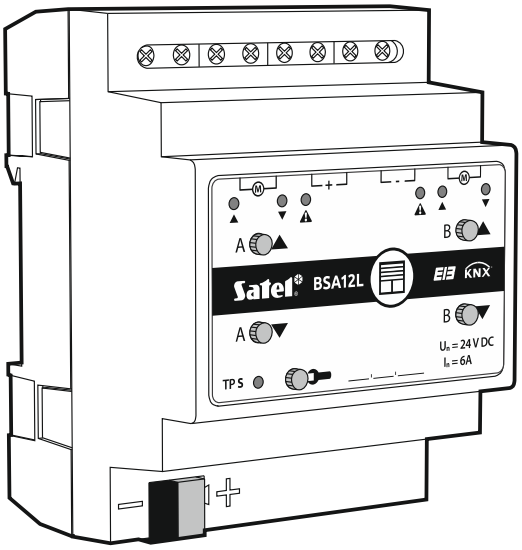
KNX-BSA12L (24 V DC)
KNX-BSA12H (230 V AC)

Actionneur de rideaux



Version logiciel 1.02

knx-bsa_fr 04/20

SATEL sp. z o.o. • ul. Budowlanych 66 • 80-298 Gdańsk • POLOGNE
tél. +48 58 320 94 00
www.satel.eu

IMPORTANT

Le dispositif doit être installé par un personnel qualifié.

Avant de procéder à l'installation, veuillez lire soigneusement la présente notice.

Toute modification de la construction des dispositifs et les réparations effectuées sans l'accord préalable du fabricant donnent lieu à la perte des droits de garantie.

La société SATEL a pour objectif d'améliorer continuellement la qualité de ses produits ce qui peut entraîner des modifications de leurs spécifications techniques et des logiciels. L'information actuelle sur les modifications apportées est disponible sur notre site.
Veuillez visiter notre site :
http://www.satel.eu

La déclaration de conformité est disponible à l'adresse internet suivante : www.satel.eu/ce

Les symboles suivants utilisés dans la présente notice :

 - note ;

 - avertissement.

SOMMAIRE

1. Caractéristiques 2
2. Description 3
2.1 Boitier 5
2.2 Utilisation manuelle du module 5
2.3 Mode service 5
3. Installation 6
3.1 Schéma de câblage 7
4. Configuration du module 7
4.1 Priorités de fonctions 8
4.2 Configuration des paramètres globaux 8
4.2.1 Alarmes météo 9
4.3 Configuration du canal 10
4.3.1 Paramètres de fonctionnement du rideau 11
Moteur 18
Volet roulant / store à l'italienne / fenêtre 18
Store horizontal (vénitien) 19
4.3.2 Fonctions 20
Scènes 1-bit 20
Scènes 24
Alarmes météo 26
Fonction de forçage de position 27
4.4 Objets de communication 28
4.4.1 Objets globaux 28
4.4.2 Objets du canal 30
Commande du rideau 30
Fonctions 33
4.5 Restauration des paramètres d'usine du module 35
5. Spécifications techniques 35

Les modules KNX-BSA12L et KNX-BSA12H sont des actionneurs de stores / volets roulants KNX qui permettent de commander le mouvement des rideaux tels que les stores horizontaux (vénitiens), les stores verticaux, les volets roulants et les stores à l'italienne. Ils permettent également de contrôler le mouvement des fenêtres à commande électrique. Le module KNX-BSA12L est destiné pour contrôler les dispositifs avec le moteur 24 V DC. Le module KNX-BSA12H peut commander des dispositifs équipés d'un moteur 230 V AC

Les modules KNX-BSA12L et KNX-BSA12H ont deux sorties physiques avec deux canaux logiques correspondants. Chaque canal permet de commander un type sélectionné de rideau / store / volet ou de fenêtre. Les paramètres de fonctionnement des canaux sont configurés dans le programme ETS de la même manière pour les deux modules, sauf pour définir le fonctionnement des stores verticaux car seul le module KNX-BSA12L prend en charge ces stores.

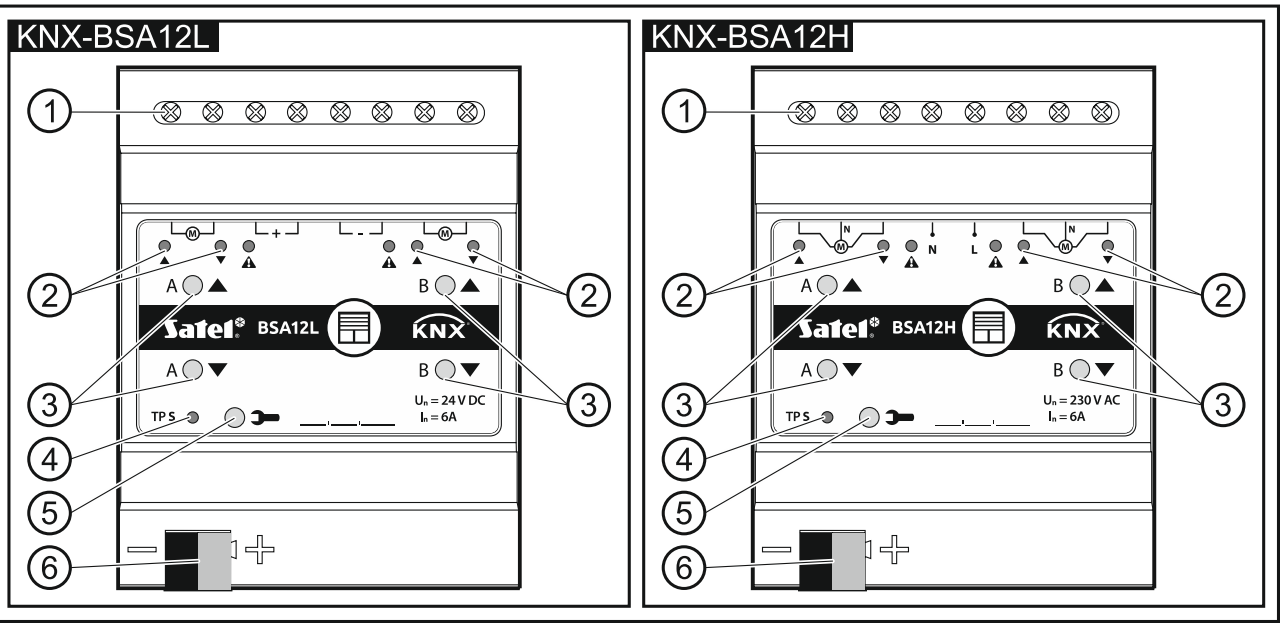
La notice utilise le terme « rideau » comme terme général pour les volets roulants, les stores, et les fenêtres électriques.

1. Caractéristiques

- Communication avec le bus KNX via un connecteur de bus intégré.
- Information en retour sur l'état du module et des canaux.
- Type de rideau selectable pour chaque canal.
- Détection automatique de la durée de déplacement du rideau et de réglage des lamelles.
- Alarmes météo (pluie, vent, gel).
- Fonction de forçage de position.
- Possibilité de déclencher des scènes pour chaque canal à l'aide des commande 1 et 8 bits.
- Protection permettant la détection d'une erreur du rideau (perte d'alimentation, position incorrecte, blocage mécanique, surchauffe du moteur).
- Commande manuelle du déplacement du rideau à l'aide des boutons sur le boitier.
- Voyants LED pour indiquer l'état de chaque canal / rideau.
- Installation possible sur le bus DIN possible (35 mm).
- Configuration du module à l'aide du logiciel ETS.

2. Description

1



(1) bornes de connexion des moteurs de rideaux et de l'alimentation.

(2) voyants LED indiquant l'état de rideaux / canaux et des erreurs (▲ et ▼ – verts, ⚠ – orange) – voir tableau 1

Voyant ▲	Voyant ▼	Voyant ⚠	État canal / rideau
○	○	○	pas de rideau / canal non utilisé
☼	☼	☼	aucune synchronisation du rideau avec le module
○ / ●	● / ○	○	processus de détection de la durée de déplacement du rideau (synchronisation du rideau avec le module)
●	○	○	rideau complètement ouvert
○	●	○	position autre que complètement ouvert
☼	○	○	déplacement en haut
○	☼	○	déplacement en bas
●	●	○	restauration des paramètres d'usine
			Type d'erreur
☼	●	☼	erreur rideau* s'il monte
●	☼	☼	erreur rideau* s'il baisse

○ – éteint, ● – allumé, ☼ – clignote, ○ / ● et ● / ○ – les voyants ne sont pas allumés ou ils s'allument en alternance.

*position incorrecte, blocage mécanique, hors tension / circuit d'alimentation coupé, surchauffe du moteur ou détection d'obstacles par moteur intelligent.

Tableau 1.

i *Une erreur du rideau ne bloque pas le canal. Le déplacement du rideau peut être commandé pendant toute la durée de l'erreur. L'erreur est automatiquement supprimée lorsque le rideau atteint la position finale dans la direction opposée à celle dans laquelle il se déplaçait lorsque le canal a signalé une erreur.*

Un fonctionnement continu pendant trop longtemps ou une activation répétée du rideau à des intervalles très courts peut entraîner une surchauffe du moteur. Le redémarrage du moteur n'est possible qu'après refroidissement. La durée maximale de fonctionnement continu du moteur et la durée de refroidissement après surchauffe sont spécifiées dans la notice du moteur.

③ boutons pour la commande manuelle de rideaux / canaux – voir tableau 2

Bouton	Gestion	Réaction
▲	appui court	rideau une étape en haut* / stop
	appui long	rideau complètement ouvert
▼	appui court	rideau d'une étape en bas* / stop
	appui long	rideau complètement fermé
▲ + ▼	appui long	activation du processus de détection de la durée de déplacement du rideau (synchronisation du rideau avec le module)
* fonction disponible en mode de fonctionnement normal (non disponible en mode service). L'appui sur le bouton est interprété par le module comme un appui long, lorsque vous maintenez enfoncé le bouton pendant plus d'une seconde.		

Tableau 2.

Les boutons sont également utilisés pour restaurer le module à ses paramètres d'usine par défaut (voir Restauration des paramètres d'usine du module).

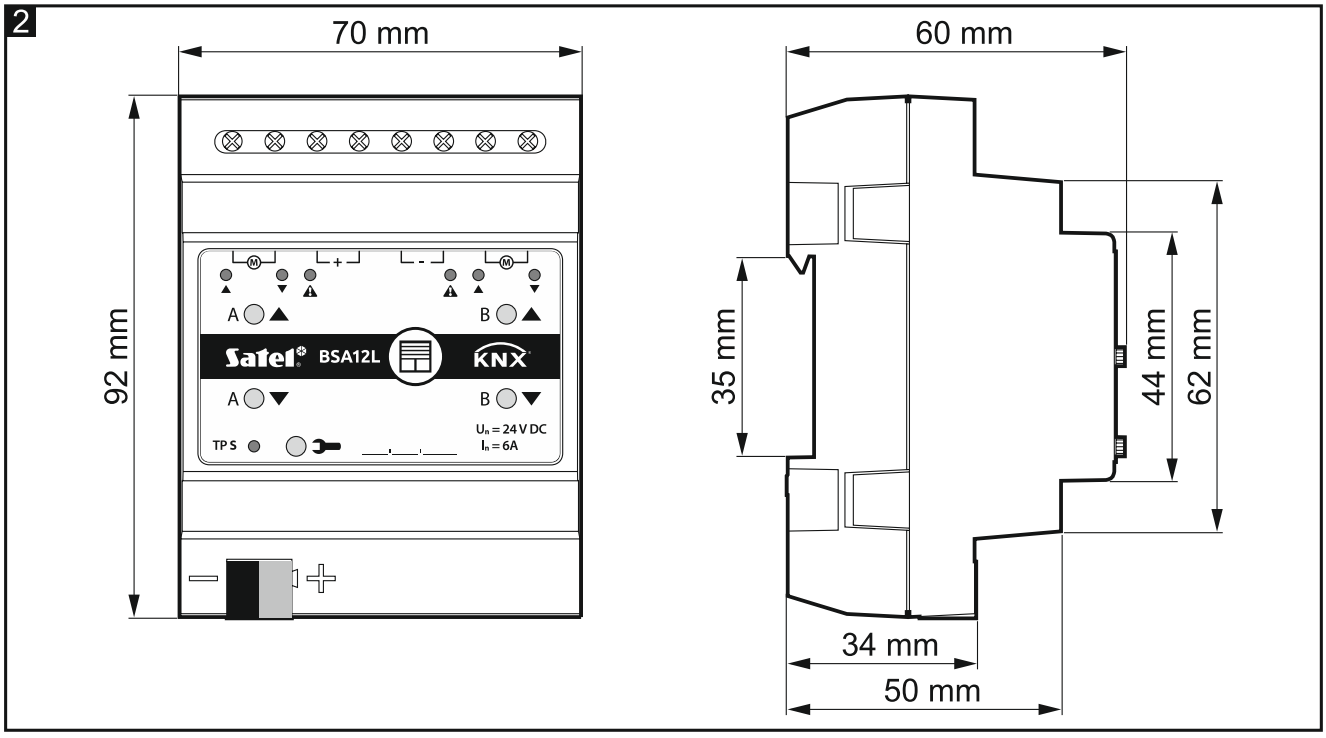
④ voyant LED rouge – est allumé lorsque l'adresse physique est définie à l'aide du programme ETS. Il clignote si le mode service est activé. Le réglage de l'adresse peut être activé à distance à partir du programme ETS ou manuellement, à l'aide du bouton sur le boîtier.

⑤ bouton de programmation (utilisé lors de l'attribution de l'adresse physique). Le bouton peut être également utilisé pour activer le mode service dans le module (voir : « Mode service »).

⑥ borne pour la connexion du bus KNX.

2.1 Boitier

2



L'électronique des modules KNX-BSA12L et KNX-BSA12H est installée dans des boîtiers de forme et de dimensions identiques. Les boîtiers ne diffèrent que par leurs panneaux pour la commande manuelle de l'état des canaux. La figure présente les dimensions du boîtier basées sur le module KNX-BSA12L. Le module occupe 4 unités sur le rail DIN (35 mm).

2.2 Utilisation manuelle du module

L'utilisation manuelle permet de commander le mouvement des rideaux à l'aide des boutons situés sur le boîtier du module (voir p. 4). La commande des rideaux est possible après la configuration des paramètres du module dans le programme ETS.

L'alarme météo (voir « Alarmes météo » p. 26) et la fonction de forçage de position (voir « Fonction de forçage de position » p. 27) bloquent l'utilisation manuelle du module. La commande manuelle est alors interrompue et le rideau est réglé sur la position définie comme la réaction à la fonction d'alarme météo / forçage de position.

2.3 Mode service

Le mode service permet de vérifier si les connexions entre le module et les moteurs de rideaux sont correctement effectuées et si le module détecte correctement le mouvement de rideaux. Vous pouvez utiliser le mode service avant de configurer les paramètres du module dans le programme ETS (p. ex. pendant l'installation pour régler les fins de course).
Pour entrer en mode service, appuyez sur le bouton du boîtier du module et maintenez-le enfoncé pendant environ 5 secondes. Le vouant LED à côté du bouton commencera à clignoter. Lorsque le mode de service est activé, le rideau ne peut être déplacé qu'à l'aide des boutons situés sur le boîtier (voir p. 4). Les scènes et autres fonctions seront bloquées.

Le tableau 3 contient des informations sur le fonctionnement du module en mode service.

Commande	État de rideau	Voyant			État de connexion entre le module et le moteur du rideau
		▲	▼	⚠	
appui long ▲	déplacement en haut	●	○	●	moteur correctement connecté, le module détecte le mouvement du rideau
appui long ▼	déplacement en bas	○	●	●	
appui long ▲	déplacement en bas	●	○	●	moteur incorrectement connecté *
appui long ▼	déplacement en haut	○	●	●	
appui long ▲	déplacement en haut	●	○	○	moteur correctement connecté, mais le module ne détecte aucun mouvement du rideau**
appui long ▼	déplacement en bas	○	●	○	
appui long ▲	aucun mouvement	●	○	○	moteur est en panne / connecté incorrectement / est hors tension depuis le module
appui long ▼	aucun mouvement	○	●	○	
appui court ▲ / ▼	stop	○	○	○	

○ – éteint, ● – allumé.

* KNX-BSA 12L – inversez les fils reliant le module au moteur du rideau,
KNX-BSA 12H – inversez les fils de commande du sens de rotation du moteur.

** Vérifiez la consommation actuelle du moteur du rideau
- s'il est inférieur au courant minimum détecté par le module, la détection de la durée déplacement du rideau doit être manuellement effectuée,
- s'il est supérieur au courant minimum détecté par le module, cela signifie une panne de circuit de détection du moteur dans le module.

Tableau 3.

Pour terminer le mode service, appuyez et maintenez enfoncé le bouton sur le boitier env. 5 secondes. Le module réinitialisera et les rideaux seront réglés sur la position définie par le paramètre « Réaction au rétablissement du bus KNX. Si la détection automatique de la durée de déplacement est programmée avant le réglage de la position, le processus de détection est activé (voir « Détection de la durée de déplacement » p. 14). Lorsque la détection manuelle est programmée pour le rideau, le module reconnait que le rideau et les lamelles (en cas des stores) sont complètement ouverts (voir « Paramètres de fonctionnement du rideau » p. 11).

3. Installation

Avant d'effectuer tous raccordements électriques, mettez le système d'alarme hors tension.

Le module doit être installé dans des locaux fermés à une humidité normale d'air p. ex. dans des boîtes de distribution sur rail DIN (35 mm).

1. Installez le module sur le rail de montage.

2. Branchez des moteurs de rideaux et des fils d'alimentation aux bornes de connexion selon les indications sur le boitier.

Toutes les connexions doivent être effectuées conformément au schéma de câblage du module donné selon les recommandations du chapitre « Schéma de câblage ».

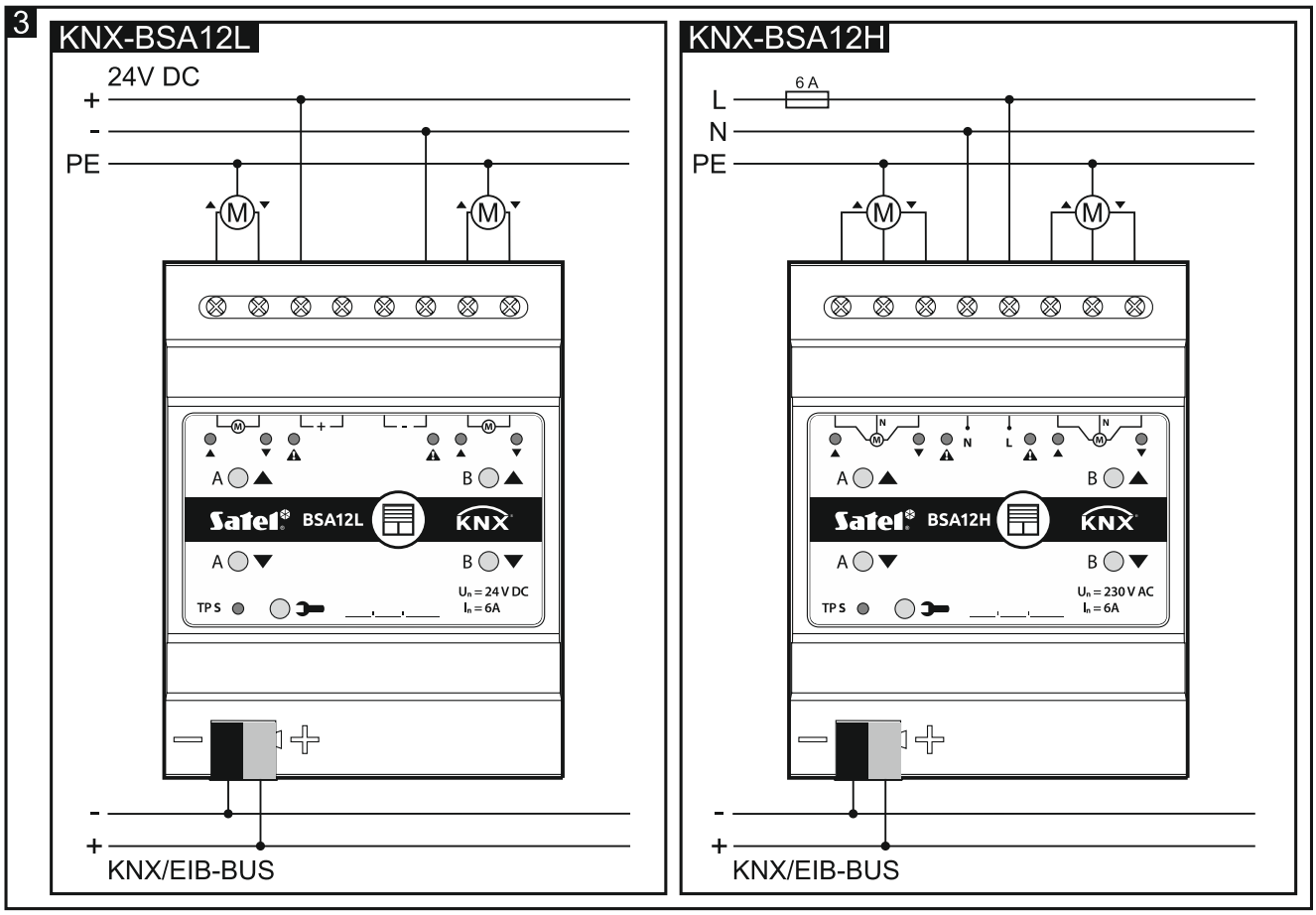
3. À l'aide de la borne de connexion, raccordez le fil du bus KNX au module.
4. Connectez un ordinateur avec le programme ETS au bus KNX et configurez le module.

Pour configurer le module, vous aurez besoin d'un ordinateur avec le programme ETS version 5.5 ou plus récente équipé d'un connecteur USB ou Ethernet (TCP/IP). Le fichier d'application ETS de la société SATEL, téléchargeable sur www.satel.eu/ets, doit être importé dans le programme.

Pour plus d'informations sur la configuration, veuillez vous référer au chapitre « Configuration du module ».

3.1 Schéma de câblage

3



4. Configuration du module

Les paramètres de fonctionnement du module sont définis dans le programme ETS (version 5.5 ou ultérieure). Les onglets de définition de différents paramètres sont dynamiquement créés lorsque vous travaillez avec le programme. Dans le programme, d'autres paramètres ou d'autres onglets peuvent être affichés. Le déplacement du curseur sur le paramètre sélectionné fera afficher une info-bulle avec la valeur par défaut ou la plage de valeurs pour ce paramètre.

Le module possède deux groupes de paramètres de configuration. Le premier comprend des paramètres globaux qui définissent les fonctionnalités générales du module et n'ont aucun

impact direct sur les canaux individuels (voir «Configuration des paramètres globaux»). L'autre groupe comprend les paramètres du canal qui ont un effet direct sur le fonctionnement du rideau connecté. Ces paramètres permettent un contrôle précis du type de rideau sélectionné et permettent de définir la réaction du rideau aux fonctions activées dans le module (voir « Configuration du canal»).

4.1 Priorités de fonctions

La fonction de forçage de position est celle qui a la priorité la plus élevée. Les priorités des autres fonctions sont définies comme suit :

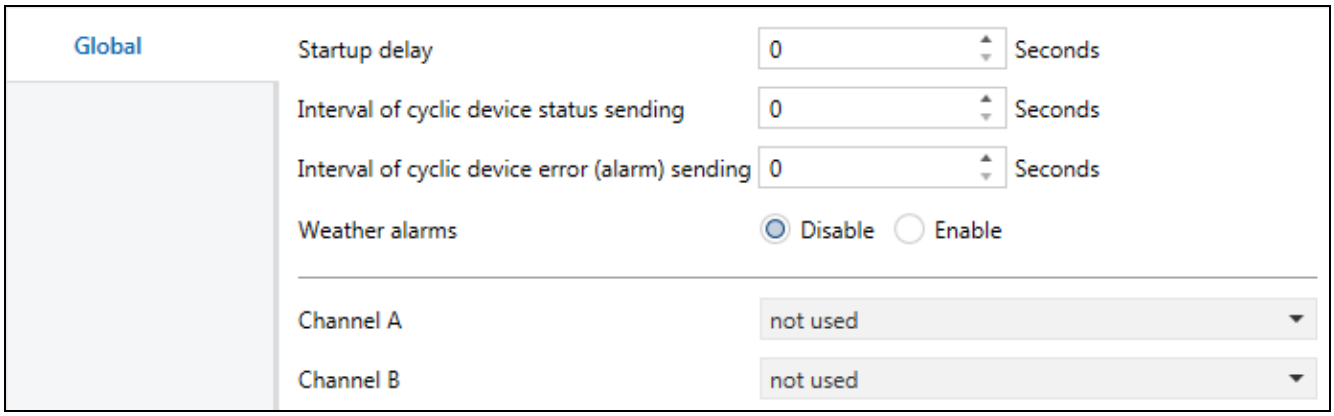
- alarmes météo où les priorités pour de différentes alarmes, c'est-à-dire « Vent », « Pluie » et « Gel » peuvent être définies dans le programme (voir « Alarmes météo »),
- fonctions de commande de la position des rideaux.

Aucune fonction de priorité inférieure ne peut commander la position du rideau jusqu'à ce qu'une fonction de priorité supérieure ne soit pas active dans le canal.

Exemple. Si l'alarme météo « Vent » est déclenchée lorsque la fonction de commande de position du rideau est active, la fonction sera arrêtée et le rideau sera réglé sur la position définie comme réaction à l'alarme météo. Cependant, si la position du rideau est réglée en réponse à l'alarme « Vent », la fonction de commande de position ne pourra pas changer la position du rideau jusqu'à ce que l'alarme soit désactivée.

4.2 Configuration des paramètres globaux

Les principaux paramètres de fonctionnement du module sont définis dans l'onglet « Globaux », comme indiqué ci-dessous.



Temporisation de démarrage – période pendant laquelle le démarrage du module sera retardé après la mise sous tension (0 – 65535 [secondes]). La valeur « 0 » désactivera la temporisation.

Pendant la temporisation, la fonctionnalité télégramme est arrêtée et les canaux ne changent pas leur état – le déplacement du rideau est bloqué. Le module n'envoie aucun télégramme au bus KNX. Une fois la temporisation expirée, les télégrammes seront envoyés et l'état des canaux sera défini en fonction des paramètres définis. Si des télégrammes sont reçus d'objets de communication pendant la temporisation, ils seront stockés. Les réponses à ces télégrammes seront envoyées à l'expiration de la temporisation.

La temporisation de démarrage peut être utilisée pour réduire la charge du bus KNX et du circuit d'alimentation après la mise sous tension.

Intervalle d'envoi cyclique de l'état du dispositif – fréquence à laquelle un télégramme avec l'information sur l'état du module est envoyé au bus par l'objet de communication « État de fonctionnement de l'appareil » avec l'information sur l'état du module (0 – 65535

[secondes]). L'information contenue dans le télégramme permet de surveiller le fonctionnement du module par d'autres appareils sur le bus KNX. La valeur « 0 » désactive l'envoi.

L'envoi de télégrammes peut être activé soit en permanence, pour une surveillance continue du fonctionnement du module, soit pendant les tests uniquement. Si vous ne souhaitez pas charger le bus d'un trop grand nombre de télégrammes, vous pouvez régler le temps de cycle d'envoi à la valeur la plus élevée possible.

Intervalle d'envoi cyclique de l'information sur l'erreur du dispositif (alarme) – la fréquence d'envoi d'un télégramme avec l'information indiquant que l'un des canaux du module signale une erreur du rideau. Le télégramme est envoyé par l'objet de communication « Alarme erreur dans le module » pour chaque type de rideau : position incorrecte, blocage mécanique, perte de tension, circuit d'alimentation coupé, surchauffe du moteur ou détection d'obstacles par moteur intelligent. La valeur 00:00:00 désactive l'envoi de télégrammes cycliques.

Alarmes météo – activation / désactivation des fonctions d'alarme météo dans le module (Désactiver / Activer). Si vous sélectionnez « Activer », les objets de communication « Alarme : vent », « Alarme : pluie » et « Alarme : gel » sont activés et l'onglet « Alarmes météo » sera disponible.

Canal A – le type de rideau dont le mouvement peut être commandé à l'aide du canal A (Inactif / Volet / Store vénitien / Store vertical / Store à l'italienne / Fenêtre). La sélection du type de rideau permettra aux objets de communication de commander son mouvement et d'afficher l'onglet « Canal A ».

Canal B – le type de rideau dont le mouvement peut être commandé à l'aide du canal B (Inactif / Volet / Store vénitien / Store vertical / Store à l'italienne / Fenêtre). La sélection du type de rideau permettra aux objets de communication de commander son mouvement et d'afficher l'onglet « Canal B ».

Le type de rideau « Store vertical » n'est disponible que pour le module KNX-BSA12L. Le module KNX-BSA12H ne prend pas en charge ce type de rideau.

4.2.1 Alarmes météo

Les alarmes météo permettent de protéger le rideau contre des dommages. Vous pouvez définir 3 objets de communication dans le module : « Alarme : vent », « Alarme : pluie » et « Alarme : gel ». Ces objets peuvent recevoir des télégrammes envoyés cycliquement par les capteurs (vent, pluie, température) ou par la station météo. En réponse au changement d'état de ces objets, des alarmes peuvent être déclenchées dans les canaux et le déplacement du rideau être arrêtée ou le rideau peut être réglé sur une position définie. Pour chaque canal, vous pouvez définir un type de réaction différent au changement d'état des objets de communication liés aux alarmes météo.

La position sur laquelle le rideau sera réglé en réponse à une alarme météo ne peut être modifiée que suite à une alarme de priorité plus élevée (voir « Alarmes météo ») ou à l'aide de la fonction de forçage de position (voir « Priorités de fonctions »).

Pour les objets « Alarme : vent », « Alarme : pluie » et « Alarme : gel », la durée de surveillance peut être définie. Le comptage commence lorsque la temporisation de démarrage après la mise sous tension du module s'écoule. Si, pendant le temps de surveillance, un télégramme avec la valeur opposée à celle déclenchant l'alarme est reçu le comptage recommence. Si, pendant le temps de surveillance, aucun télégramme n'est reçu, l'objet de communication sera activé.

Description des paramètres

Vent : schéma de commande – valeur du télégramme d'activation de l'objet « Alarme : vent » :

0 = réinitialisation du temps de surveillance, 1 = alarme.

1 = réinitialisation du temps de surveillance, 0 = alarme.

Vent : temps de surveillance – temps de surveillance de l'objet « Alarme : vent » (0 – 65535 [secondes]). Lorsque la surveillance est désactivée (valeur dans le champ « 0 »), l'alarme ne déclenche qu'après la réception du télégramme « Alarme ».

Pluie : schéma de commande – valeur du télégramme d'activation de l'objet « Alarme : pluie » :

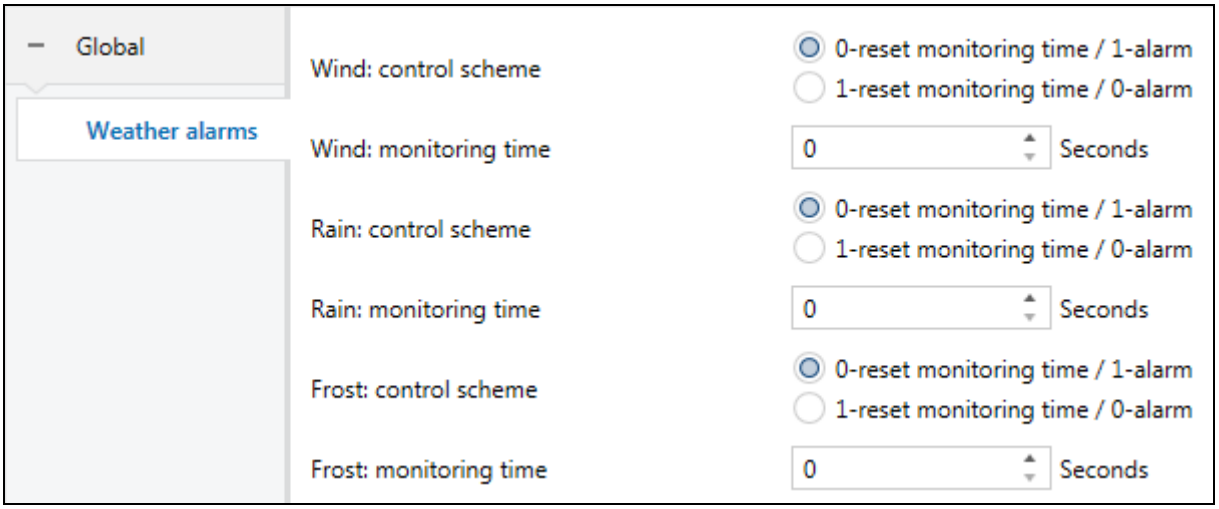
0 = réinitialisation du temps de surveillance, 1 = alarme.
1 = réinitialisation du temps de surveillance, 0 = alarme.

Pluie : temps de surveillance – temps de surveillance de l'objet « Alarme : pluie » (0 – 65535 [secondes]). Lorsque la surveillance est désactivée (valeur dans le champ « 0 »), l'alarme ne déclenche qu'après la réception du télégramme « Alarme ».

Gel : schéma de commande – valeur du télégramme d'activation de l'objet « Alarme : gel » :

0 = réinitialisation du temps de surveillance, 1 = alarme.
1 = réinitialisation du temps de surveillance, 0 = alarme.

Gel : temps de surveillance – temps de surveillance de l'objet « Alarme : gel » (0 – 65535 [secondes]). Lorsque la surveillance est désactivée (valeur dans le champ « 0 »), l'alarme ne déclenche qu'après la réception du télégramme « Alarme ».



Notez que le temps de surveillance des objets « Alarme : vent », « Alarme : pluie » et « Alarme : gel » doit être au moins trois fois plus long (selon les bonnes pratiques) que le temps défini pour l'envoi cyclique de télégrammes par les capteurs. Cela empêche le déclenchement de la fonction de sécurité lorsque le télégramme de réinitialisation du temps de surveillance ne parvient pas à être reçu à temps en raison de la charge excessive du bus.

Vous pouvez définir la réaction du canal aux alarmes météo dans l'onglet « Alarmes météo ».

4.3 Configuration du canal

Les paramètres de fonctionnement du rideau et de son mécanisme de commande doivent être définis pour chaque canal. Pour le rideau, vous devez définir la durée déplacement et la durée de réglage des lamelles (pour les stores à lamelles), et pour le mécanisme de commande, les temps qui permettent de corriger les retards survenant pendant le fonctionnement du moteur. Pour chaque canal, vous pouvez également définir le type de réaction du rideau aux fonctions activées dans le module (alarmes météo, fonction de forçage de position ainsi que scènes 1 et 8 bits).

Il est recommandé de mesurer la durée de déplacement du rideau et la durée de réglage des lamelles (pour tous les types de rideaux où c'est applicable) à la suite de la détection automatique effectuée par le module. Ceci permettra une détermination très précise de ces paramètres ainsi qu'une commande précise du déplacement du rideau.

Chaque canal du module a le même groupe de paramètres. La définition des paramètres est présentée à l'exemple du canal A.

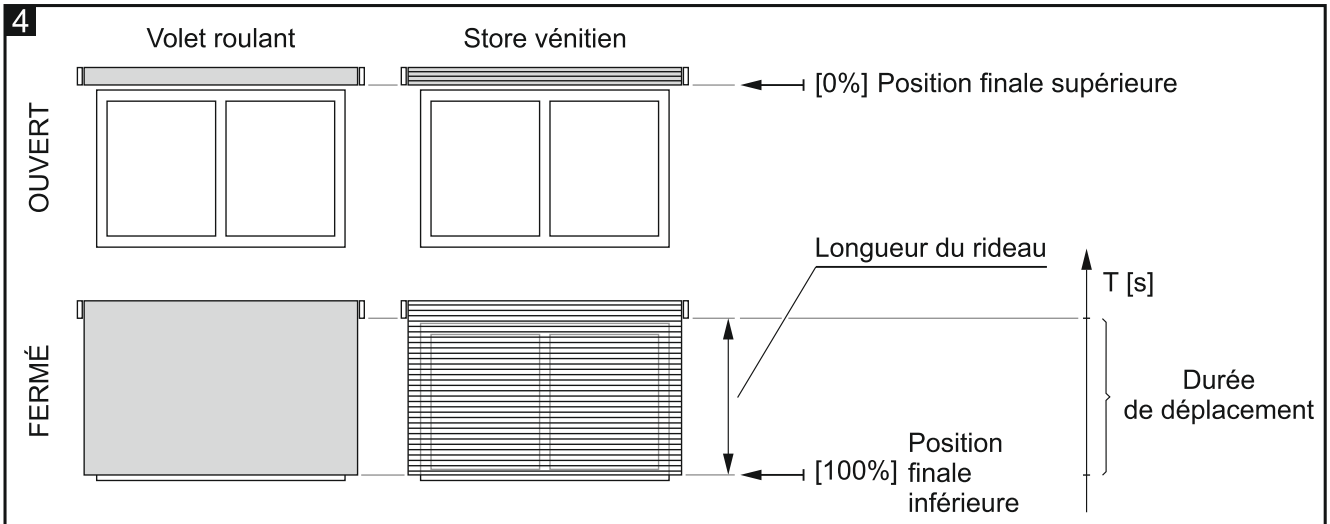
4.3.1 Paramètres de fonctionnement du rideau

Durée de déplacement du rideau

Selon que le type donné de rideau est équipé ou non des limiteurs de fin de course supérieur et inférieur, la durée de déplacement du rideau être automatiquement détectée par le module (recommandé) ou déterminé en fonction d'une mesure effectuée. La durée de déplacement est le temps pendant lequel le rideau peut être déplacé de l'une à l'autre position finale (c'est-à-dire la position à partir de laquelle le rideau ne peut être déplacé que dans une seule direction). La position pour tous les types de rideaux est définie en pourcentage, où : la position finale supérieure = 0% (pas de protection – rideau complètement ouvert) et la position finale inférieure = 100% (pleine protection – rideau complètement fermé).

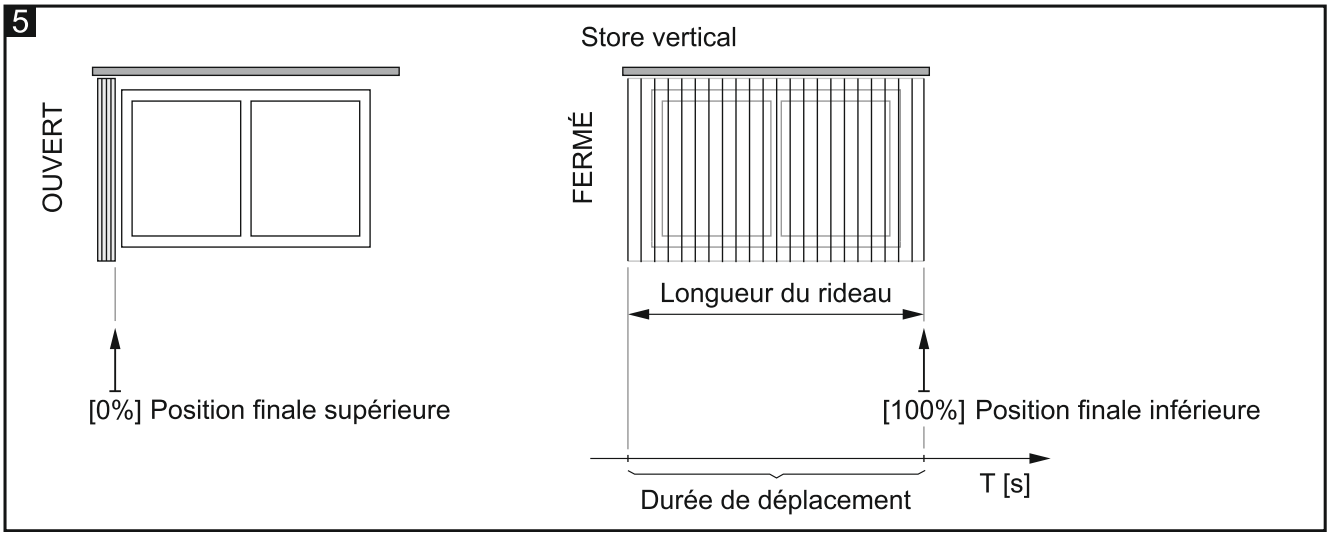
La figure ci-dessous montre comment définir la position et la durée de déplacement du volet roulant et du store vénitien.

4



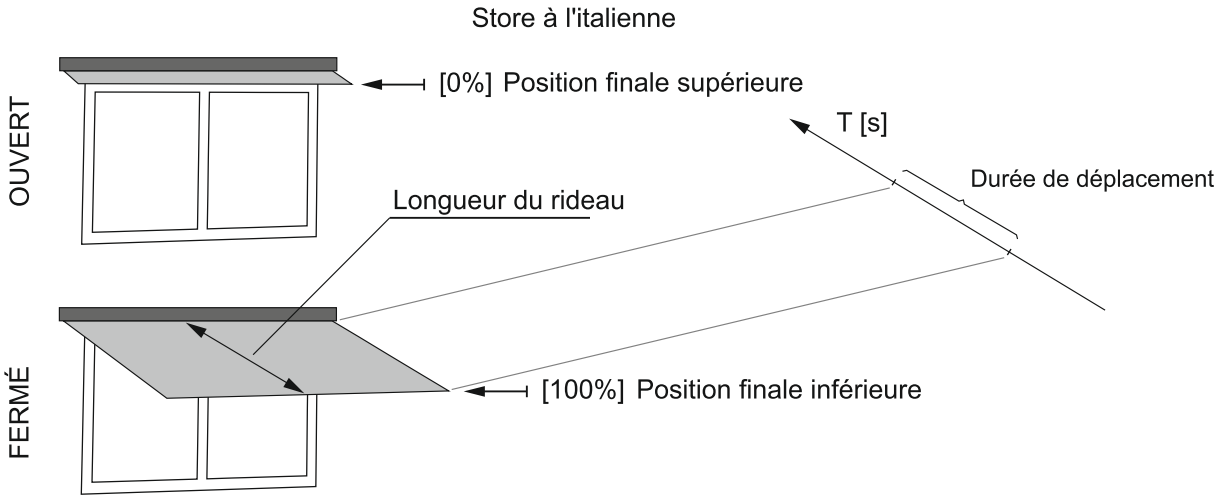
Les figures suivantes présentent le mode de définition de la position et de la durée de déplacement du store vertical (fig. 5), du store à l'italienne (fig. 6) et de la fenêtre (fig. 7).

5

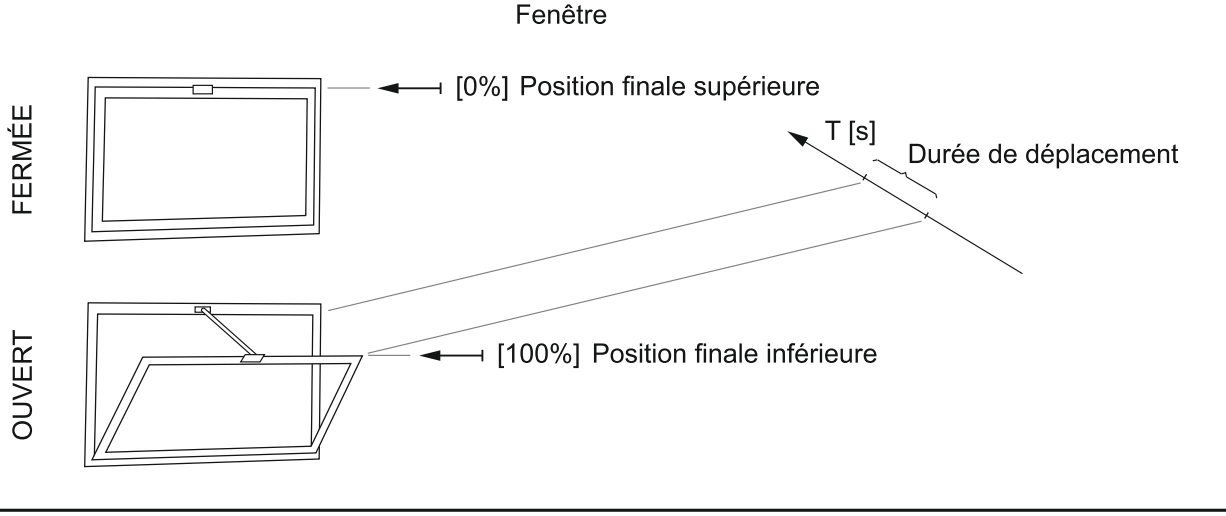


Le type de rideau « Store vertical » n'est géré que par le module KNX-BSA12L.

6



7



La durée de déplacement du rideau doit être soigneusement mesurée.

En raison de leur poids, les volets roulants, les stores verticaux ou les stores à l'italienne ainsi que les fenêtres motorisées se déplacent avec une vitesse différente lors de la montée ou de la descente. Pour une commande précise de ces types de rideau et de fenêtres, il est recommandé de mesurer la durée de déplacement dans les deux sens, de la position finale supérieure à la position finale inférieure et de la position inférieure à la position finale supérieure.

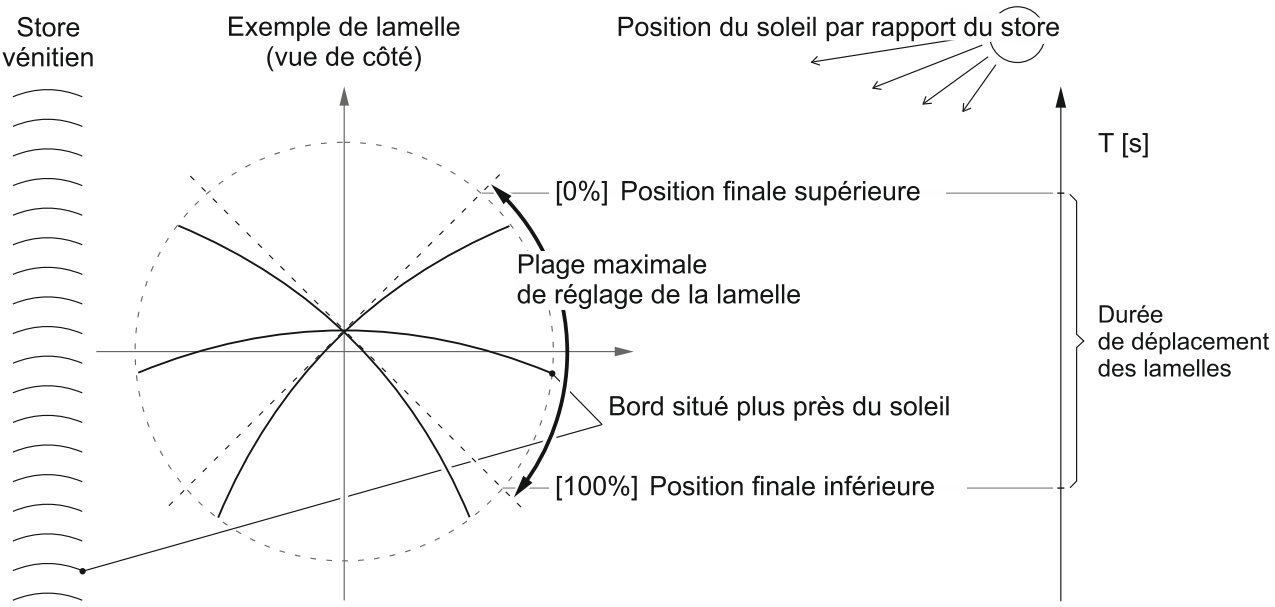
Il est recommandé de détecter automatiquement la durée de déplacement pour tous types de rideaux par le module.

Durée de déplacement des lamelles

Ce paramètre s'applique aux stores à lamelles. C'est le temps pendant lequel les lamelles du store peuvent être ajustées de la position finale supérieure à la position finale inférieure. La position des lamelles est définie en pourcentage, où : 0% = la position finale supérieure dans laquelle le bord des lamelles situé plus près du soleil ne peut être ajusté que vers le bas ; 100% = la position finale inférieure dans laquelle le bord des lamelles situé plus près du soleil ne peut être réglé que vers le haut.

La figure 8 présente le mode de définition de la position et de la durée de déplacement de la lamelle du store vénitien.

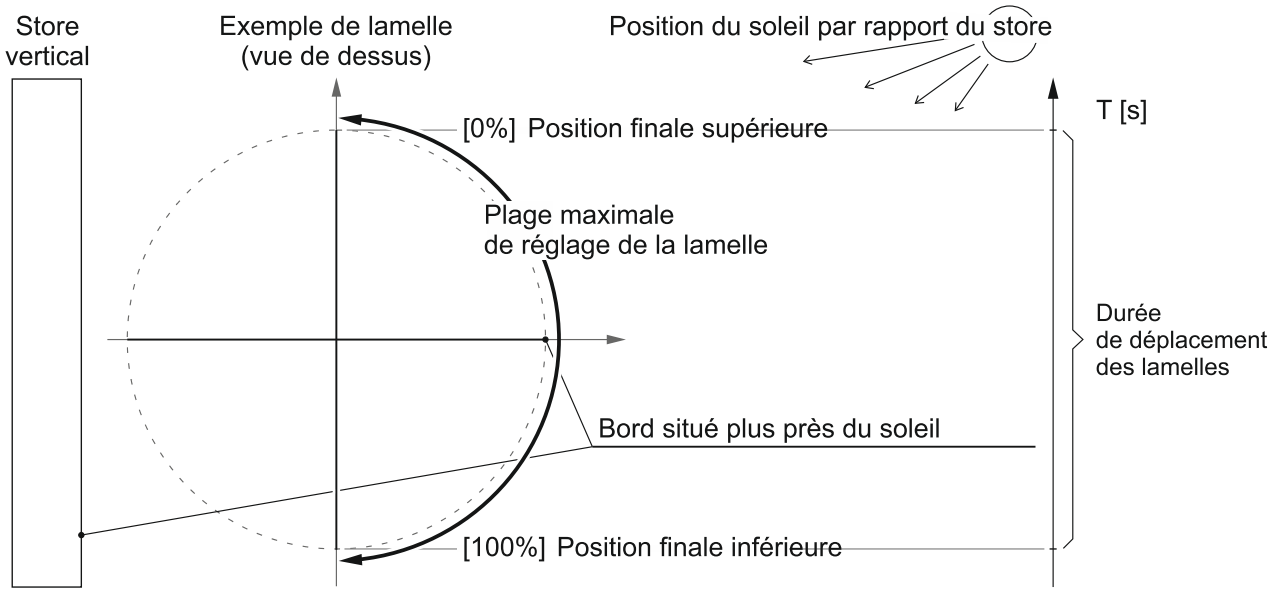
8



En raison de leur poids, les lamelles des stores vénitiens se déplacent à une vitesse différente vers le haut ou et à une vitesse différente vers le bas. Pour une commande précise des lamelles, il est recommandé de prendre une mesure de la durée de déplacement des lamelles dans les deux sens, de la position finale supérieure à la position finale inférieure et de la position inférieure à la position finale supérieure, pour ce type de stores.

La figure 9 présente le mode de définition de la position et de la durée de déplacement de la lamelle du store vertical (pour le module KNX-BSA12L uniquement).

9

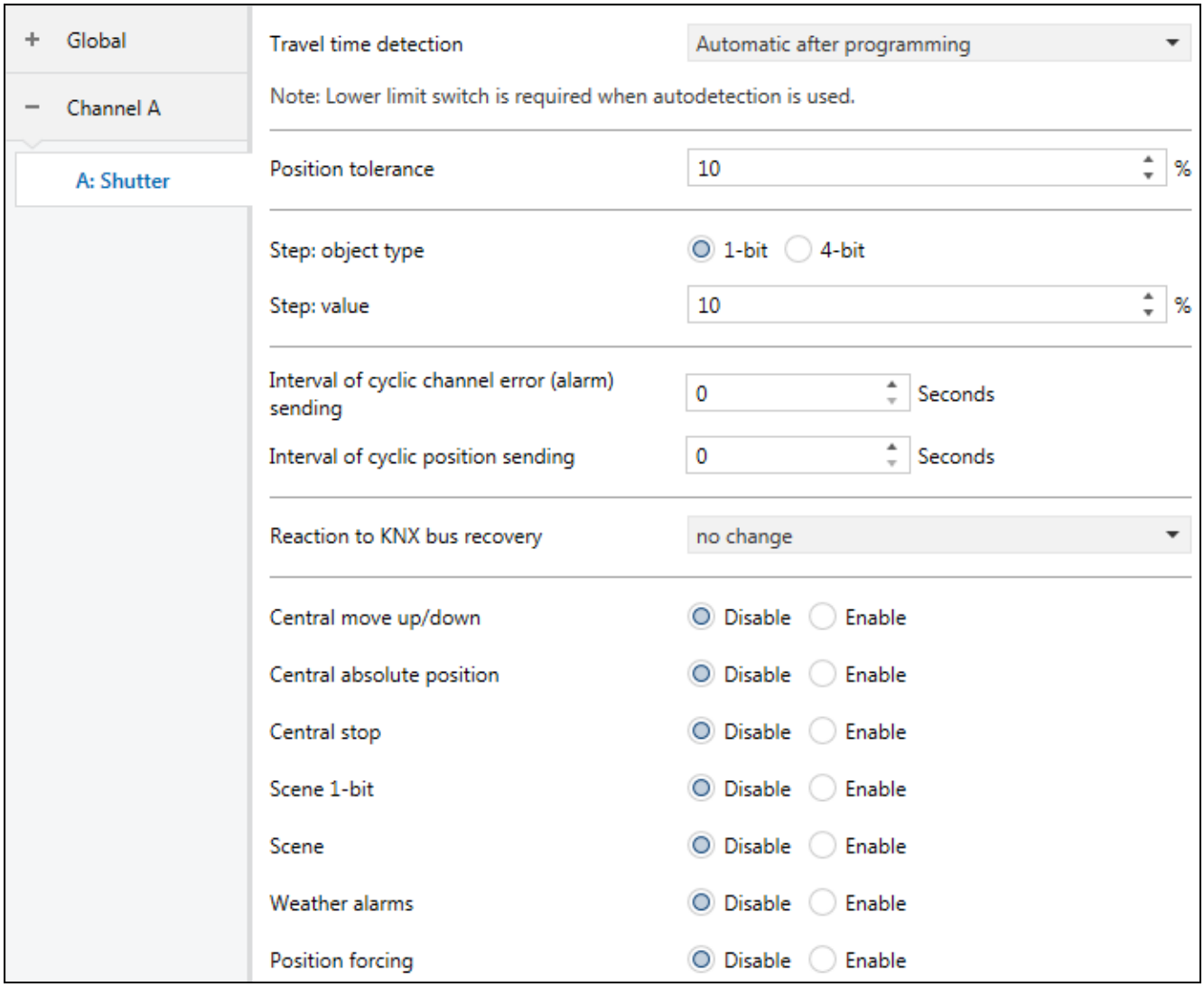


Description des paramètres

Selon le type de rideau sélectionné pour le canal « A », différents paramètres sont affichés dans l'onglet « A : [Type de rideau] » (où : [Type de rideau] = Volet / Store vénitien / Store vertical / Store à l'italienne / Fenêtre), visible après ouverture de l'onglet « Canal A ».

Lors du fonctionnement normal, le moteur du store vertical exécute le processus de positionnement lorsqu'il est activé. Les lamelles du store sont réglées sur l'une des positions finales (fig. 9), puis sur la position d'ouverture à 50% (l'inclinaison des

lamelles est ignorée, lorsqu'elles sont rassemblées, c'est-à-dire lorsque le store est complètement ouvert – voir fig. 5). Ensuite, le store est déplacé sur l'une des positions finales où les lamelles sont fermées (déplacées vers la position finale inférieure). Le processus de positionnement peut être interrompu à tout moment en coupant le moteur.



Détection de la durée de déplacement – vous pouvez sélectionnez :

Manuelle selon la mesure – la durée de déplacement du rideau et la durée de déplacement des lamelles (en cas de stores vénitien) ainsi que la correction des retards de fonctionnement du moteur sont définies sur la base des mesures effectuées et / ou des données contenues dans la notice du store (p. ex. retards de fonctionnement du moteur). Si vous sélectionnez la détection manuelle, les champs qui vous permettent de saisir les valeurs mesurées seront affichés dans l'onglet (voir « Volet roulant / store à l'italienne / fenêtre » et « Store horizontal (vénitien) »).

Si vous sélectionnez la détection manuelle pour un rideau équipé des limiteurs de fin de course, ils ne seront pas pris en compte par le module et le mouvement ne sera commandé qu'en fonction de la durée définie. Si le déplacement du rideau est arrêté par le limiteur de fin de course avant l'expiration du temps, la tension sera fournie au moteur jusqu'à ce que le temps défini s'écoule.

La détection du store vertical n'est pas disponible. Pour ce type, vous ne pouvez choisir que la détection automatique.

Automatique après programmation – la durée de déplacement du rideau et la durée de déplacement des lamelles (pour les stores à lamelles) seront reconnues et enregistrées

automatiquement par le module une seule fois après avoir été programmés. Valeur par défaut.

Automatique après programmation et réinitialisation – la durée de déplacement du rideau et la durée de déplacement des lamelles (pour les stores à lamelles) seront reconnues et enregistrées automatiquement par le module une seule fois après avoir été programmés et après chaque réinitialisation.

La détection automatique n'est activée qu'après la réception du télégramme « Mouvement haut/bas » ou à l'aide d'un bouton de commande du canal sur le boitier.

Vous ne pouvez sélectionner la détection automatique que pour le rideau dont le moteur est équipé d'un limiteur de fin de course haut / bas. Si le rideau est équipé d'un moteur électronique, le courant de repos du moteur ne doit pas être supérieur à 25 mA pour les modules KNX-BSA L et 60 mA pour KNX BSA H.

Pour les stores horizontaux, la durée de réglage des lamelles ne peut pas être automatiquement reconnu par le module. C'est pourquoi le paramètre « Durée de déplacement des lamelles » s'affiche également si la détection automatique est sélectionnée.

Si, pendant la détection automatique, le module détecte que le moteur du rideau est hors tension pendant plus de 30 secondes, le processus de détection sera arrêté et le module signalera une absence de synchronisation entre le rideau et le module. Si, après redémarrage du processus (p. ex. à l'aide des boutons sur le panneau du module), le module signale une absence de synchronisation, vérifiez que le circuit d'alimentation du moteur du rideau est endommagé.

La détection automatique ne démarre pas si le canal est bloqué par la fonction de forçage de position activée ou l'alarme météo.

La détection automatique ne sera correctement effectuée que si le module détecte correctement le mouvement du rideau dans les deux sens (voir « Mode service »).

Tolérance de position – distance maximale de la position cible à laquelle le rideau peut s'arrêter – voir fig. 10 (0 – 100 [%] ; par défaut = 10). Si, après l'arrêt, la distance entre le rideau et la position cible est supérieure, le canal signalera une erreur de position incorrecte du rideau (objet de communication « Alarme d'erreur du canal » et « Alarme erreur du module »). L'erreur du rideau ne bloque pas le canal et la commande de mouvement du rideau est possible pendant toute la durée de l'erreur. L'erreur sera automatiquement supprimée lorsque le rideau atteint la position finale dans la direction opposée à celle dans laquelle il se déplaçait lorsque le problème s'est produit. Une fois l'erreur supprimée, un télégramme est envoyé au bus KNX avec l'information indiquant que le canal fonctionne correctement. La saisie de la valeur « 0 » dans le champ désactive la vérification de la position du rideau (une position incorrecte du rideau ne provoquera aucune erreur).

Le paramètre « Tolérance de position » n'est disponible que pour la détection automatique de la durée de déplacement.

Étape : type d'objet – sélection du type de données pour l'objet de communication « Stop / étape haut / bas ». Elle définit la plage dans laquelle les valeurs d'objet peuvent être réglées :

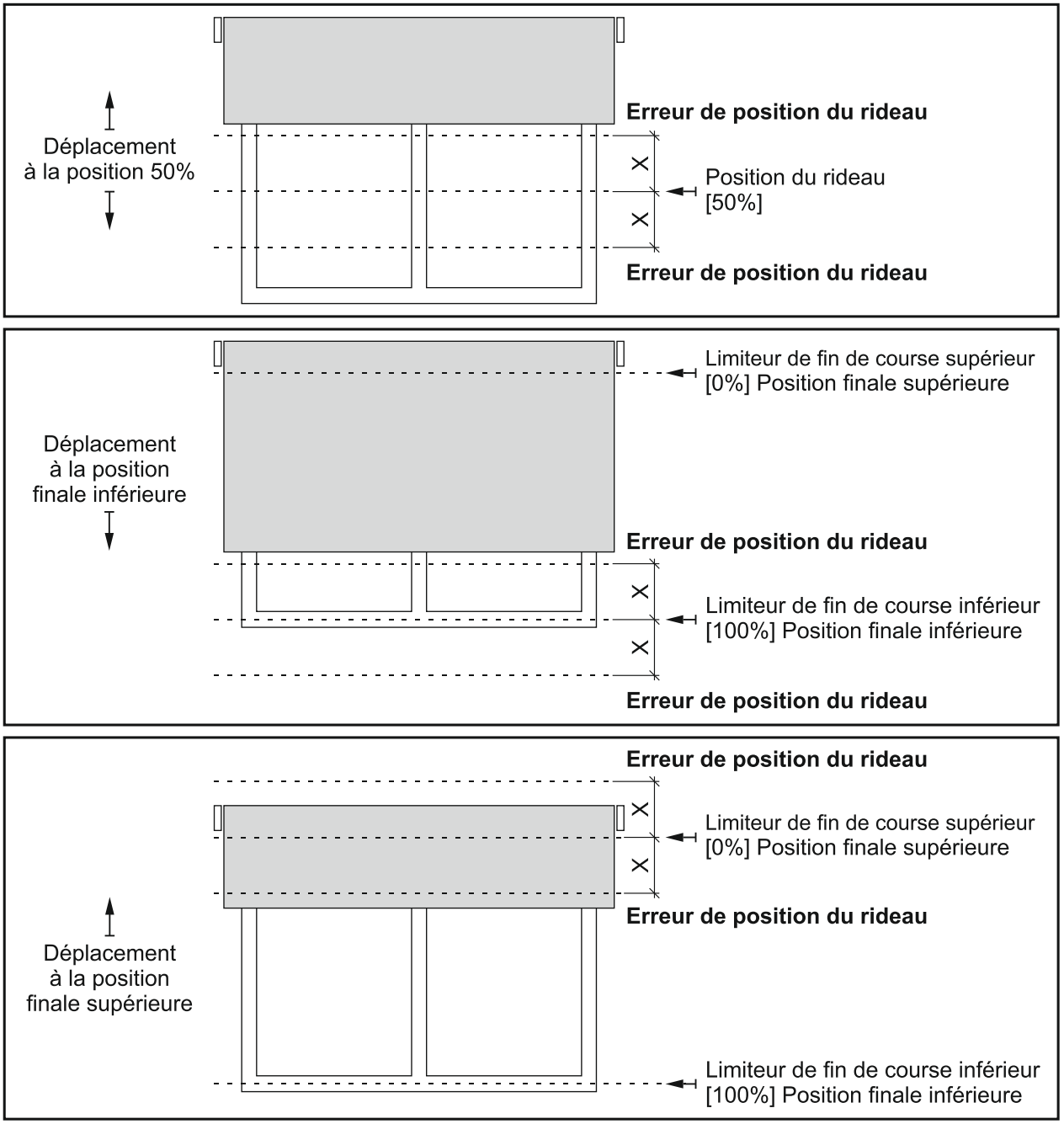
1-bit – l'objet peut prendre la valeur 0 ou 1 (0 = une étape en haut de la valeur définie dans le champ « Étape : valeur » ; 1 = une étape en bas de la valeur définie dans le champ « Étape : valeur » ; si le rideau / les / lamelles se déplacent 0 et 1 = Stop).

4-bits – l'objet peut prendre des valeurs de 0 à 100% et la valeur « Stop » (0% = la position finale supérieure (complètement ouvert) ; 100% = la position finale inférieure (complètement fermé) ; Stop = mouvement arrêté).

Étape : valeur – valeur en pourcentage selon laquelle le rideau sera déplacé ou les lamelles ajustées en réponse à un télégramme 1-bit de l'objet de communication « Stop / étape haut / bas » ou suite à un appui court sur le bouton servant a commander manuellement le canal / rideau (0 – 100 [%], valeur par défaut = 10). Le champ s'affiche dans l'onglet, si le type de données «1-bit » est sélectionné pour l'objet.

Le temps nécessaire à l'exécution d'une étape (mouvement du rideau / réglage des lamelles) doit être plus long que la somme du temps de temporisation de démarrage et d'arrêt du moteur du rideau. Si le temps d'exécution de l'étape est plus court que cette somme, le module ne pourra pas correctement commander le fonctionnement du moteur et l'étape ne sera pas exécutée.

10



Légende de la figure 10 :

X – tolérance de position.

Intervalle d'envoi cyclique de l'information sur l'erreur du canal (alarme) – la fréquence d'envoi d'un télégramme avec l'information indiquant que l'un des canaux du module signale une erreur du canal (0 – 255 [secondes]). Le télégramme est envoyé par l'objet de communication « Alarme erreur dans le canal » pour chaque type de rideau : position incorrecte, blocage mécanique, perte de tension, circuit d'alimentation coupé, surchauffe du moteur ou détection d'obstacles par moteur intelligent. La valeur « 0 » désactive l'envoi de télégrammes cycliques.

Intervalle d'envoi cyclique de l'information sur la position – la fréquence d'envoi d'un télégramme avec l'information sur la position actuelle du rideau (0 – 255 [secondes]). Le télégramme est envoyé par l'objet de communication « Position actuelle absolue en pourcentage ». Cette information permet de contrôler la position du rideau par d'autres dispositifs sur le bus KNX. La valeur « 0 » désactive l'envoi de télégrammes cycliques.

Intervalle d'envoi cyclique de l'information sur la position des lamelles – la fréquence d'envoi d'un télégramme avec l'information sur la position actuelle des lamelles (0 – 255 [secondes]). Le télégramme est envoyé par l'objet de communication « Position actuelle absolue des lamelles en pourcentage ». Cette information permet de contrôler la position du rideau par d'autres dispositifs sur le bus KNX. La valeur « 0 » désactive l'envoi de télégrammes cycliques. Le champ ne s'affiche que pour les rideaux de type store.

Réaction au rétablissement du bus KNX – permet de sélectionner la position sur laquelle le rideau sera réglé en réponse au rétablissement du bus (aucune réaction / complètement ouvert / complètement fermé). Il définit la valeur que prendra l'objet de communication « En haut / En bas » après le démarrage du module (0 = en haut, 1 = en bas).

Fonction centrale : mouvement haut / bas – activation / désactivation de la fonction centrale dans le canal pour commander le déplacement du rideau (Désactiver / Activer). Sélectionnez « Activer » pour activer l'objet de communication central « En haut / En bas ». La modification de la valeur de l'objet déclenchera une réponse du canal à la suite de laquelle le rideau sera déplacé vers le haut ou vers le bas selon la valeur enregistrée dans l'objet.

L'objet central « En haut/En bas » vous permet de déplacer vers le haut ou vers le bas de deux stores connectés au module à l'aide d'un seul télégramme.

Fonction centrale : position absolue – activation / désactivation de la fonction centrale de réglage de la position absolue du rideau et des lamelles dans le canal (Désactiver / Activer). Sélectionnez « Activer » pour activer l'objet de communication central « Définir la position absolue en pourcentage » / « Définir la position absolue des lamelles ». La modification des valeurs des objets déclenchera une réponse du canal à la suite de laquelle le rideau / les lamelles seront réglés sur des positions absolues correspondant aux valeurs enregistrées dans ces objets.

L'objet central « Définir la position absolue en pourcentage » permet de régler deux rideaux connectés au module sur la même position absolue à l'aide d'un seul télégramme. D'autre part, l'objet central « Définir la position absolue des lamelles » règle les lamelles des deux stores sur la même position absolue à l'aide d'un seul télégramme.

Fonction centrale : stop – activation / désactivation de la fonction centrale de réglage de la position absolue du rideau et des lamelles dans le canal (Désactiver / Activer). Sélectionnez « Activer » pour activer l'objet central de communication « Stop ». La modification de la valeur des objets déclenchera une réponse du canal à la suite de laquelle le déplacement du rideau / des lamelles sera arrêté.

L'objet central « Stop » arrête la course des deux stores ou le mouvement des lamelles dans les deux stores connectés au module à l'aide d'un télégramme.

Scènes 1-bit – activation / désactivation de la possibilité de définir des scènes pour le canal (Désactiver / Activer). Si vous sélectionnez « Activer », l'objet de communication « Déclencher la scène 1-bit ½ » sera activé et l'onglet « Scènes 1-bit » sera affiché.

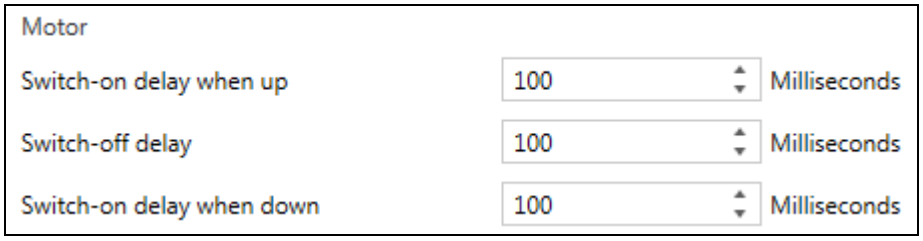
Scènes – activation / désactivation de la possibilité de définir des scènes pour le canal (Désactiver / Activer). Si vous sélectionnez « Activer », l'objet de communication « Scène » sera activé et l'onglet « Scènes » sera affiché.

Alarmes météo – activation / désactivation des fonctions d'alarmes météo dans le canal (Désactiver / Activer). Si vous sélectionnez « Activer », l'onglet « Alarmes météo » s'affiche. Le paramètre est disponible lorsque les fonctions d'alarme météo sont activées dans le module (paramètre « Alarmes météo », onglet « Globaux »).

Fonction de forçage de position – activation / désactivation de la fonction de forçage de position dans le canal (Désactiver / Activer). Si vous sélectionnez « Activer », l'objet de communication « Position forcée » sera activé et l'onglet « Fonction de forçage de position » s'affichera.

Moteur

Les paramètres décrits ci-dessous ne sont disponibles que pour la détection manuelle de la durée de déplacement.



Le moteur du rideau est caractérisé par une certaine inertie, c'est-à-dire qu'après avoir reçu le signal de commande « DÉMARRER », il a besoin du temps pour que son rotor puisse atteindre la vitesse qui permet le déplacement du rideau. Le moteur a besoin du temps pour que son rotor puisse s'arrêter après avoir reçu le signal « STOP ». Vous devez corriger les retards de fonctionnement du moteur en saisissant des valeurs correctement mesurées dans les champs « Retard au démarrage en haut », « Retard au démarrage en bas » et « Retard à l'arrêt ».

Une définition correcte des retards dans le fonctionnement du moteur est nécessaire pour pouvoir commander avec précision le mouvement des rideaux. Il faut prendre en compte les données techniques spécifiées par le fabricant de volets.

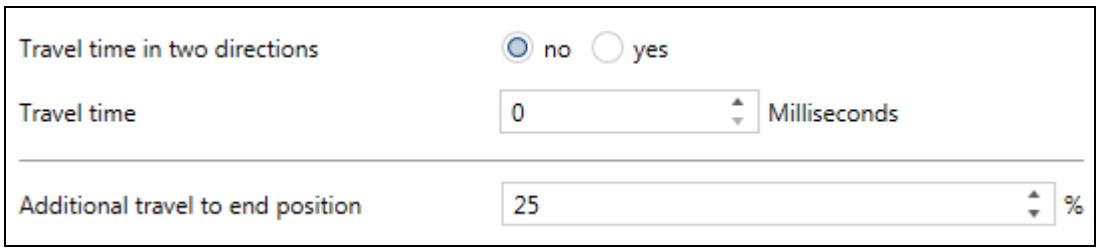
Retard au démarrage en haut – le temps qui doit s'écouler entre le moment de la réception du signal de commande « DÉMARRER » par le moteur et le moment où son rotor atteint la vitesse permettant au rideau de monter (50 16384 [millisecondes] ; par défaut = 100).

Retard à l'arrêt – le temps qui doit s'écouler entre le moment de la réception du signal de commande « DÉMARRER » par le moteur et le moment où son rotor atteint la vitesse permettant au rideau de descendre (50 – 16384 [millisecondes] ; par défaut = 100).

Retard au démarrage en bas – le temps qui doit s'écouler entre le moment de la réception du signal de commande « DÉMARRER » par le moteur et le moment où son rotor atteint la vitesse permettant au rideau de descendre (50 – 16384 [millisecondes] ; par défaut = 100).

Volet roulant / store à l'italienne / fenêtre

Les paramètres décrits ci-dessous ne sont disponibles qu'en case de la détection manuelle de la durée de déplacement.



Durée de déplacement dans deux directions – mode de définition de la durée de déplacement du rideau :

Non – sur la base de la mesure de la durée de déplacement dans une direction p. ex. de la position finale supérieure à la position inférieure. Valeur par défaut.

Oui – sur la base de la mesure de la durée de déplacement dans deux directions p. ex. de la position finale supérieure à la position inférieure et de la position inférieure à la position supérieure.

Durée de déplacement – durée de déplacement du rideau de l'une à l'autre position finale, voir fig. 4, 6 et 7 (0 – 480000 [millisecondes]). Le champ est disponible lorsque l'option « non » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Pour une définition précise des paramètres de fonctionnement du rideau, il est recommandé de prendre des mesures de la durée de déplacement dans deux directions.

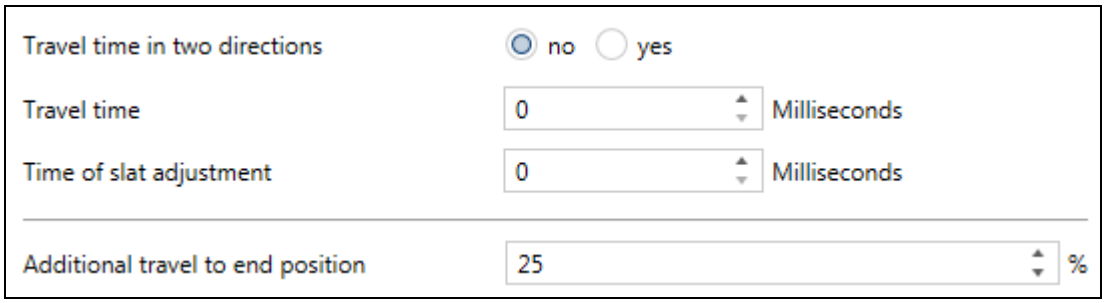
Durée de déplacement en haut – durée de déplacement du rideau de la position finale inférieure à la position finale supérieure, voir fig. 4, 6 et 7 (0 – 480000 [millisecondes]). Le champ est disponible si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Durée de déplacement en bas – durée de déplacement du rideau de la position finale supérieure à la position finale inférieure, voir fig. 4, 6 et 7 (0 – 480000 [millisecondes]). Le champ est disponible si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Déplacement supplémentaire jusqu'à la position finale – permet d'ajuster la position du rideau lorsque vous vous déplacez vers la position finale (0 – 125 [%] ; par défaut = 25). En cas de détection manuelle, les positions finales du rideau sont définies dans le module en fonction des mesures prises le la durée de déplacement. Si le rideau atteint la position enregistrée dans le module comme position finale, la sortie du module est désactivée. La saisie d'une valeur supérieure à «0 » dans le champ signifie que lorsque le rideau atteint la position finale, la sortie du module reste activée pendant le temps nécessaire pour déplacer le rideau de cette valeur. La saisie de la valeur supérieure à « 0 » dans le champ signifie que lorsque le rideau atteint sa position finale, la sortie du module sera désactivée.

Store horizontal (vénitien)

Les paramètres décrits ci-dessous ne sont disponibles qu'en case de la détection manuelle de la durée de déplacement.



Durée de déplacement dans deux directions – mode de définition de la durée de déplacement du store :

Non – sur la base de la mesure de la durée de déplacement des lamelles dans une direction p. ex. de la position finale supérieure à la position inférieure. Valeur par défaut.

Oui – sur la base de la mesure de la durée de déplacement des lamelles dans deux directions p. ex. de la position finale supérieure à la position inférieure et de la position inférieure à la position supérieure.

Le paramètre est également disponible en cas de détection manuelle permettant le mode de mesure de la durée de déplacement des lamelles.

i *Pour une définition précise des paramètres de fonctionnement du store horizontal, il est recommandé de prendre des mesures de la durée de déplacement des lamelles dans deux directions.*

Durée de déplacement – durée de déplacement du store horizontal de l'une à l'autre position finale, voir fig. 4 (0 – 480000 [millisecondes]). Le champ est disponible lorsque l'option « Non » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Durée de déplacement des lamelles – durée nécessaire au déplacement de la lamelle du store horizontal d'une position finale à l'autre, voir fig. 8 (0 – 10000 [millisecondes]). Le champ est disponible si l'option « Non » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Durée de déplacement en haut – durée de déplacement du store de la position finale inférieure à la position finale supérieure, voir fig. 4 (0 – 480000 [millisecondes]). Le champ est disponible si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Durée de déplacement en bas – durée de déplacement du store de la position finale supérieure à la position finale inférieure, voir fig. 4 (0 – 480000 [millisecondes]). Le champ est disponible si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Durée de déplacement des lamelles en haut – durée nécessaire pour régler de la lamelle du store vénitien d'une position finale à l'autre, voir fig. 8 (0 – 10000 [millisecondes]). Le champ est disponible lorsque l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Durée de déplacement des lamelles en bas – durée nécessaire pour régler de la lamelle du store vénitien d'une position finale à l'autre, voir fig. 8 (0 – 10000 [millisecondes]). Le champ est disponible lorsque l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Durée de déplacement dans deux directions ».

Déplacement supplémentaire jusqu'à la position finale – permet d'ajuster la position du rideau lors du déplacement vers la position finale (0 – 125 [%] ; par défaut = 25). En cas de détection manuelle, les positions finales du rideau sont définies dans le module en fonction des mesures prises du temps de déplacement. Si le rideau atteint la position enregistrée dans le module comme position finale, la sortie du module est désactivée. La saisie d'une valeur supérieure à « 0 » dans le champ signifie que lorsque le rideau atteint la position finale, la sortie du module restera activée pendant le temps nécessaire pour déplacer le rideau de cette valeur. La saisie de la valeur « 0 » dans le champ signifie que lorsque le rideau atteint sa position finale, la sortie du module sera désactivée.

4.3.2 Fonctions

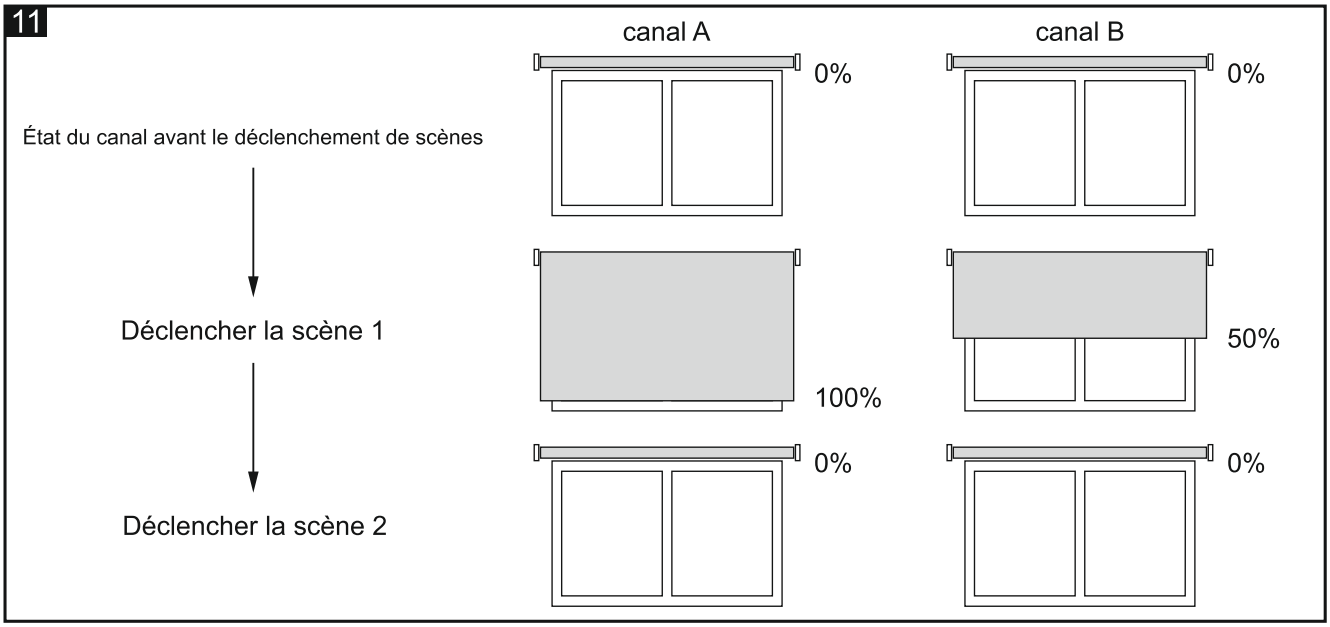
Scènes 1-bit

Huit scènes 1 bit (activées par télégramme 1-bit) peuvent être définies pour chaque canal du module. Les scènes sont divisées en quatre paires (1/2, 3/4, 5/6, 7/8). Chaque paire de

scènes activées dans le programme active l'objet de communication « Déclencher la scène 1-bit (X / Y) » (où : X/Y = 1/2, 3/4, 5/6, 7/8). Un télégramme avec la valeur « 0 » reçu de cet objet active la première scène de la paire X/Y donnée (au numéro impair), et un télégramme avec la valeur « 1 » – la seconde scène (avec un nombre pair). En réaction à chaque scène, le rideau peut être réglé sur une position différente, conformément au pourcentage d'ouverture défini pour le canal dans le programme ETS (voir « Paramètres de fonctionnement du rideau »). La figure 11 présente un exemple d'utilisation des scènes 1-bit pour commander la position des volets roulants par la définition correcte des valeurs en pourcentage d'ouverture pour les première et seconde scènes de la paire :

- valeur en pourcentage d'ouverture avant le déclenchement de la scène : canal A = 0%, canal B = 0%,
- valeur en pourcentage d'ouverture en réaction à la scène 1 : canal A = 100%, canal B = 50%,
- valeur en pourcentage d'ouverture en réaction à la scène 2 : canal A = 0%, canal B = 0%.

11



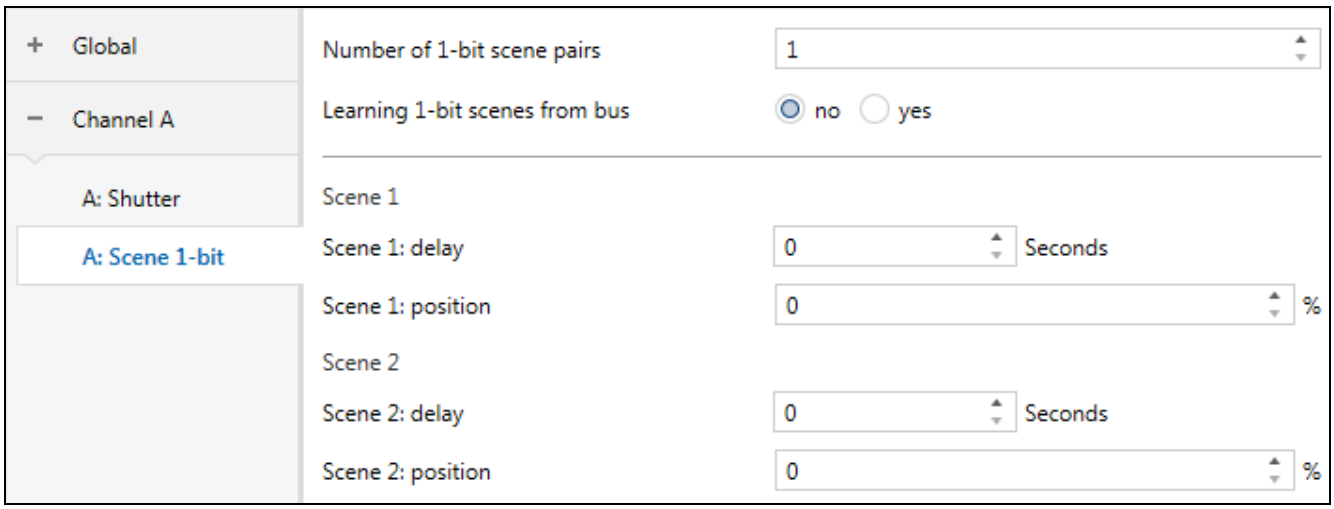
Le canal peut apprendre des scènes 1-bit à partir du bus. Si l'option d'apprentissage de scènes est sélectionnée lors de la configuration du module, l'objet de communication « Définir la scène 1-bit (X/Y) » est activé pour chaque paire de scènes du canal permettant le stockage de scènes 1-bit. Lorsque le canal reçoit un télégramme avec la valeur « 0 » provenant de cet objet, l'état actuel du canal sera attribué à la première scène de la paire X/Y donnée. Un télégramme avec la valeur « 1 » attribuera l'état actuel du canal à la seconde scène de la paire donnée.

Selon le type de rideau sélectionné pour le canal, différents paramètres sont affichés dans l'onglet « Scène 1 bit ».

Description des paramètres

Nombre de paires de scènes 1-bit – nombre de paires de scènes 1-bit attribuées au canal (jusqu'à 4). Pour chaque paire activée, l'objet de communication « Déclencher la scène 1-bit (X/Y) » est activé et les paramètres permettant de définir la réaction du rideau à la scène s'affichent.

Apprentissage des scènes 1-bit du bus – si vous sélectionnez « oui », la fonction d'apprentissage des scènes 1-bit par le canal sera activée. Pour chaque paire de scènes activée, l'objet de communication « Définir la scène 1-bit (X/Y) » sera activé et deux paramètres « Scène X : valeur initiale » et « Scène Y : valeur initiale » seront affichés (où : X/Y = 1/2, 3/4, 5/6, 7/8). Si vous sélectionnez « non », le canal ne pourra pas apprendre des scènes 1-bit du bus.



Volet roulant / Store à l'italienne / Fenêtre

Scène 1 : temporisation – le temps qui doit s'écouler entre la réception d'un télégramme et le déclenchement de la scène (0 – 255 [secondes]).

Scène 1 : position – la position à laquelle le rideau sera réglé en réponse au télégramme avec la valeur « 0 » de l'objet de communication « Déclencher la scène 1 bit (1/2) » (0 – 100% [0% = position finale supérieure 100% = position finale inférieure du rideau, voir fig. 4, 6 et 7]).

Scène 2 : temporisation – le temps qui doit s'écouler entre la réception d'un télégramme et le déclenchement de la scène (0 – 255 [secondes]).

Scénar 2 : position – position à laquelle le rideau sera réglé en réponse au télégramme avec la valeur « 0 » de l'objet de communication « Déclencher la scène 1 bit (1/2) » (0 – 100% [0% = position finale supérieure 100% = position finale inférieure du rideau, voir fig. 4, 6 et 7]).

i *Les positions pour d'autres scènes sont définies de la même manière que pour la paire 1/2.*

Scène 1 : valeur initiale – vous pouvez sélectionner la façon dont la valeur initiale sera définie pour la scène 1 après le démarrage et le redémarrage du module. Le paramètre est disponible, si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Apprentissage de scènes 1-bit du bus ».

Valeur par défaut – la valeur définie dans le programme. Après la réception d'un télégramme avec la valeur « 0 », le rideau sera réglé sur la position de la valeur définie pour la scène 1 du champ « Scène 1 : position ».

Dernière valeur du bus – la valeur définie par le dernier télégramme du bus. Si la valeur de l'objet n'est pas modifiée par la fonction d'apprentissage, la valeur par défaut sera définie.

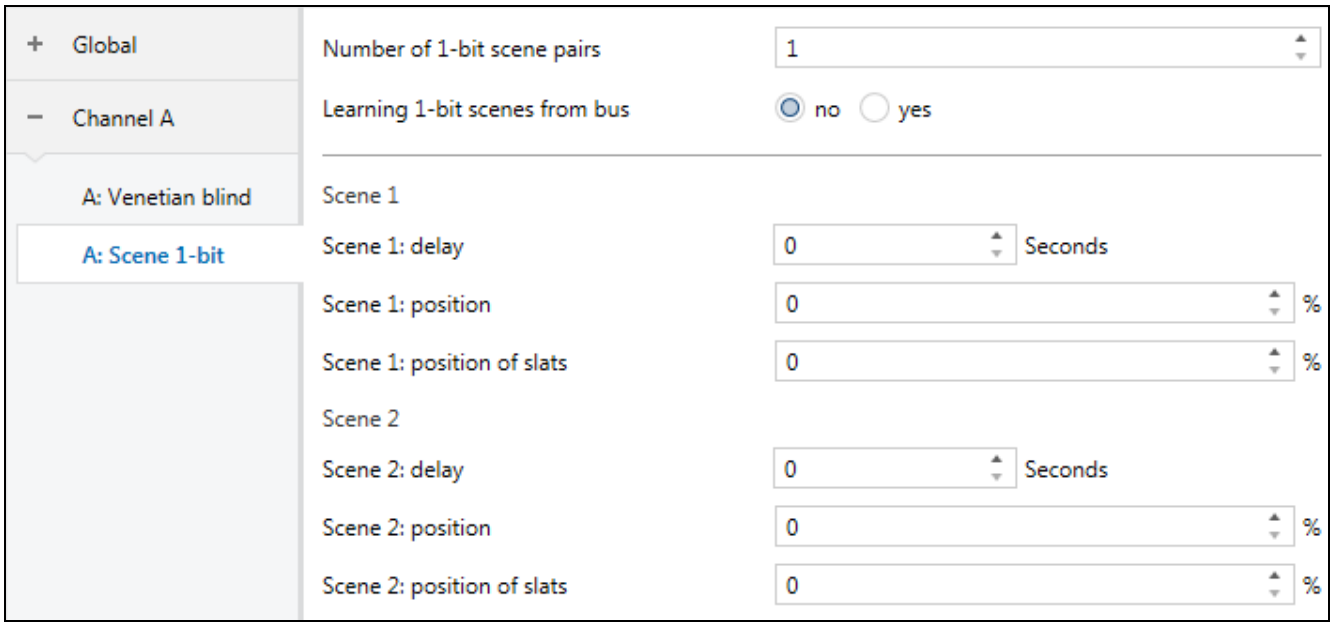
Scène 1 : valeur initiale – vous pouvez sélectionner la façon dont la valeur initiale sera définie pour la scène 2 après le démarrage et le redémarrage du module. Le paramètre est disponible, si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Apprentissage de scènes 1-bit du bus »

Valeur par défaut – la valeur définie dans le programme. Après la réception d'un télégramme avec la valeur « 0 », le rideau sera réglé en position de la valeur définie pour la scène 2 du champ « Scène 2 : position ».

Dernière valeur du bus – la valeur définie par le dernier télégramme du bus. Si la valeur de l'objet n'est pas modifiée par la fonction d'apprentissage, la valeur par défaut sera définie.

Les valeurs initiales pour d'autres scènes sont définies de la même manière que pour la paire 1/2.

Store vénitien / Store vertical



Scène 1 : temporisation – le temps qui doit s'écouler entre la réception d'un télégramme et le déclenchement de la scène (0 – 255 [secondes]).

Scène 1 : position – la position à laquelle le store sera réglé en réponse au télégramme avec la valeur « 0 » de l'objet de communication « Déclencher la scène 1 bit (1/2) » (0 – 100% [0% = position finale supérieure du store 100% = position finale inférieure du store, voir fig. 4 et 5]).

Scène 1 : position des lamelles – la position dans laquelle les lamelles seront réglées en réponse au télégramme avec la valeur « 0 » de l'objet de communication « Déclencher la scène 1-bit (1/2) » (0 –100% [0% = position finale supérieure de la lamelle, 100% = position finale inférieure de la lamelle, voir fig. 8 et 9]).

Scène 2 : temporisation – le temps qui doit s'écouler entre la réception d'un télégramme et le déclenchement de la scène (0 – 255 [secondes]).

Scène 2 : position – la position dans laquelle les lamelles seront réglées en réponse au télégramme avec la valeur « 1 » de l'objet de communication « Déclencher la scène 1-bit (1/2) » (0-100% [0% = position finale supérieure de la lamelle, 100% = position finale inférieure de la lamelle, voir fig. 4 et 5]).

Scène 2 : position des lamelles – la position dans laquelle les lamelles seront réglées en réponse au télégramme avec la valeur « 1 » de l'objet de communication « Déclencher la scène 1-bit (1/2) » (0-100% [0% = position finale supérieure de la lamelle, 100% = position finale inférieure de la lamelle, voir fig. 8 et 9]).

La position des stores et des lamelles pour d'autres scènes est définie de la même manière que pour la paire 1/2.

Si, en raison du mode de fonctionnement des stores, il est impossible de régler simultanément la position des stores et des lamelles (p. ex. position du store = 100% et position des lamelles = 0%), après le déclenchement de la scène, seule la position du store sera réglée.

Scène 1 : valeur initiale – vous pouvez sélectionner la façon dont la valeur initiale sera définie pour la scène 1 après le démarrage et le redémarrage du module. Le paramètre

est disponible, si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Apprentissage de scènes 1-bit du bus ».

Valeur par défaut – la valeur définie dans le programme. Après la réception d'un télégramme avec la valeur « 0 », le rideau et les lamelles seront réglés sur la position de la valeur définie pour la scène 1 des champs « Scène 1 : position » et « Scène 1 : position des lamelles ».

Dernière valeur du bus – la valeur apprise par le dernier télégramme du bus. Si la valeur de l'objet n'est pas modifiée par la fonction d'apprentissage, la valeur par défaut sera définie.

Scène 2 : valeur initiale – vous pouvez sélectionner la façon dont la valeur initiale sera définie pour la scène 2 après le démarrage et le redémarrage du module. Le paramètre est disponible, si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Apprentissage de scènes 1-bit du bus ».

Valeur par défaut – la valeur définie dans le programme. Après la réception d'un télégramme avec la valeur « 1 », le rideau et les lamelles seront réglés en position de la valeur définie pour la scène 2 des champs « Scène 1 : position » et « Scène 1 : position des lamelles ».

Dernière valeur du bus – valeur apprise par le dernier télégramme du bus. Si la valeur de l'objet n'est pas modifiée par la fonction d'apprentissage, la valeur par défaut sera définie

i *Les valeurs initiales pour d'autres scènes sont définies de la même manière que pour la paire 1/2.*

Scènes

8 scènes peuvent être définies pour chaque canal du module. Cela permettra de gérer jusqu'à 16 scènes différentes dans le module à l'aide d'une adresse de groupe. La communication avec tous les participants liés dans les scènes se fait via la même adresse de groupe. Un télégramme suffit pour déclencher ou stocker une scène. Ce télégramme contient le numéro de la scène et l'information indiquant si la scène doit être déclenchée ou que l'apprentissage doit être activé pendant lequel la valeur actuelle définie dans le canal sera enregistrée pour la scène avec ce numéro.

Les paramètres suivants peuvent être définis pour chaque scène :

- numéros de la scène,
- temporisation (le temps qui doit s'écouler entre la réception d'un télégramme et le déclenchement de la scène),
- valeur d'ouverture en pourcentage pour les stores et les lamelles (si le store a des lamelles) qui sera réglée en réaction à la scène.

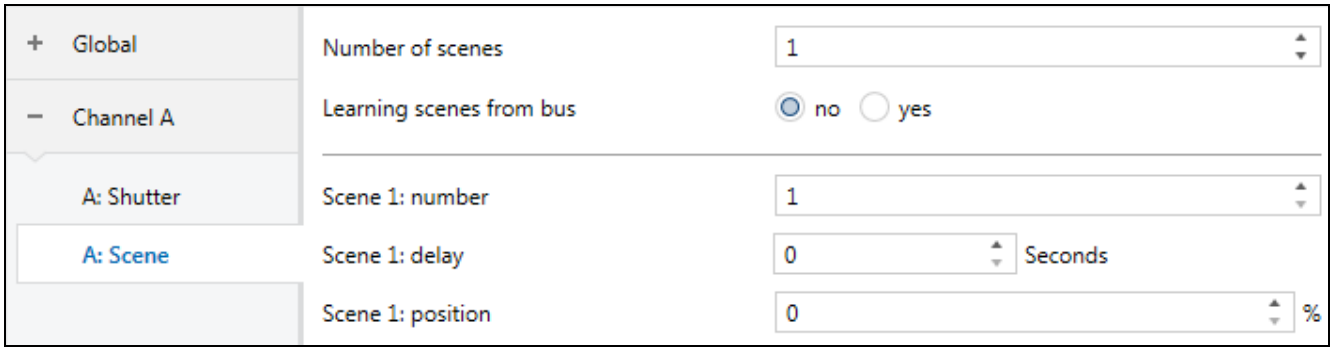
i *Les scènes permettent de limiter le trafic des télégrammes et de décharger le bus. Grace à elles, toutes les informations sur ce qui doit être fait par les participants à la scène seront enregistrées dans la mémoire du module. Ces informations ne sont pas envoyées pendant que la scène est déclenchée ou stockée. C'est seulement un télégramme qui est envoyé pour déclencher ou stocker la scène.*

Selon le type de rideau sélectionné pour le canal, différents paramètres sont affichés dans l'onglet « Scène ».

Description des paramètres

Nombres de scènes – nombre de scènes attribuées au canal (jusqu'à 8). Pour chaque scène activée, les paramètres qui permettent de définir la réaction du rideau à la scène s'affichent.

Apprentissage des scènes 1-bit du bus – si vous sélectionnez « oui », la fonction d'apprentissage sera activée. L'objet de communication « Scène » pourra non seulement appeler mais aussi sauvegarder la scène, s'il reçoit un télégramme activant la fonction d'apprentissage. Si vous sélectionnez « non », le canal ne pourra pas apprendre les scènes du bus.



Volet roulant / store à l'italienne / fenêtre

Scène 1...8 : numéro – numéro de la scène attribué au canal.

Scène 1...8 : temporisation – le temps qui doit s'écouler entre la réception du télégramme et le déclenchement de la scène (0 – 255 [secondes]).

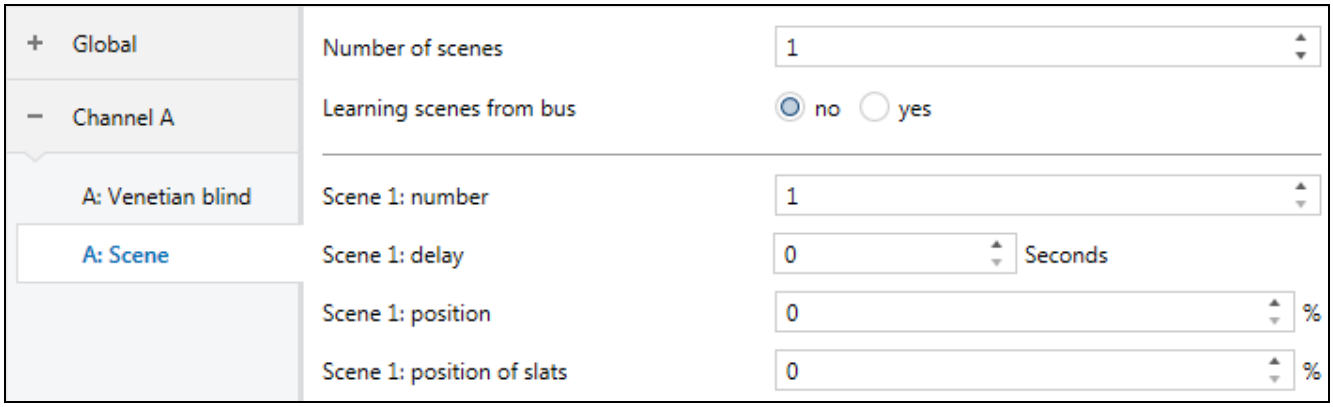
Scène 1...8 : position – la position dans laquelle le rideau sera réglé après la réception d'un télégramme avec le numéro de la scène sélectionné dans le champ « Scène 1...8 : numéro » (0-100% [0% = position finale supérieure du rideau), 100% = position finale inférieure du rideau, voir fig. 4, 6 et 7]).

Scène 1…8 : valeur initiale – vous pouvez sélectionner la manière dont la valeur initiale sera définie pour les scènes après le démarrage et le redémarrage du module. Le paramètre est disponible, si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Apprentissage des scènes du bus ».

Valeur par défaut – valeur définie dans le programme. Si l'objet reçoit un télégramme avec le numéro de la scène (champ « Scène 1...8 : numéro »), le rideau est réglé sur la position correspondant à la valeur définie pour la scène avec ce numéro dans le champ « Scène 1...8 : position ».

Dernière valeur du bus – valeur apprise via le dernier télégramme du bus. Si la valeur de l'objet « Scène » n'est pas modifiée par la fonction d'apprentissage, la valeur par défaut sera définie.

Store vénitien / Store vertical



Scène 1...8 : numéro – numéro de la scène attribué au canal.

Scène 1...8 : temporisation – le temps qui doit s'écouler entre la réception du télégramme et le déclenchement de la scène (0 255 [secondes]).

Scène 1...8 : position – la position dans laquelle le store sera réglé après la réception d'un télégramme avec le numéro de la scène sélectionné dans le champ « Scène 1...8 : numéro » (0 – 100% [0% = position finale supérieure du store), 100% = position finale inférieure du store, voir fig. 4 et 5]).

Scène 1...8 : position des lamelles – la position dans laquelle les lamelles seront réglées après la réception d'un télégramme avec le numéro de la scène sélectionné dans le champ « Scène 1...8 : numéro » (0 – 100% [0% = position finale supérieure de la lamelle), 100% = position finale inférieure de la lamelle, voir fig. 8 et 9]).

Si, en raison du mode de fonctionnement des stores, il est impossible de régler simultanément la position des stores et des lamelles (p. ex. position du store = 100% et position des lamelles = 0%), après le déclenchement de la scène, seule la position du store sera réglée.

Scène 1…8 : valeur initiale – vous pouvez sélectionner la manière dont la valeur initiale sera définie pour la scène après le démarrage et le redémarrage du module. Le paramètre est disponible, si l'option « Oui » est sélectionnée pour le paramètre « Apprentissage des scènes du bus ».

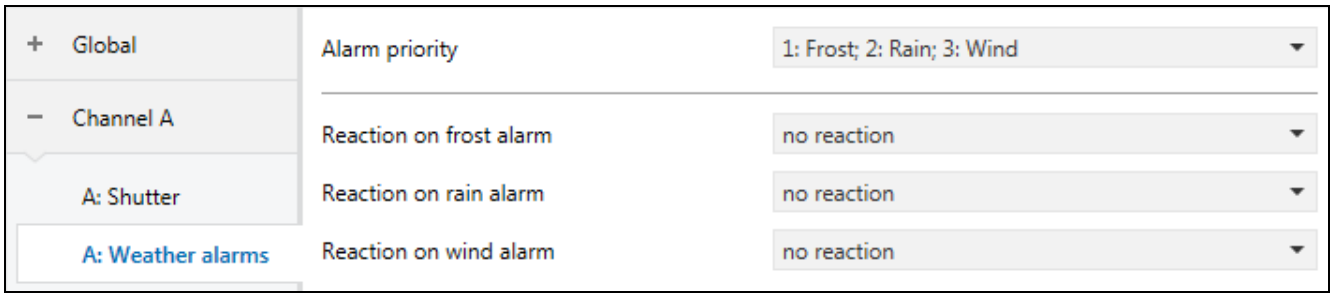
Valeur par défaut – valeur définie dans le programme. Si l'objet reçoit un télégramme avec le numéro de la scène (champ « Scène 1...8 : numéro »), le store et les lamelles (si le store a des lamelles) seront réglés sur la position correspondant aux valeurs définies pour la scène avec ce numéro dans les champs « Scène 1...8 : position » et « Scène 1...8 : position des lamelles »).

Dernière valeur du bus – valeur apprise via le dernier télégramme du bus. Si la valeur de l'objet « Scène » n'est pas modifiée par la fonction d'apprentissage, la valeur par défaut sera définie.

Alarmes météo

Vous pouvez définir la réaction du rideau au changement de l'état des objets de communication de sécurité : « Alarme : vent », « Alarme : pluie » et « Alarme : gel ». Pour chaque objet, vous pouvez définir un mode de réaction diffèrent (Aucune réaction / complètement ouvert / Complètement fermé / Stop). Quel que soit le type de rideau sélectionné, la réaction aux alarmes météo est définie de la même manière.

Description des paramètres



Priorités d'alarmes – vous pouvez définir les priorités de chaque alarme, c'est-à-dire leur importance (où : 1 – priorité la plus élevée, 3 – priorité la plus basse).

1 : Gel ; 2 : Pluie ; 3 : Vent

1 : Gel ; 2 : Vent ; 3 : Pluie

1 : Pluie ; 2 : Gel ; 3 : Vent

1 : Pluie ; 2 : Vent ; 3 : Gel

1 : Vent ; 2 : Gel ; 3 : Pluie

1 : Vent ; 2 : Pluie ; 3 : Gel

Une alarme météo avec une priorité plus élevée peut changer la position du rideau précédemment définie en réponse à une alarme à une priorité inférieure. De l'autre côté, les alarmes météo à une priorité inférieure ne déclenchent aucune réaction dans le canal jusqu'à ce que le canal soit bloqué par une alarme à une priorité supérieure.

Exemple pour la variante « 1 : Gel ; 2 : Pluie ; 3 : vent ». Si le rideau est réglé en réponse à l'alarme « Vent », puis l'alarme « Gel » déclenche, la position du rideau changera en une position définie comme réponse à l'alarme « Gel ». Cependant, si la position du rideau est réglée en réponse à l'alarme « Gel », les alarmes « Vent » et « Pluie » ne changeront pas la position du rideau jusqu'à ce que l'alarme « Gel » soit désactivée.

Si vous sélectionnez cette variante, les champs de définition de la réaction du canal à chaque alarme météo seront organisés dans l'ordre correspondant à leurs priorités.

La position du rideau réglée en réponse à l'alarme météo peut être remplacée par la fonction de forçage de position qui a la priorité la plus élevée.

Réaction à l'alarme : Gel – la position dans laquelle le rideau sera réglé en réponse à un changement d'état de l'objet de communication « Alarme : gel » (Aucune réaction / Complètement ouvert / Complètement fermé / Stop).

Réaction à l'alarme : Pluie – la position dans laquelle le rideau sera réglé en réponse à un changement d'état de l'objet de communication « Alarme : pluie » (Aucune réaction / Complètement ouvert / Complètement fermé / Stop).

Réaction à l'alarme : Vent – la position dans laquelle le rideau sera réglé en réponse à un changement d'état de l'objet de communication « Alarme : vent » (Aucune réaction / Complètement ouvert / Complètement fermé / Stop).

Une fois l'alarme météo annulée, le rideau reste en position définie jusqu'à ce que la position soit modifiée par un télégramme suivant du bus.

Fonction de forçage de position

Vous pouvez définir la position qui sera définie pour le rideau en réponse au changement d'état de l'objet de communication « Valeur forcée ». Lorsque l'objet sera réglé sur « 1 », le rideau sera réglé sur la position définie et le canal sera bloqué. Le déblocage du canal ne sera possible que lorsque l'objet sera réglé sur « 0 ». Après le déblocage, le rideau ne revient pas à la position définie avant le blocage. Cette fonction peut régler le rideau sur la position finale supérieure ou inférieure, ou l'arrêter dans la position actuelle. Pour chaque type de rideau, la réaction à la fonction de forçage de position est définie de la même manière.

La fonction de forçage de position a la priorité la plus élevée. La position qui sera définie par cette fonction ne peut pas être modifiée par d'autres fonctions activées dans le module.

Description des paramètres



Réaction à la fonction de forçage de position – la position dans laquelle le rideau sera réglé en réponse à un changement d'état de l'objet de communication « Position forcée » (Complètement ouvert / Complètement fermé / Stop).

4.4 Objets de communication

4.4.1 Objets globaux

Number	Name	Object Function	Length	C	R	W	T	U
1	General	Device operation status	1 bit	C	R	-	T	-
2	Safety	Wind alarm	1 bit	C	-	W	-	-
3	Safety	Rain alarm	1 bit	C	-	W	-	-
4	Safety	Frost alarm	1 bit	C	-	W	-	-
5	Central	Move up/down	1 bit	C	-	W	-	-
6	Central	Set absolute position percentage	1 byte	C	-	W	-	-
7	Central	Set absolute position slats percentage	1 byte	C	-	W	-	-
8	Central	Dedicated stop	1 bit	C	-	W	-	-
9	General	Device error alarm	1 bit	C	R	-	T	-

Objets globaux de communication				
Nº	**Nom de l'objet**	**Fonction de l'objet**	**Type de données**	**Drapeaux**
1	**Général**	**État de fonctionnement du dispositif**	**1 bit, DPT 1.001**	**C, R, T**
L'objet envoie cycliquement un télégramme au bus KNX avec l'information sur l'état du module. Pour désactiver l'envoi, entrez la valeur « 0 » dans le champ « Intervalle d'envoi de l'état de l'appareil cyclique », onglet « Globaux ». Télégramme : 1 = le module fonctionne.				
2	**Sécurité**	**Alarme : vent**	**1 bit, DPT 1.005**	**C, W**
L'objet sera activé, si vous sélectionnez « Activer » dans l'onglet « Globaux » pour le paramètre « Alarmes météo ». L'objet peut recevoir des télégrammes 1-bit du bus KNX envoyés de manière cyclique par un capteur de vent ou une station météo. Si, pendant la durée de surveillance définie, l'objet ne reçoit pas de télégramme de réinitialisation ou reçoit un télégramme d'activation, une alarme sera déclenchée et le rideau se mettra sur la position définie en réponse à l'alarme « Vent » (voir « Alarmes météo »). Le canal est bloqué et ne traite aucun télégramme entrant. Le canal ne peut être débloqué que lorsque l'objet reçoit le télégramme de déblocage (voir « Alarmes météo »). Si, pendant le temps de surveillance, un télégramme de valeur opposée à celle déclenchant l'alarme est reçu, le comptage de la durée recommence (réinitialisation). *i* *La position du rideau réglée à l'aide de cet objet ne peut être modifiée que suite à une alarme de priorité plus élevée (voir « Alarmes météo » ou à l'aide de la fonction de forçage de position.*				
3	**Sécurité**	**Alarme : pluie**	**1 bit, DPT 1.005**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Activer » dans l'onglet « Globaux » pour le paramètre « Alarmes météo ». L'objet peut recevoir du bus KNX des télégrammes 1-bit envoyés cycliquement par un capteur de pluie ou une station météo. Pour plus d'informations, voir l'objet « Alarme : Vent ».				

Objets globaux de communication				
Nº	**Nom de l'objet**	**Fonction de l'objet**	**Type de données**	**Drapeaux**
4	**Sécurité**	**Alarme : gel**	**1 bit, DPT 1.005**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Activer » dans l'onglet « Globaux » pour le paramètre « Alarmes météo ». L'objet peut recevoir du bus KNX des télégrammes 1-bit envoyés cycliquement par un capteur de température ou une station météo. Pour plus d'informations, voir l'objet « Alarme : Vent ».				
5	**Fonction centrale**	**Mouvement en haut / en bas**	**1 bit, DPT 1.008**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Activer » pour le paramètre « Fonction centrale : en haut / en bas » dans l'onglet de configuration des paramètres du canal (par exemple « A : Volet »). Il permet de démarrer la course des deux rideaux connectés au module à l'aide d'un télégramme. Le déplacement des rideaux activé par l'objet peut être arrêté par le télégramme « STOP » ou lorsque les rideaux atteignent la position finale. Seuls les canaux pour lesquels « Activer » est sélectionné pour le paramètre « Fonction centrale : en haut / en bas » répondront à un changement de la valeur de l'objet. Télégramme : 0 = en haut, 1 = en bas				
6	**Fonction centrale**	**Définir la position absolue en pourcentage**	**1 octet DPT 5.001**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Activer » pour le paramètre « Position centrale absolue » dans l'onglet de configuration des paramètres du canal (p. ex. « A : Volet roulant »). Il permet de déplacer les deux rideaux connectés au module dans la même position absolue à l'aide d'un télégramme. Seuls les canaux pour lesquels « Activer » est sélectionné pour le paramètre « Fonction centrale : Position absolue » répondront à une modification de la valeur de l'objet. Télégramme : 0% = rideau complètement ouvert (position finale supérieure du rideau), … = position intermédiaire, 100% = rideau complètement fermé (position finale inférieure du rideau).				
7	**Fonction centrale**	**Définir la position absolue des lamelles en pourcentage**	**1 octet DPT 5.001**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Activer » pour le paramètre « Fonction centrale : position absolue » dans l'onglet de configuration des paramètres du canal commandant les stores (p. ex. « A : Store vertical »). Il permet d'ajuster les lamelles des deux stores connectés au module à la même position absolue à l'aide d'un télégramme. Seuls les canaux pour lesquels « Activer » est sélectionné pour le paramètre « Fonction centrale : position absolue » répondront à un changement de la valeur de l'objet. Télégramme : 0% = position finale supérieure de la lamelle, … = position intermédiaire, 100% = position finale inférieure de la lamelle.				

Objets globaux de communication				
Nº	**Nom de l'objet**	**Fonction de l'objet**	**Type de données**	**Drapeaux**
8	**Fonction centrale**	**Stop**	**1 bit, DPT 1.017**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Activer » pour le paramètre « Fonction centrale : stop » dans l'onglet de configuration des paramètres du canal commandant les stores (p. ex. « A : Volet roulant »). Il permet d'arrêter le déplacement des deux rideaux ou des lamelles dans les deux rideaux connectés au module à l'aide d'un télégramme. Télégramme : 0 = STOP, 1 = STOP				
9	**Général**	**Alarme erreur dans le module**	**1 bit, DPT 1.011**	**C, R, T**
L'objet permet d'envoyer un télégramme avec l'information sur une erreur au bus KNX lorsque l'un des canaux du module signale une position incorrecte, un blocage mécanique, une perte de tension / circuit d'alimentation coupé, une surchauffe du moteur ou une détection d'obstacles par un moteur intelligent. En cas d'erreur, l'objet prend une valeur de « 1 ». Le télégramme est envoyé après l'événement, et cycliquement à des intervalles définis. Vous pouvez désactiver l'envoi cyclique en entrant « 0 » dans le champ « Intervalle d'envoi cyclique de l'information sur l'erreur (alarme) », onglet « Globaux ». Télégramme : 1 = erreur dans l'un des canaux, 0 = le module fonctionne correctement.				

Drapeau : C – communication, R – lecture, W – enregistrement, T – transmission, U – mise à jour

4.4.2 Objets du canal

Les objets de communication pour tous les canaux sont les mêmes et sont présentés sur la base de l'exemple du canal A.

Commande du rideau

Number	Name	Object Function	Length	C	R	W	T	U
17	Channel A	Move up/down	1 bit	C	-	W	-	-
18	Channel A	Stop/step up/down	1 bit	C	-	W	-	-
19	Channel A	Dedicated stop	1 bit	C	-	W	-	-
20	Channel A	Set absolute position percentage	1 byte	C	-	W	-	-
21	Channel A	Set absolute position slats percentage	1 byte	C	-	W	-	-
22	Channel A	Current absolute position percentage	1 byte	C	R	-	T	-
23	Channel A	Current absolute position slats percentage	1 byte	C	R	-	T	-
34	Channel A	Channel error alarm	1 bit	C	R	-	T	-

Objets de communication du canal				
Nº	**Nom de l'objet**	**Fonction de l'objet**	**Type de données**	**Drapeaux**
17	**Canal A**	**Mouvement haut / bas**	**1 bit, DPT 1.008**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez n'importe quel type de rideau dans le champ « Canal A », onglet « Globaux ». Il permet de monter et descendre le rideau. Le déplacement du rideau déclenché par l'objet peut être arrêté par le télégramme « STOP » ou lorsque le rideau atteint la position finale. Télégramme : 0 = en haut, 1 = en bas.				
18	**Canal A**	**Stop / étape haut / bas**	**1 bit, DPT 1.007** **4 bits, DPT 3.008**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez n'importe quel type de rideau dans le champ « Canal A », onglet « Globaux ». Dans le cas d'un volet roulant / store à l'italienne / fenêtre, l'objet permet leur mouvement pas à pas vers le haut ou vers le bas d'une valeur définie. Dans le cas des stores vénitiens, l'objet permet un réglage progressif des lamelles. Si l'objet est défini comme 4-bits, il enverra des télégrammes tels que « ÉTAPE EN HAUT », « ÉTAPE EN BAS » et « STOP » (les télégrammes « ÉTAPE EN HAUT », « ÉTAPE EN BAS » activent le mouvement du rideau ou des lamelles d'une valeur prédéfinie, et le télégramme « STOP » arrête leur mouvement). Si l'objet est défini comme 1-bit, la valeur de l'étape par laquelle le rideau sera déplacé ou les lamelles réglées peut être définie dans l'onglet de définition des paramètres de fonctionnement du canal, dans le champ « Étape : valeur ». Télégramme de l'objet 1-bit : 0 = étape en haut selon la valeur définie dans le champ « Étape : valeur », 1 = étape en bas selon la valeur définie dans le champ « Étape : valeur », lorsque le volet ou lamelles se déplacent : 0 = STOP, 1 = STOP.				
19	**Canal A**	**Stop**	**1 bit, DPT 1.017**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez n'importe quel type de rideau dans le champ « Canal A », onglet « Globaux ». Lorsque le rideau ou les lamelles se déplacent, l'objet permet de les arrêter. Télégramme : 0 = STOP, 1 = STOP				
20	**Canal A**	**Définir la position absolue en pourcentage**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez n'importe quel rideau dans le champ « Canal A », onglet « Globaux ». Il permet de régler le rideau sur la position définie comme valeur d'ouverture en pourcentage, où : 0% = rideau complètement ouvert (position finale supérieure), 100% = rideau complètement fermé (position finale inférieure). Voir fig. 4				

Objets de communication du canal				
Nº	**Nom de l'objet**	**Fonction de l'objet**	**Type de données**	**Drapeaux**
(volet roulant et store vénitien), fig. 5 (store vertical), fig. 6 (store à l'italienne) et fig. 7 (fenêtre). Si l'objet reçoit un télégramme, la position du rideau sera réglée en fonction de la valeur du télégramme. Valeur du télégramme : 0% = rideau complètement ouvert (position finale supérieure), … = position intermédiaire, 100% = rideau complètement fermé (position finale inférieure).				
21	**Canal A**	**Définir la position absolue des lamelles en pourcentage**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Store vénitien » ou « Store vertical » dans le champ « Canal A », onglet « Globaux ». Il permet de régler les lamelles du store sur la position définie en pourcentage, où : 0% = position finale supérieure, 100% = position finale inférieure ; voir fig. 8 (store vénitien), fig. 9 (store vertical). Si l'objet reçoit un télégramme, les lamelles seront mises sur la position correspondant à la valeur du télégramme. Si le télégramme est reçu pendant le déplacement du store, les lamelles ne seront ajustées qu'après l'ajustement du store sur sa position souhaitée. Valeur du télégramme : 0% = rideau complètement ouvert (position finale supérieure), … = position intermédiaire, 100% = rideau complètement fermé (position finale inférieure).				
22	**Canal A**	**Position actuelle absolue en pourcentage**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, T**
L'objet sera activé si vous sélectionnez n'importe quel type de rideau dans le champ « Canal A », onglet « Globaux ». Il permet d'envoyer un télégramme avec l'information sur la position actuelle du rideau. Le télégramme est toujours envoyé une fois le déplacement terminé. La position est définie comme une valeur en pourcentage, où : 0% = rideau complètement ouvert (position finale supérieure), 100% = rideau complètement fermé (position finale inférieure). Voir fig. 4 (volet roulant et store vénitien), fig. 5 (store vertical), fig. 6 (store à l'italienne) et fig. 7 (fenêtre). Valeur du télégramme : 0% = rideau complètement ouvert (position finale supérieure), … = position intermédiaire, 100% = rideau complètement fermé (position finale inférieure).				
23	**Canal A**	**Position actuelle absolue des lamelles en pourcentage**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, T**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Store vénitien » ou « Store vertical » dans le champ « Canal A », onglet « Globaux ». Il permet d'envoyer un télégramme avec				

Objets de communication du canal				
Nº	**Nom de l'objet**	**Fonction de l'objet**	**Type de données**	**Drapeaux**
l'information sur la position actuelle des lamelles. Le télégramme est toujours envoyé une fois le réglage des lamelles terminé. La position est définie comme une valeur en pourcentage, où : 0% = position finale supérieure, 100% = position finale inférieure ; voir fig. 8 (store vénitien), fig. 9 (store vertical). Valeur du télégramme : 0% = rideau complètement ouvert (position finale supérieure), … = position intermédiaire, 100% = rideau complètement fermé (position finale inférieure).				
34	**Canal A**	**Alarme erreur dans le canal**	**1 bit, DPT 1.011**	**C, R, T**
L'objet permet d'envoyer un télégramme au bus KNX avec l'information sur une erreur lorsque le canal « A » signale une position incorrecte, un blocage mécanique du rideau, une perte de tension / circuit d'alimentation coupé, une surchauffe du moteur ou une détection d'obstacles par un moteur intelligent. En cas d'erreur, l'objet prend une valeur de « 1 ». Le télégramme est envoyé après l'événement et cycliquement à des intervalles définis. Vous pouvez désactiver l'envoi cyclique de l'information sur l'erreur du canal dans le champ « Intervalle d'envoi cyclique de l'erreur (alarme) » dans l'onglet pour la définition des paramètres de fonctionnement du canal (p. ex. « A : Store vénitien »). Télégramme : 1 = erreur du canal, 0 = le canal fonctionne correctement.				

Drapeau : C – communication, R – lecture, W – enregistrement, T – transmission, U – mise à jour

Fonctions

24	Channel A	Scene	1 byte	C	-	W	-	-
25	Channel A	Call scene 1-bit (1/2)	1 bit	C	-	W	-	-
26	Channel A	Call scene 1-bit (3/4)	1 bit	C	-	W	-	-
27	Channel A	Call scene 1-bit (5/6)	1 bit	C	-	W	-	-
28	Channel A	Call scene 1-bit (7/8)	1 bit	C	-	W	-	-
29	Channel A	Set scene 1-bit (1/2)	1 bit	C	-	W	-	-
30	Channel A	Set scene 1-bit (3/4)	1 bit	C	-	W	-	-
31	Channel A	Set scene 1-bit (5/6)	1 bit	C	-	W	-	-
32	Channel A	Set scene 1-bit (7/8)	1 bit	C	-	W	-	-
33	Channel A	Forced position	1 bit	C	-	W	-	-
34	Channel A	Channel error alarm	1 bit	C	R	-	T	-

Objets de communication du canal				
Nº	**Nom de l'objet**	**Fonction de l'objet**	**Type de données**	**Drapeaux**
24	**Canal A**	**Scène**	**1 octet** **DPT 17.001** **DPT 18.001**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Activer » pour le paramètre « Scène » dans l'onglet de configuration des paramètres du canal (p. ex. « A : Store vénitien »). L'objet permet d'envoyer un télégramme de 1-octet qui peut déclencher une scène ou activer la fonction d'apprentissage de scène. Ce télégramme contient le numéro de scène (1-64) et l'information indiquant si la scène doit être déclenchée et si l'apprentissage doit être activé pendant lequel la valeur actuelle définie dans le canal sera enregistrée pour la scène avec ce numéro. Pour activer la fonction d'apprentissage des scènes par le canal, sélectionnez « oui » pour le paramètre « Apprentissage des scènes du bus » dans l'onglet « Scène » du canal A. Voir « Scènes ».				
25 **…** **28**	**Canal A**	**Déclencher la scène 1-bit (X/Y)** où : X/Y = 1/2, 3/4, 5/6, 7/8	**1 bit,** **DPT 1.022**	**C, W**
L'objet « Déclencher la scène 1-bit (1/2) » sera activé si vous sélectionnez « Activer » pour le paramètre « Scènes 1-bit » dans l'onglet de configuration des paramètres du canal (p. ex. « A : store vénitien »). Les objets aux numéros 3/4, 5/6 ou 7/8 seront activés si vous sélectionnez la valeur 2, 3 ou 4 dans le champ « Nombre de paires de scènes 1-bit » dans l'onglet « Scènes 1-bit » pour le canal A. L'objet portant le numéro X/Y permet de déclencher la scène 1-bit au numéro X et Y affecté au canal. Télégramme : 0 = active la scène nº X (X = 1, 3, 5, 7), 1 = active la scène nº Y (Y = 2, 4, 6, 8). Voir « Scènes 1-bit ».				
29 **…** **32**	**Canal A**	**Définir la scène 1-bit (X/Y)** où : X/Y = 1/2, 3/4, 5/6, 7/8	**1 bit,** **DPT 1.022**	**C, W**
Les objets seront activés pour toutes les scènes activées dans le canal si vous sélectionnez « oui » pour le paramètre « Apprentissage des scènes 1-bit du bus » dans l'onglet « Scènes 1-bit » pour le canal A. L'objet au numéro X/Y permet d'attribuer la position actuelle du rideau (valeur d'ouverture en pourcentage) à la scène 1-bit au numéro X et Y. Télégramme : 0 = la position actuelle du rideau sera attribuée à la scène nº X (X = 1, 3, 5, 7), 1 = la position actuelle du rideau sera attribuée à la scène nº Y (Y = 2, 4, 6, 8). Voir « Scènes 1-bit ».				

Objets de communication du canal				
Nº	**Nom de l'objet**	**Fonction de l'objet**	**Type de données**	**Drapeaux**
33	**Canal A**	**Position forcée**	**1 bit, DPT 1.001**	**C, W**
L'objet sera activé si vous sélectionnez « Activer » pour le paramètre « Fonction de forçage de position » dans l'onglet de configuration des paramètres du canal (p. ex. « A : store vénitien »). Il permet de déplacer le rideau dans une position définie et de bloquer le canal pour rendre impossible un mouvement à nouveau. La position dans laquelle le rideau sera « bloquée » est définie dans le champ « Réaction du canal à la position forcée », onglet « Fonction de forçage de position ». Le repositionnement du rideau ne sera possible que lorsque l'objet aura reçu un télégramme de déblocage. Après réception du télégramme, le rideau ne revient pas à l'état dans lequel il se trouvait avant le blocage. Télégramme : 1 = déplacer le rideau sur la position et bloquer, 0 = débloquer, lorsque le rideau se déplace : 0 = STOP, 1 = STOP. Voir « Fonction de forçage de position ».				

Drapeau : C – communication, R – lecture, W – enregistrement, T – transmission, U – mise à jour

4.5 Restauration des paramètres d'usine du module

1. Appuyez simultanément sur les quatre boutons pour la commande de l'état des canaux situés sur le boîtier du module (voir « Description »). Les voyants ▲ et ▼ s'allumeront.
2. Maintenez les boutons enfoncés jusqu'à ce que les voyants de signalisation s'éteignent (environ 5 secondes). Le redémarrage du module suivra et les paramètres d'usine seront restaurés.

5. Spécifications techniques

Alimentation

Tension d'alimentation (bus KNX) ..... 20…30 V DC

Consommation de courant du bus KNX ..... < 20 mA

Circuit de charge

Courant de régime U_n

KNX-BSA 12L ..... 24 V DC

KNX-BSA 12H ..... 230 V AC

Courant de régime permanent du contact I_n

KNX-BSA 12L ..... 6 A

KNX-BSA 12H ..... 6 A

Connexions

Section de fil max. ..... 2,5 mm^2

Couple de serrage max. ..... 0,5 Nm

Paramètres KNX

Durée max. de réaction au télégramme ..... <20 ms
Nombre max. d'objets de communication KNX-SA41/KNX-SA24 45
Nombre max. d'adresses de groupe 256
Nombre max. d'associations 256

Autres paramètres

Températures de fonctionnement ..... 0°C...+45°C
Températures de stockage / transport ..... -25°C...+70°C
Niveau de protection IP IP20
Nombre d’unités sur le rail DIN 4
Dimensions du boitier ..... 70 x 92 x 60 mm
Masse :
KNX-BSA 12L ..... 182 g
KNX-BSA 12H ..... 188 g

Le dépassement des valeurs limites des paramètres de fonctionnement du module peut endommager le module et présenter un risque pour la santé ou la vie.