien est initialisée avec la valeur définie à cet endroit.

Ce paramètre est uniquement visible si la fonction de lien est autorisée.

12.10.2 Liste d'objets Fonction de lien

Numéro d'objet	Fonction	Nom	Type	DPT	Balise
600, 622...	Fonction de lien - Entrée	Commutation... - Entrée	1 bit	1 002	K, -, E, -, A

Objet 1 bit en tant qu'entrée du lien logique d'une sortie de commutation. La valeur d'objet après le retour de la tension de bus ou après une programmation ETS peut être prédéfinie par paramètre.

13 État de livraison

À l'état de livraison de l'actionneur, l'appareil a un comportement passif, c'est-à-dire qu'aucun télégramme n'est envoyé au KNX. Toutes les sorties de relais sont réglées en fonctionnement de store. Un pilotage des sorties par la commande manuelle sur l'appareil est possible dans la mesure où l'alimentation en tension de bus est en marche. En cas de commande manuelle, il n'y a aucun rétrosignal sur le KNX. L'appareil peut être programmé et mis en service par l'ETS. L'adresse physique est pré-réglée sur 15.15.255.

À la livraison d'usine, les caractéristiques suivantes sont aussi configurées...

- Durée de mouvement (marche continue) : 1 minute 0 seconde, prolongée de 20 %
- Prolongation de la durée de mouvement : 2 %
- Pause en cas de changement du sens de mouvement : 1 s
- Comportement en cas de défaillance de la tension de bus : stop
- Comportement après le retour de la tension de bus : stop
- Affichage d'état : permanent

i L'état de livraison ne peut pas être rétabli à l'aide de l'ETS à cause de la désinstallation du programme d'application. Si le programme d'application est désinstallé, les sorties restent toujours désactivées. Dans ce cas, la commande manuelle n'a aucune fonction.

i À l'état de livraison, les relais sont commandés lors de la création de la tension de bus avec l'état « stop » afin d'initialiser les relais. Cette courte opération de commutation peut être perçue acoustiquement.

