

**Store,volets,sécurité,position,manuel
5704/1.1a**

● **Informations générales**

Ce logiciel d'application vous permet de programmer l'actionneur de stores REG K/4x24/6 (MTN648704) avec mode manuel lequel, à son tour, vous permet de commander les moteurs de stores ou volets roulants raccordés. L'ETS vous permet de régler individuellement le type de puissance de raccordement ainsi que les fonctions s'y rattachant, pour chacun des canaux de sortie de l'actionneur de stores.

Vous pouvez également actionner l'actionneur de stores en utilisant les touches du devant. Pour plus d'informations, voir la section « Utilisation ».

Tous les réglages décrits font référence à la version 3 d'ETS, mais vous pouvez utiliser l'ensemble des réglages et fonctions avec la version 2 d'ETS également.

Nombre maximum d'adresses de groupes : 252
Associations : 252



Remarque :

Si vous revenez aux valeurs pré-réglées dans ETS 2 ou ETS 3 (en cliquant sur « Standard »), toutes les valeurs que vous avez modifiées jusqu'à présent seront effacées !



Remarque : Étant donné que diverses fonctions dépendent d'autres fonctions, ces fonctions dépendantes ne sont visibles et accessibles dans ETS que lorsque la fonction précédente a été activée. Si vous désélectionnez des fonctions ou des paramètres, les adresses de groupes déjà connectées risquent d'être effacées.



Remarque : Étant donné que les relais de sortie d'un canal sont verrouillés mutuellement, il n'est pas possible de commuter sur les deux sorties du canal en même temps.



Remarque : Les fichiers d'application (vd2 et vd3) sont configurés de telle façon que le temps de chargement de l'application est considérablement réduit. Si vous convertissez un projet ETS 2 vers ETS 3, vous perdrez le bénéfice de ce gain de temps. Par conséquent, il est judicieux de charger le fichier vd3 lorsque vous utilisez ETS 3.

● **Fonctions d'application**

Le logiciel d'application de l'actionneur de stores vous propose différentes fonctions qui peuvent être regroupées en trois groupes. La description des fonctions spécifie et explique les paramètres concernés par ces fonctions. Vous trouverez un aperçu de l'ensemble des paramètres de l'application ETS pour l'actionneur de stores dans la dernière section « Paramètres et réglages ».

Fonctions de base

Ces fonctions vous permettent de mettre l'appareil en service et de l'équiper d'une fonctionnalité simple.

- Modifier manuellement la position de hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles

Fonctions avancées

- Déplacement de la position de hauteur et de l'angle d'ouverture des lamelles en utilisant des instructions de position absolues
- Commande automatique
- Calibrage/déplacement de référence
- Fonction verrouillage pour options de fonctionnement manuel
- Fonction pré-réglage
- Fonction scénario

Fonctions de niveau supérieur

Les fonctions de niveau supérieur sont exécutées avant les fonctions de base et les fonctions avancées. Il existe quatre fonctions de niveau supérieur :

- Alarme météo
- Fonction alarme
- Fonction verrouillage
- Limite de portée de déplacement

Vous pouvez sélectionner les priorités de votre choix :

Onglet	Paramètres
Général	Séquence forçage de priorité des fonctions de niveau supérieur

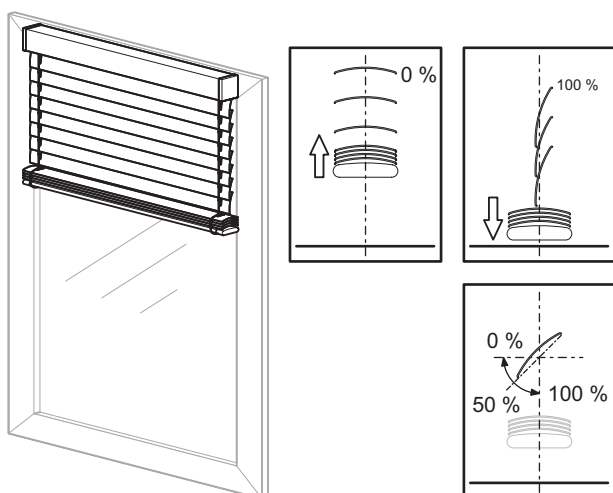
Une fonction de niveau supérieur ne devient active que lorsqu'il n'y pas d'autre fonction de niveau supérieur active au même moment. Si une fonction de niveau supérieur est réinitialisée et qu'il y a une autre fonction de niveau supérieur mais de priorité inférieure active au même moment, les actions de la fonction de priorité inférieure sont alors exécutées.

● Définir le type de store

Si vous voulez définir les paramètres d'un store, il vous faut d'abord spécifier le type de store avant de commencer la programmation.

L'application différencie quatre types de stores. Vous pouvez déterminer le type de store à partir de la position de ses lamelles pendant le mouvement. Deux de ces types ont une position de travail déterminée mécaniquement. Vous pouvez les reconnaître à la position inclinée des lamelles lors du déplacement vers le bas. La position de travail restreint l'angle d'inclinaison possible des lamelles tant que le store n'a pas atteint sa position finale inférieure.

Type de store 1 (sans position de travail)



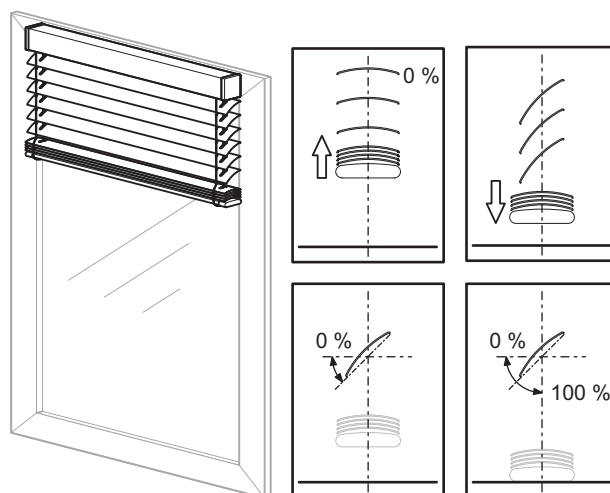
- Déplacement vers le haut : les lamelles sont en position horizontale, ouverte (position lamelle 0 %)
- Déplacement vers le bas : les lamelles sont fermées vers le bas (position lamelle 100 %)
- Plage de réglage possible de l'angle d'ouverture des lamelles : 0–100 %

Pour chaque canal, vous pouvez utiliser le paramètre « Position lamelle après course » pour spécifier le comportement des lamelles suite à un déplacement. Si vous réglez le paramètre sur « Position de travail », vous pouvez configurer l'angle d'ouverture des lamelles après chaque déplacement vers le bas. La valeur pré-réglée de 50 % correspond à une ouverture de lamelle d'environ 45°. Étant donné que cette position est temporisée, veuillez noter la section « Temps d'exécution des entraînements ».



Remarque : Sauf indication contraire, les exemples de la série d'instructions suivante se réfèrent à ce type de store.

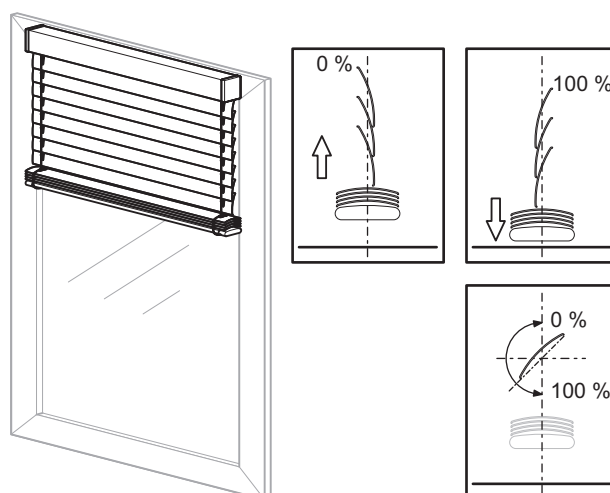
Type de store 2 (avec position de travail)



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

Vous pouvez utiliser le paramètre « Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en % ? » pour configurer l'angle d'ouverture de la position de travail.

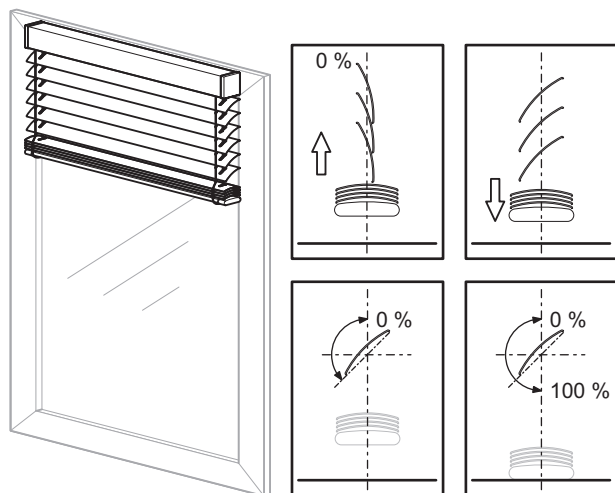
Type de store 3 (sans position de travail)



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

Pour chaque canal, vous pouvez utiliser le paramètre « Position lamelle après course » pour spécifier le comportement des lamelles suite à un déplacement. Si vous réglez le paramètre sur « Position de travail », vous pouvez configurer l'angle d'ouverture des lamelles après chaque déplacement vers le bas. La valeur par défaut de 50 % correspond à une ouverture de lamelle d'environ 45°. Étant donné que cette position est temporisée, veuillez noter la section « Temps d'exécution des entraînements ».

Type de store 4 (avec position de travail)



- Déplacement vers le haut : les lamelles sont fermées vers le haut (position lamelle 0 %)
- Déplacement vers le bas : lamelles inclinées en position de travail vers le bas (position lamelle en position de travail)
- Lorsque la position finale du bas est atteinte, les lamelles sont fermées (position lamelle 100 %)
- Plage de réglage possible de l'angle d'ouverture des lamelles :
0 % de la position de travail si le store n'est pas en position finale inférieure
0–100 % si le store est en position finale inférieure

Vous pouvez utiliser le paramètre « Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en % ? » pour configurer l'angle d'ouverture de la position de travail.

Quel type de store sélectionner dans l'ETS ?

Pour le réglage du type de store correspondant, vous pouvez configurer le paramètre « Comment se déplace le store existant? » dans l'onglet « X: store » comme suit :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores	Comment se déplace le store existant?

Type de store	Réglage
1	fermé vers le bas / niveau vers le haut
2	vers le bas incliné/vers le haut horizontal
3	fermé vers le bas / fermé vers le haut
4	horizontal vers le bas / fermé vers le haut

Configurer également les paramètres suivants.

Pour les types 1 et 3 :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores	Position lamelle après course (type 1-4) Position de travail des lamelles en % (type 1+3), (seulement si le paramètre « Position lamelle après déplacement » = position de travail)

Pour les types 2 et 4 :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores	Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en % ?

Fonction orientation des lamelles

Chaque fois que le store se déplace, la position des lamelles change également en fonction de la direction du mouvement. Après déplacement, les lamelles restent dans cette nouvelle position. Cette application vous permet néanmoins de régler automatiquement ou réinitialiser la position des lamelles après un déplacement.

Utilisez pour chaque canal de store le paramètre « Position lamelle après course » pour spécifier le comportement des lamelles suite à un déplacement.

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores	Position lamelle après course

Les paramètres suivants sont disponibles :

- aucune réponse (les lamelles restent dans la position actuelle)
- position de travail (les lamelles sont déplacées dans la position de travail)
- dernière position des lamelles (les lamelles reprennent la position d'ouverture qu'elles avaient avant le déplacement)

L'angle d'ouverture des lamelles que vous spécifiez ici est appliqué après chaque déplacement de position du store et aussi après chaque instruction de déplacement manuel terminée par un télégramme d'arrêt.

Après une coupure de tension du bus ou un téléchargement, la dernière position lamelle n'est pas clairement définie. En conséquence, la position de travail correspondante est utilisée comme la dernière position de lamelle.

Temps d'exécution des entraînements

i Remarque : En sélectionnant la valeur la plus petite possible comme base temporelle, vous obtiendrez dans chaque cas les résultats les plus précis pour le réglage de temps interne de l'appareil.

L'importance du réglage des temps d'exécution des entraînements dépend de la tâche de commande souhaitée pour le store ou le volet roulant.

L'application fournit les paramètres suivants pour le réglage des temps d'exécution :

- Temps d'exécution hauteur
- Intervalle de pas des lamelles (pour fonction store)
- Temps d'exécution lamelles (pour fonction store)
- Pause de rebroussement pour changement de direction

Vous disposez également de diverses options pour compenser les petites déviations de temps causées par des conditions physiques ou des caractéristiques techniques d'entraînement :

- Supplément de temps d'exécution vers le haut
- Temps mort jusqu'au déplacement vers le haut
- Temporisation de démarrage
- Temporisation d'arrêt
- Supplément de démarrage d'ouverture des lamelles (pour fonction store)
- Supplément de démarrage de fermeture des lamelles (pour fonction store)

En sélectionnant la valeur la plus petite possible comme base temporelle, vous obtiendrez dans chaque cas les résultats les plus précis pour le réglage de temps interne de l'appareil.

Conseils pour les valeurs de réglage

Si les temps d'exécution à régler sont trop courtes pour mesurer avec l'horloge, réglez alors une valeur approximative pour le moment. Utilisez des instructions de position pour tester le comportement de l'entraînement ou des lamelles. Si les positions voulues ne sont pas entièrement atteintes, corrigez alors les temps d'exécution vers le haut. Si les positions sont dépassées, corrigez alors les temps d'exécution vers le bas. Utilisez de nouvelles instructions de position pour vérifier vos corrections. Effectuez plusieurs tests car vous ne verrez ou détecterez les petites divergences qu'après plusieurs déplacements.

Lorsque vous effectuez des corrections, il est judicieux de changer la valeur du facteur de temps d'exécution et de garder la valeur de base du temps d'exécution identique.

En plus des divergences mentionnées, les facteurs environnementaux (température, pluie, etc.) entraînent également des variations dans le comportement de déplacement des entraînements. Etant donné que les entraînements ne peuvent pas signaler leur position actuelle et que celle-ci ne peut pas être continuellement calculée, l'actionneur de stores ne peut pas détecter ces divergences. Pour pouvoir continuer à positionner l'entraînement avec précision, il est logique de remettre les entraînements sur une position de départ fixe au moyen de déplacements de référence réguliers. Ceci vous permet d'obtenir une précision de positionnement satisfaisante sur une longue période.

Pour plus d'informations, voir la section « Calibrage/déplacement de référence ».

Temps d'exécution pour fonction de base

Il suffit de mesurer et régler les temps d'exécution suivants pour configurer une fonction de base simple :

Temps d'exécution hauteur

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Base temporelle pour temps d'exécution hauteur
	Facteur de temps d'exécution hauteur (10-64000) 1 seconde = 1000 ms

Le temps d'exécution comprend toujours la base temporelle multipliée par le facteur, p. ex. (valeur par défaut) :

$$100 \text{ ms} * 1200 = 120 \text{ s}$$

L'entraînement a besoin de ce délai pour se déplacer d'une position finale à l'autre (le store/volet roulant étant entièrement ouvert ou fermé). Lorsque le temps d'exécution réglé expire, le relais du canal correspondant est automatiquement désactivé (même si l'entraînement avec les valeurs réglées ici n'a pas encore atteint sa position finale). Vous pouvez vérifier si le fabricant d'entraînement a fourni des spécifications concernant les temps d'exécution.

Intervalle de pas des lamelles (seulement pour store)

Les instructions de pas vous permettent de tourner les lamelles de store. Vous pouvez modifier progressivement l'angle d'ouverture des lamelles pour ne pas être ébloui lorsque le soleil change de position, par exemple. La base temporelle multipliée par le facteur vous permet de configurer la durée de ce type de rotation progressive :

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Base temporelle pour intervalle de pas des lamelles
	Facteur durée de phase lamelle (5-255)

Exemple (valeurs par défaut) :

$$10 \text{ ms} * 10 = 100 \text{ ms}$$

En fonction du temps d'exécution total dans une direction de déplacement, l'intervalle de pas vous permet de fournir à l'utilisateur un certain nombre de pas d'ouverture/fermeture des lamelles.

Si par exemple, le temps d'exécution est 2,5 s, l'entraînement a besoin alors d'env. 25 pas pour traverser toute la portée d'ouverture des lamelles dans une direction (2,5 s/100 ms = 25 pas).

En utilisant le même exemple, si vous voulez ne mettre que cinq pas de lamelles à la disposition de l'utilisateur :

$$2,5 \text{ s} / 5 \text{ pas} = \text{intervalle de pas de } 0,5 \text{ s}$$

Laisser la base temporelle de l'intervalle de temps sur 10 ms et régler le facteur d'intervalle de pas sur 50 :

$$10 \text{ ms} * 50 = \text{intervalle de temps } 0,5 \text{ s}$$

Temps d'exécution lamelles (seulement pour store)

Le temps d'exécution lamelles est l'intervalle de temps nécessaire aux lamelles pour compléter un mouvement complet de 0 % à 100 % ou vice versa. La plage de réglage de l'angle d'inclinaison des lamelles dépend du type de store utilisé :

	Type 1	Type 2	Type 3	Type 4
Position des lamelles 0 %	horizontale ouverte	horizontale ouverte	vers le haut fermée	vers le haut fermée
Position des lamelles 100 %	vers le bas fermée	vers le bas fermée	vers le bas fermée	vers le bas fermée

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Base temporelle pour d'exécution lamelles Facteur durée de fonct. lamelle (5-255)

Exemple (valeurs par défaut) :

$$10 \text{ ms} * 100 = 1000 \text{ ms} = 1 \text{ s}$$

Comment mesurer les temps courts d'exécution des lamelles :

- amenez les lamelles en position fermée (position des lamelles 100 %). Cela correspond à la position finale inférieure pour les types de stores avec position de travail.
- Instructions de nombre de pas : Envoyez maintenant des instructions de pas jusqu'à ce que le store remonte, en comptant le nombre de pas nécessaire.

Exemple : Le store nécessite cinq pas pour traverser la plage de régulation des lamelles. Le store remonte au sixième pas.

- Le réglage des valeurs d'intervalle de pas (intervalle de pas par défaut : 100 ms) est utilisé pour calculer le temps d'exécution des lamelles : $100 \text{ ms} * 5 \text{ pas} = 0,5 \text{ s}$

Comment mesurer les temps longs d'exécution des lamelles :

- amenez les lamelles en position fermée (position des lamelles 100 %). Cela correspond à la position finale inférieure pour les types de stores avec position de travail.

- Envoyez maintenant une instruction de déplacement vers le haut. Avant que l'entraînement n'ouvre le store, les lamelles s'orientent en position ouverte (0 %). Mesurez la durée nécessaire pour effectuer cette rotation.
- Arrêtez l'entraînement une fois la rotation effectuée.
- Pour les types de store 2 et 4 (avec position de travail), assurez-vous que la position fermée des lamelles ne soit pas occupée avant que les lamelles soient en position finale du bas. Ajoutez ensuite également le temps nécessaire pour passer de la position de travail à la position fermée.

i Remarque : Pour les types de stores 1 et 3 (sans position de travail), votre réglage du temps d'exécution des lamelles influence l'angle d'ouverture après un déplacement. Et ce parce que l'angle d'ouverture sélectionné (pourcentage de la position automatique des lamelles) est converti en une durée de rotation en pourcentage pour les lamelles. Cela s'applique également à l'orientation des lamelles après un déplacement.

Pause de rebroussement pour changement de direction

Lorsque l'actionneur de stores d'un entraînement en mouvement reçoit une instruction de déplacement dans la position inverse, il désactive d'abord les deux relais de sortie de ce canal. Avant d'activer le relais pour la nouvelle direction, il attend que l'intervalle de pause de rebroussement soit écoulé. Régler la durée de pause de rebroussement en utilisant le facteur :

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Pause de rebroussement pour changement de direction (1-255), facteur * 100 ms, données du fabricant !

100 ms est la base temporelle sous-jacente. Exemple (valeurs par défaut) :

$$5 * 100 \text{ ms (valeur fixe)} = 500 \text{ ms}$$

L'actionneur de stores observe également la pause de rebroussement si, alors qu'il exécute deux instructions de pas, il doit orienter les lamelles dans des directions différentes.

⚠ Attention ! Les pauses à l'inversion trop courtes peuvent endommager le mécanisme d'entraînement. Lors du réglage des valeurs, tenir compte impérativement des spécifications du fabricant de dispositif d'entraînement.

Temps d'exécution pour les fonctions avancées et les instructions de positionnement

Les fonctions avancées et les instructions de positionnement directes vous permettent de déplacer les stores ou volets roulants connectés directement

dans la position désirée et, dans le cas de stores, de configurer l'angle d'ouverture des lamelles.

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Paramètre d'entraînement avancé

Étant donné que l'entraînement activé ne peut pas fournir de réaction sur sa position, ces déplacements de positionnement sont temporisés. Il est important ici de régler le paramètre de temps d'exécution avec autant de précision que possible, car plus ce paramètre est précis, plus la position souhaitée sera déterminée et occupée avec précision. Ceci est particulièrement le cas pour les constructions nécessitant une commande de stores sophistiquée.

Le positionnement sera d'autant plus précis si l'entraînement se déplace lentement et sur une durée plus longue.

Les réglages du temps d'exécution hauteur ont déjà été expliqués. Vous pouvez également régler le jeu de paramètres suivant sur les circonstances physiques et l'entraînement.

Supplément de temps d'exécution vers le haut

Le supplément de temps d'exécution ne s'applique qu'aux déplacements d'entraînement vers le haut. Ceci est dû au phénomène de gravité : les entraînements ont besoin d'un peu plus de temps pour se déplacer vers le haut que vers le bas. Étant donné que cette variation de temps peut être très courte, vous aurez besoin d'effectuer plusieurs déplacements avant de percevoir ce comportement. Il est judicieux de déplacer l'entraînement de 10% à 90% puis à nouveau à 10% plusieurs fois. Si, après ces déplacements, vous observez que l'entraînement n'atteint plus entièrement la position finale du haut, vous pouvez compenser comme suit :

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Base temporelle partagée pour supplément de temps d'exécution/ temps mort
	Facteur pour supplément de temps d'exécution vers le haut

Exemple (valeurs par défaut) :

$$10 \text{ ms} * 20 = 200 \text{ ms}$$

Temps mort jusqu'au déplacement vers le haut

Si, en position finale du bas fermée, le store utilisé connaît un temps mort entre le temps où la bande principale est activée et le premier déplacement vers le haut, vous pouvez alors compenser cette temporisation comme suit :

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Paramètre d'entraînement avancé
	Base temporelle partagée pour supplément de temps d'exécution/ temps mort
	Facteur de temps mort avant déplacement vers le haut (1-255)

Par exemple :

$$10 \text{ ms} * 10 = 100 \text{ ms}$$

Vous pouvez également utiliser le temps mort pour compenser l'ouverture du volet roulant.

Temporisation de démarrage/temporisation d'arrêt

Certains moteurs n'atteignent pas leur puissance maximale immédiatement après leur mise en marche mais quelques millisecondes plus tard. Vous pouvez compenser cela en utilisant le réglage de l'heure de la temporisation au démarrage.

Certains moteurs continuent de fonctionner pendant quelques millisecondes après avoir été coupés. Si vous observez ce comportement, vous pouvez le compenser en réglant une temporisation d'arrêt.

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Paramètre d'entraînement avancé
	Facteur de temporisation de démarrage Facteur * 10 ms
	Facteur de temporisation d'arrêt Facteur * 10 ms

Exemple de temporisation de démarrage :

$$10 \text{ ms} * 2 = 20 \text{ ms} \text{ (avec une base temporelle de 10 ms)}$$

Temps d'exécution des lamelles avec positionnement temporisé

Outre les spécifications déjà indiquées sur les temps d'exécution des lamelles, les valeurs suivantes s'appliquent dans le cas de positionnement temporisé :

- 0 % : lamelles ouvertes ou en position supérieure fermée
- 100 % : lamelles fermées ou en position inférieure fermée

L'angle d'ouverture qui en résulte dépend du type de store utilisé.

L'appareil convertit le temps d'exécution des lamelles réglé à une valeur comprise entre 0% et 100% et calcule ensuite les temps de déplacement pour les instructions de position souhaitées.

Supplément de démarrage

À l'ouverture des lamelles, certains types de stores ont besoin d'un supplément de démarrage jusqu'à ce que les lamelles commencent à répondre au serrage et desserrage des cordons de lamelles. Cela dépend de la position actuelle des lamelles. Vous pouvez utiliser le paramètre suivant pour régler un supplément de démarrage pour la position des lamelles du haut et du bas.

Ces paramètres vous permettent de régler la temporisation de démarrage pour un déplacement vers le haut jusqu'à ce que les lamelles tournent lorsqu'elles sont en position ouverte (0%) (le déplacement précédent du store était ascendant) :

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Paramètre d'entraînement avancé

	Base temporelle partagée pour supplément de temps d'exécution/ temps mort
	Facteur de supplément de démarrage d'ouverture des lamelles

La temporisation de démarrage d'orientation des lamelles que vous spécifiez ici est toujours prise en compte lorsque le store est ouvert et que les lamelles sont en position fermée (100 %) (le déplacement précédent du store était vers le bas) :

Onglet	Paramètres
X : Entraînement	Paramètre d'entraînement avancé
	Base temporelle partagée pour supplément de temps d'exécution/ temps mort
	Facteur pour supplément de démarrage de fermeture des lamelles

i Remarque : Pour chaque mouvement des lamelles, il est supposé que l'entraînement est activé pour un temps d'exécution minimum. Ce temps d'exécution minimum des lamelles résulte de la puissance de commutation du relais d'actionneur de stores et est de 20 ms. Les orientations de lamelles qui sont mathématiquement inférieures à 20 ms ne sont pas exécutées.

● **Fonctions de base : Déplacement manuel à la position de hauteur et à l'angle d'ouverture des lamelles**

La fonction de base vous permet de déplacer manuellement l'entraînement raccordé dans la position souhaitée. Vous disposez pour cela de deux objets de communication : Objet « déplacement manuel » et objet « arrêt manuel/pas » (pour les volets roulants : objet « arrêt manuel/pas »).

- Déplacement de l'entraînement
L'objet « déplacement manuel » permet d'ouvrir et de fermer le store ou le volet roulant. Lorsque la valeur « 1 » est reçue, l'entraînement descend, « 0 » le fait monter.
- Temps d'exécution
La sortie active reste active jusqu'à ce que le temps d'exécution réglé expire. Si une nouvelle instruction de déplacement dans la même direction est reçue, l'entraînement continue à se déplacer.
- Pause de rebroussement pour changement de direction
Si, au cours d'un déplacement d'entraînement, une instruction de commande dans la position inverse est reçue, l'entraînement s'arrête et attend le temps de pause de rebroussement défini avant de se déplacer dans la nouvelle direction de déplacement.
- Arrêt de l'entraînement
Si un entraînement en déplacement reçoit un télégramme de bus pour l'objet « arrêt manuel/pas » (pour les volets roulants : objet « arrêt manuel/pas

», celui-ci s'arrête. La valeur d'objet reçue est sans importance.

- Orientation des lamelles
Lorsque l'entraînement a été arrêté, les lamelles s'orientent dans la position souhaitée en fonction des réglages du paramètre « Position lamelle après course ».
- Tourner les lamelles de store
L'objet « arrêt manuel/pas » est utilisé pour ajuster progressivement l'angle d'ouverture des lamelles de store. L'entraînement doit être à l'arrêt. Si l'objet de communication envoie la valeur d'objet « 1 », les lamelles sont alors fermées d'un incrément ; si « 0 » est envoyé, elles sont ouvertes (store de type 1).

Noter les cas particuliers suivants :

1. Si une instruction de pas est exécutée et que les lamelles atteignent par la suite la limite de leur portée de déplacement possible ou s'ils sont déjà en position maximale, alors les entraînements se déplacent brièvement dans la position souhaitée. La durée de ce déplacement correspond également à l'intervalle de pas réglé.
2. Si la direction change d'une instruction de pas à la suivante, l'appareil attend alors la durée de pause de rebroussement entre les pas dans ce cas également.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Régler les paramètres suivants dans l'ETS pour cette fonction :

Onglet	Paramètres	Comman de de stores	Volets roulants
Configuratio n du canal	Canal X mode de fonctionnement	X	X
X : Comman de de stores	Comment se déplace le store existant?	X	
	Position lamelle après course	X	
	Position de travail des lamelles en %	X	
	Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en % ?	X	
X : Entraînemen t	Base temporelle pour temps d'exécution hauteur	X	X
	Facteur pour temps d'exécution hauteur (10-64000) 1 seconde = 1000 ms	X	X
	Base temporelle pour intervalle de pas des lamelles	X	
	Facteur durée de phase lamelle (5-255)	X	
	Base temporelle pour d'exécution lamelles	X	
	Facteur durée de fonct. lamelle (5-255)	X	
	Pause de rebroussement pour changement de direction (1-255), facteur * 100 ms, données du fabricant !	X	X

Objets de communication

Objets de communication pour le store :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Commande de stores	Objet déplacement manuel	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Commande de stores	Objet arrêt manuel/pas	1 bit	réduite	WC	Recevoir

Objets de communication pour volets roulants :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Volets roulants	Objet déplacement manuel	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Volets roulants	Objet arrêt manuel	1 bit	réduite	WC	Recevoir

Réglages pour cette fonction :

- Objet déplacement manuel = 0 : store/volet roulant ouvert
- Objet déplacement manuel = 1 : store/volet roulant fermé
- L'entraînement se déplace et objet arrêt manuel/pas ou objet arrêt manuel = 0 ou 1 : Arrêt de l'entraînement

Extra pour les stores :

- L'entraînement est à l'arrêt et l'objet arrêt manuel/pas = 0 : lamelles un pas vers le haut
- L'entraînement est à l'arrêt et l'objet arrêt manuel/pas = 1 : lamelles un pas vers le bas

Cas particuliers :

- Lamelles en position finale du haut (position lamelle 0 %) et objet arrêt manuel/pas = 0 : l'entraînement se déplace d'un pas vers le haut
- Lamelles en position finale du bas (position lamelles 100 %) et objet arrêt manuel/pas = 1 : l'entraînement se déplace d'un pas vers le bas

● Fonctions avancées : Déplacement sur la position de hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles en utilisant des instructions de position absolues

Cette fonction vous permet de régler manuellement une position de hauteur et pour les stores, l'angle d'ouverture des lamelles en utilisant directement une valeur de pourcentage. La valeur de pourcentage souhaitée se rapporte toujours à la portée de déplacement possible de 0-100 % que vous avez réglée en spécifiant les temps d'exécution. Vous réglez ainsi une position de hauteur absolue pour toute la portée de déplacement.

Après avoir reçu une nouvelle valeur de position, l'actionneur de stores calcule un temps de déplacement proportionnel à partir de la position actuelle et la nouvelle position souhaitée et déplace ensuite l'entraînement dans la direction de déplacement correspondante pour cette période de

temps. La nouvelle position est mise en mémoire-tampon. La précision des réglages de position dépend de la précision de vos réglage des temps d'exécution de l'entraînement.

Après plusieurs déplacements de position, les écarts entre la position réelle et la position calculée - en raison d'influences physiques et mécaniques - sont minimales. Ces écarts peuvent être remis à zéro avec des déplacements de référence.

Si un déplacement de référence est nécessaire avant un nouveau déplacement de position, l'actionneur de stores est alors en attente avant de se déplacer dans la nouvelle position de consigne (voir la section « Calibration/mouvement de référence »).

Les objets de communication « Position hauteur manuelle » et « Position lamelles manuelle » (pour les stores) vous permet de régler les valeurs de position absolues.

- Régler la position en hauteur
La « Position hauteur manuelle » est responsable de la position en hauteur du store ou du volet roulant. La position finale 0 % indique une ouverture complète du store/volet roulant. Si 100% est fixé, le store/volet roulant est alors complètement fermé.
- Tourner les lamelles en position d'ouverture
La « Position manuelle des lamelles » vous permet de régler l'angle d'ouverture des lamelles directement. En position des lamelles 0 %, les lamelles sont ouvertes horizontalement ou fermées vers le haut. À 100 %, elles sont fermées vers le bas. L'angle d'ouverture réel des lamelles dépend du type de store utilisé.

Lorsqu'il reçoit une nouvelle valeur de position, l'actionneur de stores calcule le temps d'exécution nécessaire pour atteindre la nouvelle position à partir de la position actuelle. L'entraînement est alors déplacé à la nouvelle position pour la durée calculée. Le calcul détermine également la direction du déplacement. Si, au cours d'un déplacement de positionnement, l'appareil reçoit une nouvelle valeur de position et le calcul aboutit à la même direction de déplacement, l'entraînement continue alors à se déplacer jusqu'à atteindre la nouvelle position de consigne.

- Pause de rebroussement pour changement de direction
Si, au cours d'un déplacement d'entraînement ou une orientation des lamelles, une nouvelle instruction de position est reçue et le calcul aboutit à une direction inverse de déplacement, l'entraînement s'arrête et attend le temps de pause de rebroussement défini avant de se déplacer dans la nouvelle position.
- Orientation des lamelles
Lorsque la position de hauteur du store est changée et le store atteint la position souhaitée, la fonction d'orientation des lamelles est alors exécutée et les lamelles sont déplacées dans la position souhaitée.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Régler les paramètres suivants dans l'ETS pour cette fonction :

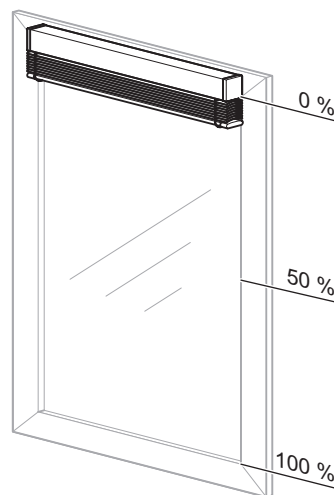
Onglet	Paramètres	Comman de de stores	Volets roulants
Configuratio n du canal	Canal X mode de fonctionnement	X	X
X : Commande de stores	Comment se déplace le store existant?	X	
	Position lamelle après course	X	
	Position de travail des lamelles en %	X	
	Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en % ?	X	
X : Entraînement	Paramètre d'entraînement avancé	X	X
	Base temporelle pour temps d'exécution hauteur	X	X
	Facteur de temps d'exécution hauteur (10-64000) 1 seconde = 1000 ms	X	X
	Base temporelle partagée pour supplément de temps d'exécution/temps mort	X	X
	Facteur pour supplément de temps d'exécution vers le haut	X	X
	Facteur de temps mort jusqu'au déplacement vers le haut	X	X
	Facteur de supplément de démarrage d'ouverture des lamelles	X	
	Facteur pour supplément de démarrage de fermeture des lamelles	X	
	Base temporelle pour intervalle de pas des lamelles	X	
	Facteur durée de phase lamelle (5-255)	X	
	Base temporelle pour d'exécution lamelles	X	
	Facteur durée de fonct. lamelle (5-255)	X	
	Pause de rebroussement pour changement de direction (1-255) Facteur * 100 ms, données du fabricant !	X	X
	Facteur de temporisation de démarrage Facteur * 10 ms	X	X
	Facteur de temporisation d'arrêt Facteur * 10 ms	X	X

Exemples d'application

Les exemples suivants indiquent les temps d'exécution nécessaires pour atteindre certaines positions.

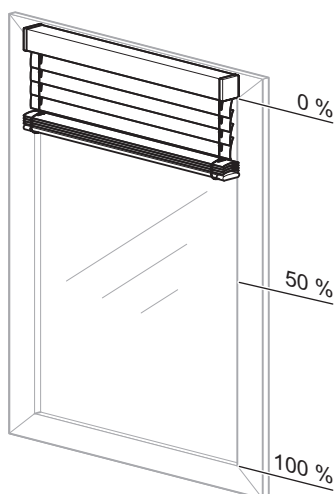
Position de départ et valeurs réglées :

- Store type 1, position de travail 50 %, orientation des lamelles = position de travail
- Temps d'exécution :
Temporisation de démarrage désactivée
Temporisation d'arrêt désactivée
Supplément de démarrage ouverture/fermeture des lamelles désactivé
Temps d'exécution hauteur 120 s
Supplément de temps d'exécution vers le haut 0,2 s
Temps d'exécution lamelles 2,5 s
- Position actuelle hauteur 0 % (store remonté)
- Position actuelle lamelles 0 % (lamelles ouvertes)

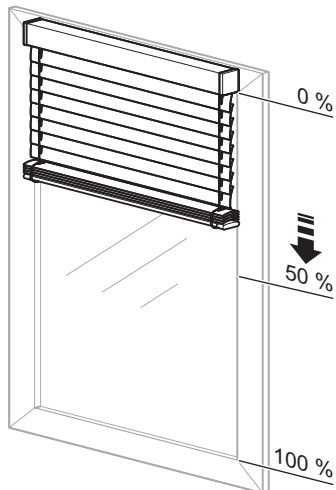


Nouvelle position en hauteur : 50 %

Niveau 1 :
Fermer lamelles pour déplacement vers le bas = **2,5 s**
(temps d'exécution des lamelles de 100 % à 50 %)

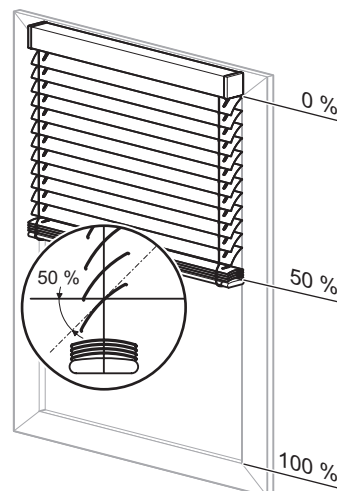


Niveau 2 :
Temps d'exécution hauteur = 60 s, direction vers le bas
(différence entre 0 % actuel et nouvelle position 50 %
= 50 % du temps d'exécution hauteur)



Niveau 3 :
Orientation des lamelles en position de travail après

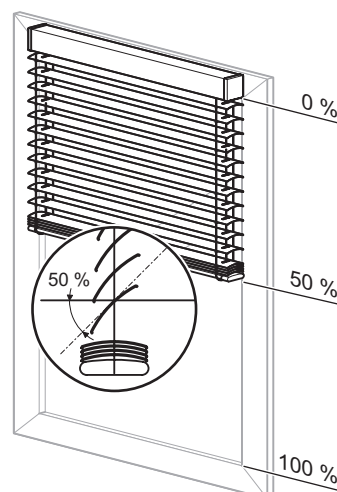
déplacement vers le bas = **1,25 s**
(temps d'exécution des lamelles de 100 % à 50 %)



Temps de déplacement total en résultant :
 $2,5 \text{ s} + 60 \text{ s} + 1,25 \text{ s} = \mathbf{63,75 \text{ s}}$

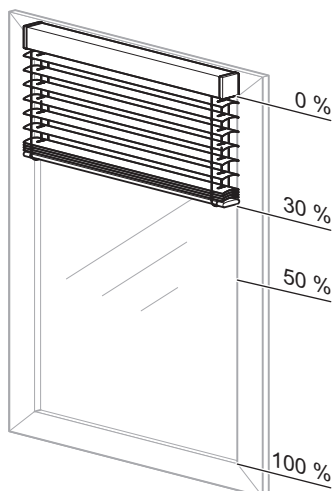
Nouvelle position en hauteur : 30 %

Niveau 1 :
lamelles ouvertes pour le déplacement vers le haut =
1,25 s
(temps d'exécution des lamelles de 50 % à 0 %)

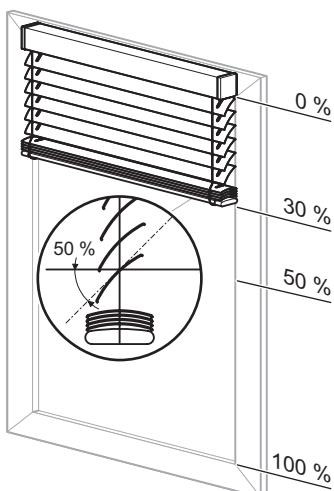


Niveau 2 :
Temps d'exécution hauteur = 24 s, direction vers le haut
plus
(différence entre position actuelle 50 % et nouvelle position 30 % = 20 % du temps d'exécution hauteur)
Supplément de temps d'exécution vers le haut = 0,04 s
(différence entre position actuelle 50 % et nouvelle

position 30 % = 20 % de supplément temps d'exécution)



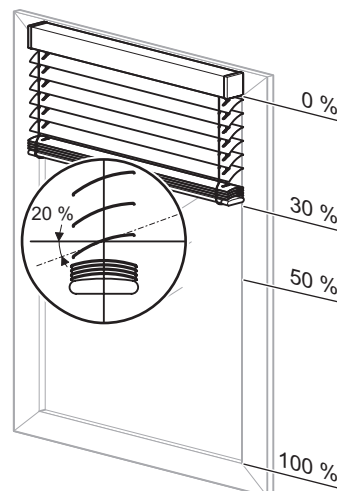
Niveau 3 :
Orientation des lamelles en position de travail après déplacement vers le haut = **1,25 s**
(temps d'exécution des lamelles de 0 % à 50 %)



Temps de déplacement total en résultant :
 $1,25 \text{ s} + 24 \text{ s} + 0,04 \text{ s} + 1,25 \text{ s} = \mathbf{26,54 \text{ s}}$

Nouvelle position des lamelles : 20 %
Niveau 1 :
Temps d'exécution lamelles = 750 ms

(différence entre position actuelle 50 % et nouvelle position 20 % = 30 % de temps d'exécution lamelles)



Objets de communication

Objets de communication pour le store :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Canal X :	Position hauteur manuelle	1 octet	réduite	WC	Recevoir
Canal X :	Position manuelle lamelles	1 octet	réduite	WC	Recevoir

Objets de communication pour volets roulants :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Canal X :	Position hauteur manuelle	1 octet	réduite	WC	Recevoir

● Fonctions avancées : Commande automatique

Outre la commande manuelle des entraînements de stores/volets roulants (en utilisant les objets de communication pour les options de mode manuel), l'application logicielle met **également** à votre disposition un autre groupe d'objets de communication pour la commande automatique.

La commande automatique peut se faire à partir d'autres abonnés au bus, p. ex. des détecteurs de présence, régulateurs de lumière ou par un centre de commande de bâtiment. Lorsque vous avez activé la commande automatique pour un canal, vous pouvez initialement positionner l'entraînement connecté en utilisant aussi bien la commande manuelle qu'automatique. L'entraînement répond de manière identique aux télégrammes de commande des deux types de commande.

En utilisant les réglages de paramètre et les objets, vous pouvez modifier le principe de fonctionnement des deux options de commande. Vous pouvez également configurer la commande manuelle et automatique pour qu'elles s'influencent.

Activation de la commande automatique

Pour pouvoir utiliser la commande automatique, vous devez d'abord activer la fonction dans l'ETS :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores X : Volets roulants	Commande automatique/ préréglages

Lorsque la commande automatique est active, l'onglet supplémentaire « X : Automatique » apparaît. Vous pouvez effectuer des réglages supplémentaires ici.

Les objets de communication pour le mode manuel et la commande automatique ont les mêmes effets. L'entraînement effectue la dernière commande qu'il a reçu de l'un des objets.

Désactivation/verrouillage de la commande automatique

Si le fonctionnement sur une base égale de la commande manuelle et de la commande automatique ne convient pas toujours à votre application, vous pouvez alors désactiver la fonction automatique en utilisant un autre objet si nécessaire et la réactiver plus tard.

En outre, vous pouvez spécifier comment la commande automatique répond à un télégramme de fonctionnement manuel.

Onglet	Paramètres
X : automatique	Verrouillage automatique

Si vous réglez « Verrouillage automatique » à la valeur « sur valeur objet 0 » ou « sur valeur objet 1 », l'objet de communication « Verrouillage automatique » apparaît alors également.

En fonction des réglages, la fonction automatique est soit activée, soit désactivée lors de la réception d'une nouvelle valeur de télégramme.

- « Verrouillage automatique » = « sur valeur objet 0 »
Si « Verrouillage automatique » = 0 : fonction automatique désactivée (verrouillage automatique activé)
Si « Verrouillage automatique » = 1 : fonction automatique activée (verrouillage automatique non activé)
- « Verrouillage automatique » = « sur valeur objet 1 »
Si « Verrouillage automatique » = 0 : fonction automatique activée (verrouillage automatique non activé)
Si « Verrouillage automatique » = 1 : fonction automatique désactivée (verrouillage automatique activé)

Vous pouvez également spécifier le comportement de l'entraînement à la fin d'un verrouillage automatique.

Onglet	Paramètres
X : automatique	Comportement à la désactivation du verrouillage automatique via valeur objet

Spécifier la dépendance entre la fonction automatique et la commande manuelle

Le paramètre suivant vous permet de définir la réponse de la fonction automatique à la réception d'un télégramme d'instruction à partir des options de commande manuelle (objet déplacement manuel, objet arrêt manuel/pas, position hauteur hauteur, position lamelles manuelle et appel de scénario) :

Onglet	Paramètres
X : automatique	Réponse en fonctionnement automatique sur réception d'une valeur objet manuel

Si ce paramètre est réglé sur « Commande automatique verrouillée temporairement », deux paramètres supplémentaires apparaissent :

Onglet	Paramètres
X : automatique	Base temporelle pour temps de désactivation de la fonction automatique
	Facteur temps de désactivation de la fonction automatique (1-255)

La durée de désactivation résulte de la base temporelle x facteur.

La seule façon d'annuler une désactivation continue de la fonction automatique est l'envoi d'un télégramme pour terminer un verrouillage automatique via l'objet verrouillage automatique. L'action que vous réglez dans le paramètre « Comportement après désactivation du verrouillage automatique via valeur objet » est exécutée.

Une fois que le délai de désactivation a expiré, l'entraînement reste dans sa position actuelle jusqu'à réception du prochain télégramme de commande.

Objets de communication

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Canal X :	Objet déplacement automatique	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Canal X :	Objet arrêt/pas automatique	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Canal X :	Position hauteur automatique	1 octet	réduite	WC	Recevoir
Canal X :	Position automatique des lamelles	1 octet	réduite	WC	Recevoir
Canal X :	Verrouillage automatique	1 bit	réduite	CLET	Envoyer/Recevoir/Lire

● Fonctions avancées : Calibrage/déplacement de référence

L'actionneur de stores calcule la position actuelle d'un entraînement à partir des temps d'exécution que vous avez réglés pour l'entraînement et également à partir des instructions de commande qu'il exécute. Ce calcul doit être effectué car l'entraînement ne peut fournir aucune rétroaction concernant sa position. Même en réglant les temps d'exécution avec grande précision, de faibles variations se produisent entre la position de hauteur calculée en interne et la position de hauteur réelle après quelques déplacements. Celles-ci sont dues aux tolérances mécaniques et aux influences météorologiques (fluctuations de température, gel, pluie, etc.).

L'actionneur de stores peut réinitialiser ces écarts avec des déplacements de référence. Pour ce faire, il déplace l'entraînement de manière spécifique en position finale supérieure ou inférieure. Après le déplacement de référence, le calcul de position interne recommence à une valeur fixe. Cela signifie que tous les écarts survenus pendant cette période sont annulés.



Remarque : La fonction de calibrage est de première importance si vous travaillez avec un nombre élevé d'instructions de position et nécessite une précision de positionnement de haut niveau. Si vous commandez le store uniquement avec la fonction de base et que les instructions de positionnement sont sans importance, cette fonction n'est alors pas nécessaire.

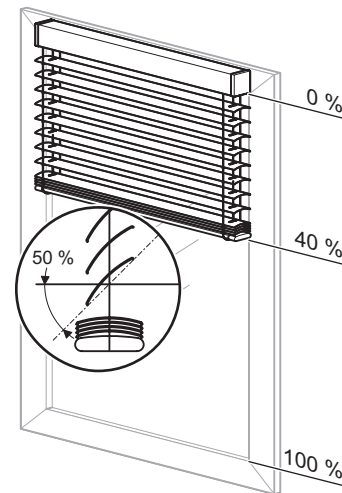
Fonctionnement

Un mouvement de référence peut être déclenché par un objet de communication ou après un certain nombre de déplacements. Lorsqu'un mouvement de référence est déclenché, l'entraînement se déplace dans la position de référence souhaitée (position finale). Si vous avez réglé les deux positions finales comme positions de référence, l'entraînement se déplace alors vers la position finale la plus proche en fonction de sa position actuelle. Afin de s'assurer que l'entraînement atteint entièrement la position finale, l'actionneur ajoute un temps d'exécution

supplémentaire de 5 % du temps d'exécution total à la durée de déplacement calculée pour chaque déplacement de référence.

Exemple d'application

- Type de store 1, position automatique des lamelles après déplacement de descente (position de travail) 50 %
- Temporisation de démarrage : verrouillé
Temporisation d'arrêt : verrouillé
Supplément de démarrage ouverture lamelles : verrouillé
- Temps d'exécution hauteur 120 s
Supplément de temps d'exécution vers le haut 0,2 s
Temps d'exécution lamelles 2,5 s
- Position hauteur actuelle 40 %
Position actuelle lamelles 50 % (position de travail)



Durée de déplacement calculée pour le mouvement de référence vers la position la plus haute :

- lamelles entièrement ouvertes pour le déplacement vers le haut = 1,25 s.
- plus temps d'exécution hauteur (40 % de la portée totale de déplacement) 48 s, direction vers le haut
- plus supplément temps d'exécution vers le haut (40 % de 0,2 s) 0,08 s
- Durée de déplacement calculée : 49,33 s
- plus supplément pour mouvement de référence (5 % du temps d'exécution total) 6 s
- **Durée de déplacement totale du mouvement de référence 55,33 s**

Le calibrage s'effectue également automatiquement lorsque l'entraînement se déplace en position finale suivant un ordre de positionnement « normal ». Le supplément de temps d'exécution de 5 % s'applique également en cas de calibrage automatique.



Remarque : Si, durant une fonction de calibrage, une alarme météo ou toute autre fonction de niveau supérieur est activée, la fonction de calibrage est alors annulée et la fonction de niveau supérieur est exécutée.

Vous pouvez activer la fonction de calibrage individuellement pour chaque canal : activer le paramètre « Calibrage ».

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores X : Volets roulants	Calibrage

Un nouvel onglet « X: Calibrage » apparaît sur les canaux pour lesquels vous avez activé la fonction calibrage. Vous pouvez effectuer ici les réglages de votre choix pour chaque canal.

En utilisant le paramètre « Position de référence », sélectionnez d'abord la position finale que vous voulez utiliser comme position de référence.

Onglet	Paramètres
X : Calibrage	Position de référence

Vous pouvez ensuite spécifier ce qui déclenchera le déplacement de référence :

Déclencher le mouvement de référence après un certain nombre de déplacements

L'actionneur ajoute le nombre de tous les déplacements, peu importe quelle instruction de commande a déclenché les déplacements. Une fois que le nombre défini de déplacements a été atteint, l'entraînement effectue un mouvement de référence avant la prochaine instruction de positionnement. Il se déplace ensuite dans la position exigée. Après le déplacement de référence, le compteur de déplacements est réinitialisé.

Déclencher le mouvement de référence par objet de communication

Lorsque l'objet « Déclencher mouvement de référence » reçoit la valeur '1', un déplacement de référence est lancé sur tous les canaux associés. Afin de ne pas surcharger la tension d'alimentation du système de stores, vous pouvez déclencher les déplacements de référence en spécifiant une temporisation pour chaque canal. Si, pendant cette temporisation, l'objet reçoit une nouvelle valeur '1', la temporisation est relancée. La valeur d'objet '0' n'a pas de signification.

Vous pouvez définir la position en hauteur après le déplacement de référence avec la « Position après mouvement de référence via objet ». Si vous voulez que l'entraînement se déplace sur une nouvelle position, réglez alors la hauteur et, dans le cas de stores, l'angle d'ouverture des lamelles sur une valeur comprise entre 0 % et 100 % dans la portée de déplacement.

Si l'actionneur de stores reçoit une instruction de positionnement prioritaire pendant le déplacement de référence, il se déplace dans la position souhaitée après le déplacement de référence. Les réglages dans le paramètre « Position après mouvement de référence via objet » n'ont aucun effet dans ce cas. Toutes les autres instructions de commande interrompent la fonction de calibrage. L'entraînement répond aux instructions de commande reçues.

Calibrage automatique

Chaque fois que l'entraînement se place dans la position finale définie en suivant un ordre de positionnement, la fonction de calibrage s'effectue. Cela signifie qu'un supplément de temps d'exécution de 5 % du temps d'exécution total est ajouté à la durée de déplacement calculée nécessaire à l'entraînement, afin que l'entraînement puisse atteindre entièrement sa position finale désirée. Lorsque la position finale est atteinte, le compteur de déplacements est réinitialisé.

Mouvement de référence après initialisation

L'objectif du mouvement de référence après téléchargement ou rétablissement de tension du bus est de toujours avoir la même position de départ pour des déplacements de position ultérieurs.



Remarque : Le mouvement de référence après initialisation est toujours effectué, même si la fonction « Mouvement de référence général » est verrouillée.

Le mouvement de référence est déclenché par une instruction de positionnement absolue. Il s'agit, par exemple, de la réception d'une valeur sur les objets « Position hauteur manuelle » ou « Position hauteur automatique », appel d'un scénario ou valeurs pré-réglées ou, si une position absolue est assumée en cas d'une alarme météo, alarme ou verrouillage. Si, après l'initialisation, l'« objet de mouvement manuel » reçoit une valeur qui déplace le store/volet roulant vers la position la plus haute, l'actionneur évalue alors ce déplacement comme un déplacement de référence.

En général, le mouvement de référence après initialisation est vers la position la plus haute. Si vous activez la transmission de messages d'état « État hauteur » et/ou « État lamelles » (rétroaction d'état active), l'état actuel est automatiquement transmis via cet objet.

Mouvement de référence dans l'éventualité d'une limitation de portée de déplacement



Attention !

Risque de dommages sur les stores/volets roulants. Les stores/volets roulants peuvent se déplacer au-delà des limites de la portée de déplacement dans les fenêtres ouvertes. Prêter attention au parcours du mouvement de référence.

Un mouvement de référence a également lieu après initialisation, même si la fonction « Limite portée de déplacement » est active. Les stores/volets roulants peuvent se déplacer au-delà des limites de la portée de déplacement dans les fenêtres ouvertes. Prêter attention au parcours du mouvement de référence. En général, le mouvement de référence après initialisation est vers la position la plus haute. C'est seulement lorsque la « position de référence » est réglée sur « bas » que le mouvement de référence a lieu vers la position finale inférieure.

Dans le cas d'un déplacement de référence, l'objet « Rétroaction d'état, limite portée de déplacement »

reçoit la valeur '0'. Le store/volet roulant ne se déplace dans la portée de déplacement qu'après que le mouvement de référence soit complété.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Régler les paramètres suivants dans l'ETS pour cette fonction :

Onglet	Paramètres
Général	Déplacement de référence général
X : Commande de stores ou X : Volets roulants	Calibrage
X : Calibrage	Mouvement de référence après
	nombre de déplacements jusqu'à ce qu'un mouvement de référence soit exécuté (1-20)
	Temporisation du mouvement de référence via objet en secondes
	Position après mouvement de référence via objet
	Position hauteur après mouvement de référence en %
	(pour store) position des lamelles après mouvement de référence en %
	Position de référence
	Calibrage automatique

Objets de communication

Si le paramètre « Déplacement de référence général » est activé dans l'onglet « Général », l'objet « Déclencher déplacement de référence » apparaît.

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapaux	Comportement
Calibrage	Déclencher déplacement de référence	1 bit	réduite	WC	Recevoir

● Fonctions avancées : Fonction verrouillage pour options de fonctionnement manuel

Vous pouvez commander les entraînements connectés en utilisant les objets de communication de mode manuel ou commande automatique. Il existe deux options de commande manuelle :

- Déplacement manuel de la position en hauteur et angle d'ouverture des lamelles avec commandes haut/bas/pas/arrêt
- Déplacement sur la position de hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles en utilisant des instructions de position absolues

Désactiver la commande manuelle

Si vous souhaitez désactiver la commande manuelle pendant un moment, vous pouvez alors activer une fonction verrouillée pour chaque canal de sortie.

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores X : Volets roulants	Verrouillage manuel

En fonction des réglages, la commande manuelle est soit activée ou désactivée lors de la réception d'une nouvelle valeur de télégramme.

- « Verrouillage manuel » = sur valeur objet 0
Si « Verrouillage manuel » = 0 : commande manuelle désactivée (verrouillage manuel activé)
Si « Verrouillage manuel » = 1 : commande manuelle activée (verrouillage manuel non activé)
- « Verrouillage manuel » = sur valeur objet 1
Si « Verrouillage manuel » = 0 : commande manuelle activée (verrouillage manuel non activé)
Si « Verrouillage manuel » = 1 : commande manuelle désactivée (verrouillage manuel activé)

Les fonctions d'alarme ou autres fonctions de niveau supérieur (p. ex. alarmes de vent, de pluie) désactivent également le fonctionnement de l'entraînement (voir section « Fonctions de niveau supérieur »).

Objets de communication

Si vous réglez « Verrouillage manuel » à la valeur « sur valeur objet 0 » ou « sur valeur objet 1 », l'objet de communication « Verrouillage manuel » apparaît alors.

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapaux	Comportement
Canal X :	Verrouillage manuel	1 bit	réduite	WC	Recevoir

● Fonctions avancées : Fonction préreglage

La fonction préreglage vous permet d'enregistrer jusqu'à huit positions de hauteur et angles d'ouverture des lamelles (pour les entraînements de stores) par canal de store ou volet roulant et d'activer ces positions préreglées plus tard, par télégramme. Vous pouvez enregistrer les positions de hauteur actuelles comme positions préreglées par commande télégramme. La différence entre cette fonction et la fonction scénario réside dans le format de données des objets de communication attribués. Dans le cas de la fonction préreglage, tous les objets de communication sont des objets d'1 bit.

Vous pouvez activer la fonction préreglage en alternative à la fonction automatique.

Activation de la fonction préreglage

Vous pouvez activer la fonction préreglage individuellement pour chaque canal :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores X : Volets roulants	Commande automatique/ préreglages

Après avoir activé la fonction, l'onglet « X : Préreglages » s'ouvre. Vous pouvez spécifier ici les quatre positions préreglées. Vous pourrez modifier ces positions plus tard pendant le fonctionnement, en utilisant des télégrammes.

Récupérer des positions préreglées

Vous pouvez appeler les positions préreglées avec les objets de communication « Préreglage 1/2 » ou « Préreglage 3/4 ».

Après la réception d'un télégramme sur l'un ou l'autre des deux objets, l'entraînement se déplace dans la position préreglée enregistrée.

- « Appeler pré réglage 1/2 » = « 0 » : position pré réglée 1 est activée
- « Appeler pré réglage 1/2 » = « 1 » : position pré réglée 2 est activée
- « Appeler pré réglage 3/4 » = « 0 » : position pré réglée 3 est activée
- « Appeler pré réglage 3/4 » = « 1 » : position pré réglée 4 est activée

Si un mouvement de référence est nécessaire avant un déplacement dans la position pré réglée, le déplacement de référence est d'abord effectué, puis l'entraînement se déplace dans la position pré réglée demandée.

Sauvegarder une position pré réglée

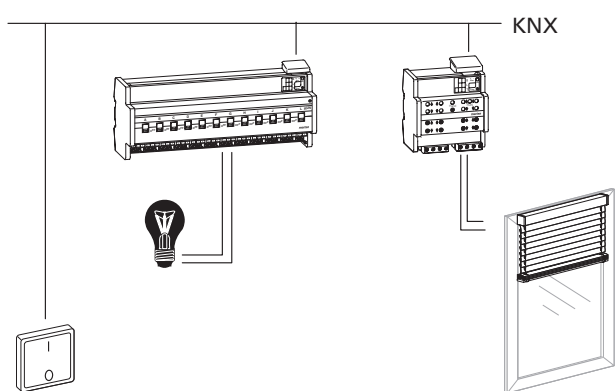
Vous pouvez remplacer les positions pré réglées en cours de fonctionnement avec les objets de communication « Pré réglage 1/2 » ou « Pré réglage 3/4 ».

Après la réception d'un télégramme sur l'un ou l'autre des deux objets, la position actuelle de l'entraînement est enregistrée comme la nouvelle position pré réglée.

- « Régler pré réglage 1/2 » = « 0 » : enregistre la position actuelle comme position pré réglée 1
- « Régler pré réglage 1/2 » = « 1 » : enregistre la position actuelle comme position pré réglée 2
- « Régler pré réglage 3/4 » = « 0 » : enregistre la position actuelle comme position pré réglée 3
- « Régler pré réglage 3/4 » = « 1 » : enregistre la position actuelle comme position pré réglée 4

Si vous avez activé le paramètre « Remplacer valeurs pré réglées dans l'actionneur lors du téléchargement », les valeurs pré réglées enregistrées dans l'appareil sont alors remplacées par vos valeurs par défaut lors du téléchargement. Si vous ne voulez pas écraser les valeurs dans l'appareil, vous devez désactiver ce paramètre.

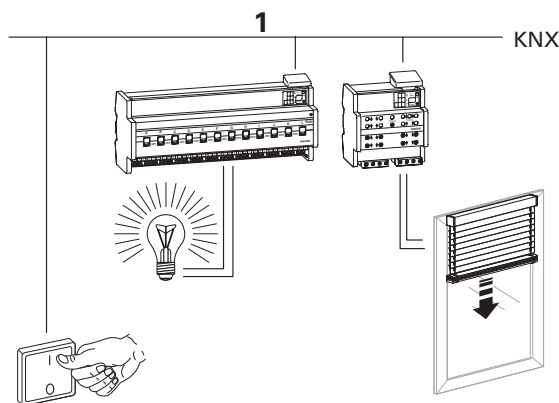
Exemple d'application 1



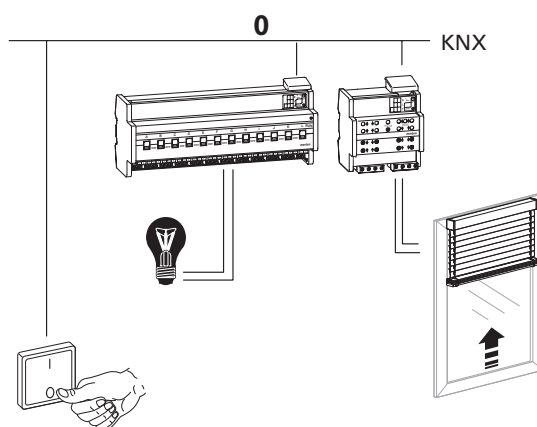
La fonction pré réglage vous permet par exemple, d'allumer la lumière et de déplacer le volet roulant en même temps en appuyant sur un poussoir. Si vous

entrez la valeur 0 % (volet roulant ouvert) pour fonction pré réglage 1 et la valeur 100 % (volet roulant fermé) pour valeur pré réglage 2, en pressant un poussoir vous avez la commande suivante :

Pression poussoir sur ON => valeur télégramme 1 => lumière ON et appel position pré réglée 2 = fermeture volet roulant :



Pression poussoir sur OFF => valeur télégramme 0 => lumière OFF et appel position pré réglée 1 = ouverture volet roulant :



Dans ce cas, sachant que le volet roulant a besoin d'un certain temps d'exécution pour s'ouvrir, la lumière doit être éteinte avec une temporisation d'extinction pour ne pas être dans le noir prématurément.

Exemple d'application 2

Vous pouvez également utiliser un capteur de lumière 1-bit pour appeler un pré réglage. Les appareils suivants peuvent être utilisés comme capteur de lumière : KNX-ARGUS 220 Connect, réf. 6315, interrupteur crépusculaire REG-S/DS1, réf. 670601, station météorologique REG-K/quadruple, réf. 682991.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Régler les paramètres suivants dans l'ETS pour cette fonction :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores ou X : Volets roulants	Commande automatique/préréglages
X : Préréglages	Remplacer les valeurs préréglées dans l'actionneur lors du téléchargement
	Préréglage 1 Pos. hauteur en %
	Préréglage 1 Pos. lamelles en %
	Préréglage 2 Pos. hauteur en %
	Préréglage 2 Pos. lamelles en %
	Préréglage 3 Pos. hauteur en %
	Préréglage 3 Pos. lamelles en %
	Préréglage 4 Pos. hauteur en % Préréglage 4 Pos. lamelles en %

Objets de communication

Utilisez les objets suivants pour appeler les fonctions de préréglage :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Canal X :	Appeler préréglage 1/2	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Canal X :	Appeler préréglage 3/4	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Canal X :	Régler préréglage 1/2	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Canal X :	Régler préréglage 3/4	1 bit	réduite	WC	Recevoir

● Fonctions avancées : Fonction scénario

Si vous voulez modifier diverses fonctions de pièce en même temps en utilisant un télégramme de bus, la fonction scénario est alors idéale. Appeler un scénario vous permet, par exemple, de varier l'éclairage de la pièce à une valeur requise, de déplacer les stores dans une position requise, d'orienter les lamelles, de mettre la commande du chauffage en mode jour et de mettre les prises d'une pièce sous tension. Ces fonctions n'ayant pas seulement des formats de télégramme différents mais les valeurs de télégramme pouvant avoir différentes significations (p. ex. la valeur « 0 » signifie ARRÊT pour l'éclairage et OUVERT pour les stores), vous seriez obligé, sans la fonction de scénario, d'envoyer un télégramme séparé à chaque actionneur pour obtenir le même résultat.

La fonction scénario vous permet d'intégrer l'actionneur de stores dans une commande de scénario. Il y a des emplacements dans la mémoire pour jusqu'à cinq valeurs de scénario différentes pour chaque canal de sortie. Chacun de ces emplacements dans la mémoire scénario peut être affecté à l'un des 64 numéros de scénario possibles (les numéros de scénario 0 à 63 correspondent aux valeurs de télégramme 0 à 63). Vous pouvez enregistrer huit positions hauteur et pour les stores des angles d'ouverture des lamelles comme valeurs de scénario. Lorsque l'actionneur reçoit un télégramme qui appelle

un numéro de scénario, l'entraînement est déplacé dans la position enregistrée et les lamelles sont tournées. Les numéros de scénario que vous enregistrez à la mise en service peuvent être remplacés plus tard par les utilisateurs s'ils le souhaitent.

Format des télégrammes

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

L : bit d'apprentissage

X : n'est pas utilisé

DDDDDD : numéro de scénario appelé

Si le bit d'apprentissage d'un télégramme porte la valeur « 0 », les valeurs de position enregistrées pour ce numéro de scénario sont appelées et occupées.

Si le bit d'apprentissage porte la valeur « 1 », les positions actuelles de l'entraînement et des lamelles sont alors enregistrées comme nouvelles valeurs de position pour le numéro de scénario.

Exemples :

- Valeur de télégramme 2
Binaire 0000 0010
Hexadécimal 02
Appeler numéro de scénario 2
- Valeur de télégramme 45
Binaire 0010 1101
Hexadécimal 2D
Appeler numéro de scénario 45
- Valeur de télégramme 173
Binaire 1010 1101
Hexadécimal AD
Apprendre numéro de scénario 45
- Valeur de télégramme 190
Binaire 1011 1110
Hexadécimal BE
Apprendre numéro de scénario 62

Activation de la fonction scénario

Pour pouvoir utiliser la fonction scénario pour les différents canaux, vous devez d'abord activer une fois la fonction pour l'appareil :

Onglet	Paramètres
Général	Scénarios général

Une fois la fonction activée, l'objet de communication « Objet scénario » apparaît. Cet objet reçoit les télégrammes de scénarios.

Vous pouvez maintenant activer la fonction individuellement pour chaque canal :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores X : Volets roulants	Scénarios

Une fois le paramètre « Scénarios » activé, l'onglet « X : Scénarios » apparaît. Vous pouvez affecter ici la position scénario. Vous pouvez activer chacun des emplacements dans la mémoire scénario indépendamment l'un de l'autre.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Régler les paramètres suivants dans l'ETS pour cette fonction :

Onglet	Paramètres
Général	Scénarios général
X : Commande de stores X : Volets roulants	Scénarios
X : Scénarios	Remplacer les valeurs scénario dans l'actionneur lors du téléchargement
	Scénario 1
	Scénario 1 : numéro de scénario (0 - 63)
	Scénario 1 : Pos. hauteur en %
	Scénario 1 : Pos. lamelles en % (seulement pour store)
	Scénario 2
	Scénario 2 : numéro de scénario (0 - 63)
	Scénario 2 : Pos. hauteur en %
	Scénario 2 : Pos. lamelles en % (seulement pour store)
	Scénario 3
	Scénario 3 : numéro de scénario (0 - 63)
	Scénario 3 : Pos. hauteur en %
	Scénario 3 : Pos. lamelles en % (seulement pour store)
	Scénario 4
	Scénario 4 : numéro de scénario (0 - 63)
	Scénario 4 : Pos. hauteur en %
	Scénario 4 : Pos. lamelles en % (seulement pour store)
	Scénario 5
	Scénario 5 : numéro de scénario (0 - 63)
	Scénario 5 : Pos. hauteur en %
	Scénario 5 : Pos. lamelles en % (seulement pour store)

Appeler et enregistrer les positions de scénario

L'« objet scénario » vous permet d'appeler des positions de scénario. Lorsqu'un télégramme scénario est reçu, l'actionneur de stores évalue le numéro de scénario envoyé. Si un déplacement de référence est nécessaire avant un déplacement dans la position scénario, le mouvement de référence est d'abord effectué, puis l'entraînement se déplace dans la position scénario demandée.

Si l'« objet scénario » reçoit un télégramme scénario avec bit d'apprentissage '1', la position actuelle et, dans le cas de stores, la position actuelle des lamelles, est enregistrée comme nouvelle valeur scénario dans tous les emplacements de la mémoire scénario attribués au numéro de scénario reçu.



Remarque : Si un numéro de scénario est affecté à plusieurs scénarios pour un même canal, seul le scénario trouvé en premier avec cette adresse de scénario est appelé ou enregistré. Pour éviter ceci, attribuez des adresses de scénario différentes pour un même canal.

Par exemple :

– Canal de sortie 1

Scénario 1 activé au numéro de scénario 13
(Scénario 1 Position hauteur = 50 %,
(Scénario 1 Position lamelles = 75 %,
Scénario 2 activé au numéro de scénario 7
(Scénario 2 Position hauteur = 0 %,
(Scénario 2 Position lamelles = 0 %,
Scénario 3, 4, 5 désactivé

– Canal de sortie 5

Scénario 1 activé au numéro de scénario 7
(Scénario 1 Position hauteur = 100 %,
(Scénario 1 Position lamelles = 0 %,
Scénario 3 activé au numéro de scénario 21
(Scénario 3 Position hauteur = 50 %,
(Scénario 3 Position lamelles = 50 %,
Scénario 2, 4, 5 désactivé

L'objet « Objet scénario » reçoit le télégramme « Appeler numéro de scénario 13 » :

– Canal de sortie 1 se déplace dans la position 50 % hauteur, 75 % lamelles

– Canal de sortie 5 ne répond pas

L'objet « Objet scénario » reçoit le télégramme « Appeler numéro de scénario 1 » :

– L'actionneur ne répond pas parce que le numéro de scénario 1 n'est pas affecté.

L'objet « Objet scénario » reçoit le télégramme « Appeler numéro de scénario 7 » :

– Canal de sortie 1 se déplace dans la position 0 % hauteur, 0 % lamelles

– Canal de sortie 5 se déplace dans la position 100 % hauteur, 0 % lamelles

L'objet « Objet scénario » reçoit le télégramme « Appeler numéro de scénario 21 » :

– Canal de sortie 1 ne répond pas

– Canal de sortie 5 se déplace dans la position 50 % hauteur, 50 % lamelles

Les entraînements sont déplacés dans les positions suivantes, soit en manuel ou en automatique :

– Canal de sortie 1 : position hauteur = 30 %, position lamelles = 70 %

– Canal de sortie 5 : position hauteur = 20 %, position lamelles = 10 %

L'objet « Objet scénario » reçoit maintenant un télégramme d'apprentissage pour le numéro de scénario 13

– Canal de sortie 1 : Scénario 1 Position hauteur = 30 %, Scénario 1 position lamelles = 70 %

– Canal de sortie 5 ne répond pas

L'objet « Objet scénario » reçoit le télégramme « Appeler numéro de scénario 13 » :

– Canal de sortie 1 se déplace dans la position 30 % hauteur, 70 % lamelles

– Canal de sortie 5 ne répond pas

Notez la différence avec le premier appel du numéro de scénario 13 !

Si vous avez activé le paramètre « Remplacer valeurs scénario dans l'actionneur lors du téléchargement »,

les valeurs scénario enregistrées dans l'appareil sont alors remplacées par vos valeurs par défaut lors du téléchargement. Si vous ne voulez pas écraser les valeurs dans l'appareil, vous devez désactiver ce paramètre.

Fonction d'extension des scénarios

Cette fonction vous permet d'activer ou de reprogrammer les valeurs de scénario pour les numéros de scénario 0-3 en utilisant des télégrammes 1 bit. Activer la fonction d'extension pour l'appareil :

Onglet	Paramètres
Général	Scénarios de poste secondaire

En activant cette fonction, deux objets de communication apparaissent pour activer un numéro de scénario :

- « Appeler scénario 1/2 » = « 0 » : le numéro de scénario 0 est activé
- « Appeler scénario 1/2 » = « 1 » : le numéro de scénario 1 est activé
- « Appeler scénario 3/4 » = « 0 » : le numéro de scénario 2 est activé
- « Appeler scénario 3/4 » = « 1 » : le numéro de scénario 3 est activé

Deux objets de communication pour régler un numéro de scénario apparaissent également :

- « Régler scénario 1/2 » = « 0 » : le numéro de scénario 0 est programmé
- « Régler scénario 1/2 » = « 1 » : le numéro de scénario 1 est programmé
- « Régler scénario 3/4 » = « 0 » : le numéro de scénario 2 est programmé
- « Régler scénario 3/4 » = « 1 » : le numéro de scénario 3 est programmé

i Remarque : Les actions correspondent à un appel ou à une instruction d'apprentissage normaux pour les numéros de scénario 0, 1, 2 ou 3 utilisant l'« objet scénario ». La fonction de poste secondaire n'est pas disponible pour les numéros de scénario 4 à 63. Vous pouvez seulement adresser ces numéros de scénario en utilisant l'objet « Objet scénario ».

En utilisant la fonction d'extension des scénarios, vous pouvez également profiter d'une fonction de pré-réglage (appel de valeurs de position enregistrées avec télégrammes 1 bit) si vous voulez utiliser la commande automatique au lieu de la fonction de pré-réglage actuelle.

Si vous utilisez ensemble la fonction pré-réglage et la fonction extension des scénarios, vous disposez de jusqu'à huit positions différentes pour chaque canal que vous pouvez appeler avec des télégrammes 1 bit.

Objets de communication

Utilisez les objets suivants pour appeler les fonctions de pré-réglage :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drap eaux	Comportement
Extension scénario	Appeler scénario 1/2	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Extension scénario	Appeler scénario 3/4	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Extension scénario	Régler scénario 1/2	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Extension scénario	Régler scénario 3/4	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Scénarios	Objet scénario	1 octet	réduite	WC	Recevoir

● Fonctions de niveau supérieur : Informations générales

Vous pouvez utiliser quatre fonctions de niveau supérieur avec l'actionneur de stores :

- Alarme météo
- Fonction alarme
- Fonction verrouillage
- Limite de portée de déplacement

Les fonctions de niveau supérieur sont exécutées avant les fonctions de base et les fonctions avancées.

Vous pouvez donner priorité aux fonctions de niveau supérieur de votre choix avec le paramètre suivant :

Onglet	Paramètres
Général	Séquence forçage de priorité des fonctions de niveau supérieur

Une fonction de niveau supérieur ne devient active que lorsqu'il n'y a pas d'autre fonction de niveau supérieur active au même moment. Si une fonction de niveau supérieur a été réinitialisée et qu'il y a une autre fonction de niveau supérieur mais de priorité inférieure active au même moment, les actions de la fonction de priorité inférieure sont alors exécutées.

● Fonctions de niveau supérieur : Alarme météo

Les fonctions d'alarme météo vous permettent de protéger les stores et volets roulant contre les dommages causés par les intempéries, tel que le vent, la pluie, le gel. Si une alarme est déclenchée pour cause de l'une de ces intempéries, l'entraînement se déplace dans une position sécurisée et y demeure jusqu'à ce que l'intempérie soit passée.

Activation de la fonction alarme météo

Activer la fonction alarme météo pour l'actionneur de stores comme fonction de niveau supérieur :

Onglet	Paramètres
Général	Fonction alarme météo générale

Une fois que vous avez activé cette fonction, le nouvel onglet « Alarme météo générale » apparaît. Vous pouvez configurer ici la fonction d'alarme en détail pour trois alarmes vent, une alarme pluie et une alarme protection hors-gel.

Vous pouvez activer ou désactiver les fonctions d'alarme individuelles séparément. Pour chaque

fonction activée, un objet de communication apparaît par lequel les signaux de capteur sont reçus.

Surveillance cyclique des signaux de capteur

Les signaux des capteurs météo actifs peuvent être surveillés cycliquement. L'appareil attend alors un télégramme du capteur dans le temps de cycle réglé. S'il ne reçoit pas ce télégramme au cours de la période de surveillance, l'alarme météo associée est encore déclenchée pour des raisons de sécurité (si, par exemple, le capteur ou la connexion par câble entre le capteur et l'actionneur de stores est défectueuse et qu'aucun signal n'a lieu dans l'éventualité d'une réelle alarme).

Définir d'abord la base temporelle pour le temps de surveillance :

Onglet	Paramètres
Alarme météo générale	Base temporelle pour le temps de surveillance des alarmes météo

Vous pouvez régler maintenant le temps de surveillance approprié pour chaque capteur actif en spécifiant un facteur :

Onglet	Paramètres
Alarme météo générale	Alarme vent n° 1
	<i>(si alarme vent n° 1 est activée)</i> Facteur temps de surveillance alarme vent n° 1
	Alarme vent n° 2
	<i>(si alarme vent n° 2 est activée)</i> Facteur temps de surveillance alarme vent n° 2
	Alarme vent n° 3
	<i>(si alarme vent n° 3 est activée)</i> Facteur temps de surveillance alarme vent n° 3
	Alarme pluie
	<i>(si alarme pluie activée)</i> Facteur pour temps de surveillance alarme pluie
	Alarme hors-gel
	<i>(si alarme hors-gel activée)</i> Facteur pour temps de surveillance alarme hors-gel

Le temps de surveillance est calculé en multipliant la base temporelle par le facteur. Si vous avez désactivé la valeur d'un facteur, la surveillance cyclique de valeur mesurée n'aura pas lieu pour cette valeur de capteur. Dans ce cas, des télégrammes 1 bit déclenchent l'alarme.

Forçages de priorité des alarmes météo

Vous pouvez donner priorité aux alarmes météo selon votre choix.

Onglet	Paramètres
Alarme météo générale	Séquence forçage de priorité des alarmes météo

Ce forçage de priorité s'applique à tous les canaux de stores et volets roulants pour lesquels vous avez activé la fonction protection météo. Les réponses à une alarme météo ne deviennent actives que s'il n'y

pas d'autre alarme météo de niveau supérieur active au même moment. Si une alarme météo est réinitialisée et qu'une autre alarme météo de priorité inférieure est active au même moment, les réponses de l'alarme de priorité inférieure sont alors exécutées.

Réponse aux entraînements individuels en cas d'alarme météo

Après avoir donné la priorité aux fonctions d'alarme météo, vous pouvez spécifier le comportement de l'entraînement en cas d'alarme météo pour chaque canal de sortie. Vous devez d'abord activer la fonction alarme météo pour chaque canal de sortie :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores	Alarme météo
X : Volets roulants	

Lorsque vous avez activé la fonction alarme météo pour canal de sortie, un nouvel onglet apparaît : « X : Alarme météo »

Commencez par sélectionner comment l'entraînement doit répondre à une alarme météo active. Pour protéger contre les dommages en cas de vitesses de vent élevées, vous pouvez affecter individuellement chaque canal à l'une des trois catégories de capteur de vent 1, 2 ou 3. Une autre possibilité consiste à choisir de raccorder les trois signaux logiquement avec les opérateurs OU et ET.

Onglet	Paramètres
X : Alarme météo	Répond à l'alarme vent n°
	Réponse aux alarmes vent
	Réponse à l'alarme pluie
	Réponse à l'alarme hors-gel

Si une alarme vent devient active, l'entraînement a l'une des réponses suivantes, selon ses réglages :

- Aucune réponse : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- Vers le haut : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du haut.
- Vers le bas : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du bas.
- Approcher position : l'entraînement se déplace dans la position de sécurité spécifiée.

Lorsque l'entraînement a répondu en conséquence, il reste dans cette position et ne peut pas être actionné tant que l'alarme météo est active. C'est seulement lorsque qu'une fonction de niveau supérieure devient active que la réponse définie pour cette fonction est exécutée.

Si vous voulez que l'entraînement se déplace dans une position de sécurité spéciale, vous pouvez définir cette position en utilisant les paramètres suivants :

Onglet	Paramètres
X : Alarme météo	Position hauteur sur alarme météo en %
	Position lamelles sur alarme météo en %

Cette position de sécurité s'applique aux trois alarmes météo si vous avez sélectionné la valeur de paramètre « Approcher position » comme réponse à une alarme météo.

Comportement de l'entraînement à la fin d'une alarme météo

Lorsque les valeurs des capteurs météo retournent dans la plage de mesure normale, les alarmes météo sont à nouveau désactivées. Vous pouvez définir comment l'entraînement doit répondre lorsque l'alarme météo cesse d'être active.

Onglet	Paramètres
X : Alarme météo	Comportement à la fin de toutes les fonctions d'alarme météo

L'entraînement exécute alors les fonctions suivantes :

- Aucune réponse : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- Vers le haut : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du haut.
- Vers le bas : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du bas.
- Déplacement dans la position avant l'alarme météo : l'entraînement retourne à la même position où il était avant l'alarme météo.
- Adopte la position automatique actuelle : ce réglage n'est logique que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace dans la dernière position automatique demandée.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Alarme météo	Alarme de vent 1	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Alarme météo	Alarme de vent 2	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Alarme météo	Alarme de vent 3	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Alarme météo	Alarme pluie	1 bit	réduite	WC	Recevoir
Alarme météo	Alarme hors-gel	1 bit	réduite	WC	Recevoir

● Fonctions de niveau supérieur : Fonction alarme

Dans une situation d'alarme, l'entraînement peut être déplacé dans une position d'alarme spécifiée. Lorsque l'entraînement atteint la position d'alarme, toute autre actionnement est verrouillé. Seule une fonction de niveau supérieure et de priorité supérieure peut déplacer l'entraînement dans une autre position. Vous pouvez activer la fonction alarme individuellement pour chaque canal :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores	Fonction alarme
X : Volets roulants	

Une fois la fonction alarme activée, l'objet de communication « Objet alarme » apparaît pour ce canal. Cet objet vous permet de commuter la fonction en marche et arrêt.

Vous pouvez réaliser les autres réglages de fonction dans l'onglet supplémentaire « X : Fonction alarme ». Sélectionnez d'abord la valeur objet qui doit activer la fonction alarme :

Onglet	Paramètres
X : Fonction alarme	Alarme

Valeurs à régler :

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

Comportement de l'entraînement lorsque la fonction alarme est activée

Vous pouvez spécifier ici le comportement de l'actionneur de stores lorsque la fonction alarme est activée :

Onglet	Paramètres
X : Fonction alarme	Comportement au déclenchement d'alarme

Valeurs à régler :

- Aucune réponse : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- Vers le haut : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du haut.
- Vers le bas : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du bas.
- Approcher position : l'entraînement se déplace dans la position de sécurité spécifiée.

Lorsque l'entraînement a effectué l'action voulue, il reste dans cette position et ne peut pas être actionné tant que la fonction alarme est active. C'est seulement lorsque qu'une fonction de niveau supérieure devient active que la réponse définie pour cette fonction est exécutée.

Vous pouvez définir une position de sécurité spéciale pour la fonction alarme :

Onglet	Paramètres
X : Fonction alarme	Position hauteur au déclenchement alarme en %
	Position lamelles au déclenchement alarme en %

L'entraînement se déplace dans cette position de sécurité si vous avez sélectionné la valeur paramètre « Déplacement dans cette position » comme comportement lorsque la fonction alarme commence.

Comportement de l'entraînement lorsque la fonction alarme est terminée

Lorsque qu'une nouvelle valeur objet a désactivé la fonction alarme, vous pouvez utiliser à nouveau l'entraînement normalement. Si vous voulez que l'entraînement effectue une action automatique lorsque la fonction alarme est terminée, vous pouvez définir cette action en utilisant le paramètre suivant :

Onglet	Paramètres
X : Fonction alarme	Comportement à la fin de l'alarme

Valeurs à régler :

- Aucune réponse : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- Vers le haut : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du haut.
- Vers le bas : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du bas.
- Déplacement dans la position avant l'alarme : l'entraînement retourne à la même position où il était avant l'alarme.
- Adopte la position automatique actuelle : ce réglage n'est logique que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace dans la dernière position automatique demandée.

Fonction alarme lors du rétablissement de la tension du bus

Ce paramètre vous permet de spécifier comment la fonction alarme doit répondre lorsque la tension de bus est rétablie :

Onglet	Paramètres
X : Fonction alarme	État alarme lors du rétablissement de la tension du bus

Valeurs à régler :

- Non active : Après rétablissement de la tension de bus, la fonction alarme est désactivée, indépendamment de son état avant la coupure de tension de bus.
- Active : La fonction alarme est activée lorsque la tension de bus est rétablie. Le relais de sortie répond en ligne à vos réglages de comportement après rétablissement de la tension de bus (voir section « Comportement de fonctionnement sur coupure et rétablissement de la tension d'alimentation »).

- Comme avant coupure de tension du bus : La fonction alarme reprend l'état qu'elle avait avant la coupure de tension du bus. Vos réglages de comportement après rétablissement de la tension du bus déterminent la réponse du relais de sortie dans ce cas également.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Canal X :	Objet d'alarme	1 bit	réduite	WC	Recevoir

● Fonctions de niveau supérieur : Fonction verrouillage

En cas d'état de fonctionnement spécial, l'entraînement peut se déplacer dans une position verrouillée spécifiée. Lorsque l'entraînement a atteint la position verrouillée, le fonctionnement n'est plus possible. Seule une fonction de niveau supérieure et de priorité supérieure peut déplacer l'entraînement dans une autre position. Vous pouvez activer la fonction verrouillage individuellement pour chaque canal de sortie :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores	Fonction verrouillage
X : Volets roulants	

Une fois la fonction verrouillage activée, l'objet de communication « Objet verrouillage » apparaît pour ce canal. Cet objet vous permet de commuter la fonction en marche et arrêt.

Vous pouvez réaliser les autres réglages de fonction dans l'onglet supplémentaire « X : Fonction verrouillage ».

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

Onglet	Paramètres
X : Fonction verrouillage	Verrouiller

Valeurs à régler :

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

Comportement de l'entraînement lorsque la fonction verrouillage est activée

Vous pouvez spécifier ici le comportement de l'actionneur de stores lorsque la fonction verrouillage est activée :

Onglet	Paramètres
X : Fonction verrouillage	Comportement au verrouillage

Valeurs à régler :

- Aucune réponse : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- Vers le haut : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du haut.
- Vers le bas : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du bas.
- Approcher position : l'entraînement se déplace dans la position de sécurité spécifiée.

Lorsque l'entraînement a effectué l'action voulue, il reste dans cette position et ne peut pas être actionné tant que la fonction verrouillage est active. C'est seulement lorsque qu'une fonction de niveau supérieure devient active que la réponse définie pour cette fonction est exécutée.

Vous pouvez définir une position de sécurité spéciale pour la fonction verrouillage :

Onglet	Paramètres
X : Fonction verrouillage	Position hauteur au verrouillage en %
	Position lamelles au verrouillage en %

L'entraînement se déplace dans cette position de sécurité si vous avez sélectionné la valeur paramètre « Déplacement dans cette position » comme comportement lorsque la fonction verrouillage commence.

Comportement de l'entraînement lorsque la fonction verrouillage est terminée

Lorsque qu'une nouvelle valeur objet a désactivé la fonction verrouillage, vous pouvez utiliser à nouveau l'entraînement normalement. Si vous voulez que l'entraînement effectue une action automatique lorsque la fonction verrouillage est terminée, vous pouvez définir cette action en utilisant le paramètre suivant :

Onglet	Paramètres
X : Fonction verrouillage	Comportement à la fin du verrouillage

Valeurs à régler :

- Aucune réponse : l'entraînement reste dans sa position actuelle.
- Vers le haut : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du haut.
- Vers le bas : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du bas.
- Déplacement dans la position avant verrouillage : l'entraînement retourne à la même position où il était avant la fonction verrouillage.
- Adopte la position automatique actuelle : ce réglage n'est logique que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace dans la dernière position automatique demandée.

Fonction verrouillage lors du rétablissement de la tension du bus

Ce paramètre vous permet de spécifier comment la fonction verrouillage doit répondre lorsque la tension de bus est coupée :

Onglet	Paramètres
X : Fonction verrouillage	Comportement de la fonction verrouillage au rétablissement de la tension du bus

Valeurs à régler :

- Non active : Après rétablissement de la tension de bus, la fonction verrouillage est désactivée, indépendamment de son état avant la coupure de tension de bus.
- Active : La fonction verrouillage est activée lorsque la tension de bus est rétablie. Le relais de sortie répond en ligne à vos réglages de comportement après rétablissement de la tension de bus (voir section « Comportement de fonctionnement sur coupure et rétablissement de la tension d'alimentation »).
- Comme avant coupure de tension du bus : La fonction verrouillage reprend l'état qu'elle avait avant la coupure de tension du bus. Vos réglages de comportement après rétablissement de la tension du bus déterminent la réponse du relais de sortie dans ce cas également.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Canal X :	Objet de verrouillage	1 bit	réduite	WC	Recevoir

● Fonctions de niveau supérieur : Limitation de la portée de déplacement

Pour certaines applications, p. ex. l'ouverture des fenêtres à bascule, il peut être utile ou nécessaire de limiter temporairement ou en permanence la portée de déplacement possible d'un entraînement. Si la portée de déplacement a été limitée, l'entraînement ne peut alors se déplacer, pendant la commande manuelle, les fonctions automatiques, les appels de scénarios ou les pré-réglages, que dans les limites définies. La limite s'applique également aux instructions de déplacement des fonctions de priorité inférieure. Seule une fonction de niveau supérieure et de priorité supérieure peut déplacer l'entraînement dans une autre position au-delà de la limite.

Vous pouvez activer la limitation de portée de déplacement individuellement pour chaque canal de sortie :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores	Limites de portée de déplacement
X : Volets roulants	

Après avoir activé les limites de portée de déplacement, l'onglet supplémentaire « X : Limites de portée de déplacement » apparaît :

Onglet	Paramètres
X : Limites de portée de déplacement	Limite portée de déplacement

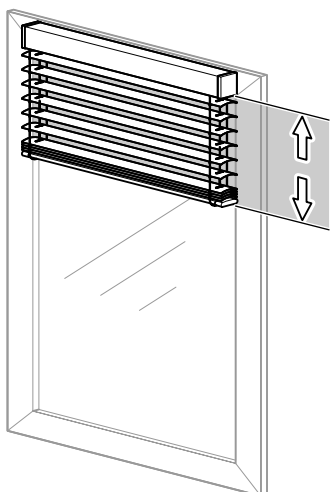
Valeurs à régler :

- Immédiatement après rétablissement de la tension de bus : La fonction devient active immédiatement après le rétablissement de la tension de bus ou un téléchargement. L'entraînement ne peut se déplacer qu'entre les valeurs limites. Seule une fonction de priorité supérieure peut déplacer l'entraînement dans une position au-delà de la limite.
- Pour valeur objet « 1 » : La valeur objet '1' active la limite. Si la valeur objet '0' est reçue, toute la portée de déplacement est à nouveau activée.
- Pour valeur objet « 0 » : La valeur objet '0' active la limite. Un télégramme avec la valeur objet '1' désactive à nouveau la limite.

Lorsqu'activé par une valeur objet, un objet de communication supplémentaire « Activer limites de déplacement » apparaît pour ce canal. Cet objet vous permet de commuter la limite en marche et arrêt.

Vous pouvez régler les limites de la portée de déplacement en utilisant des paramètres supplémentaires :

Onglet	Paramètres
X : Limites de portée de déplacement	valeur limite supérieure en %
	valeur limite inférieure en %



Lorsque la fonction limite est active, l'entraînement ne se déplace qu'entre les valeurs limite. La limite s'applique à toutes les instructions de déplacement de commande manuelle, fonctions automatiques, scénarios, préréglages et pour les déplacements de fonctions de priorité inférieure.

Si l'entraînement est en dehors des limites lorsque la limitation de portée de déplacement est activée, il est alors déplacé automatiquement à la limite la plus proche et y demeure.

i Remarque : Veillez à régler la valeur limite inférieure plus élevée que la valeur limite supérieure, sinon l'entraînement ne pourra pas se déplacer !

Lorsqu'un entraînement atteint ses limites de portée de déplacement, ceci est signalé par un objet d'état sur le bus. Les fonctions dépendantes, par exemple l'ouverture d'une fenêtre, peuvent maintenant être effectuées. La section suivante « Réponses d'état » donne plus d'informations à ce sujet.

Mouvement de référence après initialisation



Attention !

Risque de dommages sur les stores/volets roulants.

Les stores/volets roulants peuvent se déplacer au-delà des limites de la portée de déplacement dans les fenêtres ouvertes. Prêter attention au parcours du mouvement de référence.

Après un téléchargement ou rétablissement de la tension de bus, un déplacement de référence a lieu après initialisation, même si la fonction « Mouvement de référence général » est désactivé. Les stores/volets roulants peuvent se déplacer au-delà des limites de la portée de déplacement dans les fenêtres ouvertes.

Prêter attention au parcours du mouvement de référence. En général, le mouvement de référence après initialisation est vers la position la plus haute. C'est seulement lorsque la « position de référence » est réglée sur « bas » que le mouvement de référence a lieu vers la position finale inférieure.

Dans le cas d'un déplacement de référence, l'objet « Rétroaction d'état, limite portée de déplacement » reçoit la valeur '0'. Le store/volet roulant ne se déplace dans la portée de déplacement qu'après que le mouvement de référence soit complété.

Comportement de l'entraînement à la fin de la limitation de déplacement

Si des valeurs objet sont responsables de la limitation de portée de déplacement et une nouvelle valeur objet désactive la limitation, vous pouvez alors utiliser à nouveau l'entraînement normalement. Si, dans ce cas, vous voulez que l'entraînement effectue une action automatique, vous pouvez définir cette action en utilisant le paramètre suivant :

Onglet	Paramètres
X : Limites de portée de déplacement	Comportement à la fin de la limitation de déplacement

Valeurs à régler :

- Aucune réponse : l'entraînement reste dans sa position actuelle.

- Vers le haut : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du haut.
- Vers le bas : l'entraînement se déplace jusqu'à la position finale du bas.
- Déplacement dans la position avant la limitation de déplacement : l'entraînement retourne à la même position où il était avant la limitation de déplacement.
- Adopte la position automatique actuelle : ce réglage n'est logique que si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace dans la dernière position automatique demandée.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Canal X :	Activer les limites de déplacement	1 bit	réduite	WC	Recevoir

● Messages d'état/rétroaction état

L'application logicielle fournit de nombreuses options de signalement de l'état actuel de l'appareil ainsi que de l'état des canaux de sortie via les objets de communication. En fonction de ces messages d'état, vous pouvez déclencher certains processus de commande ou activer/désactiver des fonctions dans le système.

Ainsi, par exemple, l'ouverture d'une fenêtre est possible si un entraînement de store signale qu'il a atteint la position hauteur dans les limites de portée de déplacement. L'état fenêtre peut, à son tour, être utilisé pour désactiver une limitation de portée de déplacement active.

En plus, les messages d'état permettent aussi d'afficher les états de fonctionnement actuels au moyen d'un logiciel de visualisation.

Les messages d'état des canaux de sortie sont mis à disposition via des objets de communication. Vous pouvez définir les caractéristiques d'envoi de ces objets d'état sur l'une des valeurs suivantes via des paramètres :

- verrouillé
l'objet d'état n'est pas actif.
- objet rétroaction état actif
Lorsque l'état change, le nouvel état est transmis automatiquement.
- objet état passif
L'objet d'état n'envoie pas ses valeurs. Toutefois, l'état actuel est disponible et peut être lu par d'autres appareils du bus.

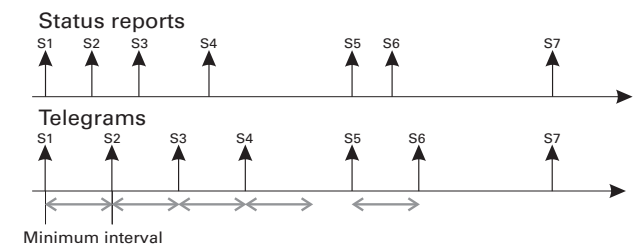
Comportement de transmission des messages d'état en temps

Vous pouvez donner priorité à l'intervalle de temps entre deux télégrammes d'état de l'appareil. Ce

réglage s'applique au comportement de transmission de tous les messages d'état.

Onglet	Paramètres
Général	Intervalle de temps minimum entre les messages d'état

S'il n'y a qu'un seul job de transmission en attente, le signal est alors envoyé immédiatement. S'il y a plusieurs messages d'état en attente, le premier est envoyé immédiatement et les autres sont décalés en fonction de la durée spécifiée dans le paramètre « Intervalle minimum entre les messages d'état ».



Si vous voulez activer les messages d'état pour un canal de sortie, vous devez alors activer le paramètre « Messages d'état » :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores X : Volets roulants	Messages d'état

Un nouvel onglet « X : Messages d'état » apparaît alors pour ce canal de sortie. Vous réalisez ici des réglages pour les messages d'état possibles.

État hauteur

La position actuelle de l'entraînement est disponible comme valeur comprise entre 0 -100 %. Les objets d'état associés changent de nom selon si l'état doit être transmis (rétroaction état hauteur) ou lu (état hauteur).

Onglet	Paramètres
X : Messages d'état	État hauteur

L'objet état hauteur n'est actualisé que si l'entraînement a atteint une position fixe après un déplacement.

État lamelles

L'angle de rotation actuel des lamelles de store est disponible comme valeur comprise entre 0 et 100 %. Les objets d'état associés changent de nom selon si l'état doit être transmis (rétroaction état lamelles) ou lu (état lamelles).

Onglet	Paramètres
X : Messages d'état	État lamelles

L'objet état lamelles n'est actualisé que si l'entraînement a atteint une position fixe après un déplacement.

État automatique

Le message d'état de la fonction automatique est généré via l'objet « Verrouillage automatique » des canaux de sortie (voir la section « Commande automatique »). C'est un objet bidirectionnel. En plus de sa fonction d'état, il permet également de verrouiller ou déverrouiller la fonction automatique en utilisant directement des télégrammes bus.

Si vous voulez afficher l'activation et le verrouillage de la fonction automatique par des télégrammes de fonctionnement comme fonction d'état, réglez alors « État automatique » à la valeur recherchée :

Onglet	Paramètres
X : Messages d'état	État automatique

La valeur objet actuelle de l'objet « Verrouillage automatique » est simultanément la valeur d'état.

État message de verrouillage

Il existe deux types de message de verrouillage que vous pouvez activer comme message d'état : un verrouillage d'entraînement ou une limitation de la portée de déplacement.

Onglet	Paramètres
X : Messages d'état	Type de message de verrouillage

Type de message de verrouillage = verrouillage entraînement

Un verrouillage d'entraînement est déclenché par les fonctions de niveau supérieur c.-à-d. alarme météo, fonction alarme et fonction verrouillage.

Onglet	Paramètres
X : Messages d'état	État verrouillage d'entraînement

Si l'une des fonctions de niveau supérieur est active et l'entraînement a atteint sa position de sécurité définie, l'objet d'état reçoit la valeur '1'. Lorsque l'entraînement est à nouveau activé, la valeur objet du message état passe à '0'.

Type de message de verrouillage = Limitation portée de déplacement

L'utilisation de la fonction de niveau supérieur « Limitation de la portée de déplacement » et autres fonctions de commande est possible si l'entraînement a atteint sa limite (si la limitation de portée de déplacement est active). Vous pouvez alors le signaler en utilisant ce type d'état :

Onglet	Paramètres
X : Messages d'état	État Limite portée de déplacement

La valeur de l'objet d'état reçoit la valeur objet '1' si la limitation de portée de mouvement est active et si l'entraînement a atteint l'une des limites spécifiées.

- Si, lorsque la limitation de portée de mouvement est activée, l'entraînement est déjà dans les limites spécifiées, l'objet état reçoit alors immédiatement la valeur objet '1'.

- Si une fonction de priorité supérieure fait que l'entraînement quitte la portée de mouvement ou si la limitation est annulée, la valeur objet passe alors sur '0'.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Canal X :	Rétroaction État hauteur	1 bit	réduite	CLT	Transmettre /Lire
Canal X :	État hauteur	1 bit	réduite	CL	Lire
Canal X :	Rétroaction État lamelles	1 bit	réduite	CLT	Transmettre /Lire
Canal X :	État lamelles	1 bit	réduite	CL	Lire
Canal X :	Rétroaction État verrouillage d'entraînement	1 bit	réduite	CLT	Transmettre /Lire
Canal X :	État verrouillage d'entraînement	1 bit	réduite	CL	Lire
Canal X :	Rétroaction état Limite portée de déplacement	1 bit	réduite	CLT	Transmettre /Lire
Canal X :	État Limite portée de déplacement	1 bit	réduite	CL	Lire
Canal X :	Verrouillage automatique	1 bit	réduite	CLET	Transmettre /Recevoir /Lire

● Commande manuelle et affichages d'état

Le devant de l'appareil est équipé d'une touche canal et d'une DEL jaune pour chaque canal permettant d'afficher les états de fonctionnement de chaque canal (DEL d'état canal).

En plus des touches de canal pour les canaux de sortie et la DEL d'état canal, l'appareil est également muni d'un interrupteur et d'une DEL rouge « Manuel » (DEL de commande manuelle). L'interrupteur vous permet d'activer/désactiver la commande manuelle. Une autre DEL de fonctionnement verte marquée 'RUN' (DEL RUN) indique que l'appareil est déjà en marche.

La touche de programmation de l'adresse physique de l'appareil et une DEL de programmation rouge associée sont placées sous le couvercle de la connexion bus.

i Remarque : Pour plus d'informations, voir le chapitre « Utilisation ».

Une fois que la tension de bus a été raccordée, vous pouvez déplacer les entraînements connectés en utilisant les touches de fonctionnement, si vous avez activé la commande manuelle. Les DEL d'état attribuées aux canaux indiquent l'état de commutation actuel.

Réglage de la commande manuelle

Vous pouvez régler l'actionneur de stores de manière à ce qu'il puisse être actionné avec les touches de canal :

Onglet	Paramètres
Général	Type commande manuelle
	Activation de la commande manuelle
	Réinitialisation de la commande manuelle en fonction du temps
	(si « Réinitialisation de la commande manuelle en fonction du temps » est activé) : Temps en minutes si la commande manuelle est réinitialisée automatiquement (5-255)

Si « Type commande manuelle » = « Commande manuelle uniquement » et si vous appuyez sur la touche manuelle, l'appareil est en fonctionnement purement manuel (DEL manuel s'allume). Il n'évalue aucun télégramme bus. Les entraînements raccordés ne peuvent être déplacés que manuellement, au moyen des touches de canal. Étant donné que les télégrammes de bus sont supprimés, les entraînements peuvent également être déplacés si des fonctions de niveau supérieur sont actives.



Attention !

Lorsque vous utilisez les stores ou volets roulants en « Mode manuel uniquement » en utilisant les touches de canal, les fonctions de sécurité telles que position alarme météo, position alarme, désactiver position ou portée de déplacement, ne fonctionnent plus. Pour éviter d'endommager le store/volet roulant, soyez très prudent lors de l'utilisation en mode manuel.

Si le paramètre « Type commande manuelle » a la valeur « Bus et commande manuelle », vous pouvez commander les entraînements raccordés manuellement au moyen des touches canal et des télégrammes bus. Ceci a le même effet que de recevoir un télégramme bus. Si, néanmoins, pendant ce mode, l'une des fonctions de niveau supérieur (alarme météo, fonction alarme, fonction verrouillage ou limite de portée de déplacement) est active, la commande manuelle est alors désactivée.

Sélectionnez d'abord le mode de fonctionnement souhaité pour commande manuelle, comme décrit ci-dessus. Vous pouvez ensuite sélectionner les réglages pour activer la commande manuelle :

- verrouillé
Il n'est pas possible de commuter au mode manuel en utilisant la touche manuelle.
- activé
Il est possible de commuter au mode manuel en utilisant la touche manuelle. La DEL manuel indique le mode de fonctionnement manuel actuel.
- activée avec message d'état
Il est possible de commuter au mode manuel en utilisant la touche manuelle. La DEL manuel indique le mode de fonctionnement manuel actuel. Lorsque vous commutez au mode de fonctionnement manuel, un télégramme portant la valeur '1' est envoyé via l'objet « État commande manuelle ». Lorsque la commande manuelle est réinitialisée, un télégramme portant la valeur '0' est envoyé.
- Activation via objet
L'objet « Activer commande manuelle » vous

permet d'activer et désactiver l'option de commutation pour la commande manuelle. La commande manuelle est activée à la réception d'un télégramme portant la valeur '1' et désactivée à la réception d'un télégramme portant la valeur '0'.

- Activation via objet avec message d'état
En plus d'activer la commande manuelle avec l'objet « Activer commande manuelle », l'objet « État commande manuelle » indique l'état de commutation.



Remarque : Pour commuter l'actionneur de stores au mode manuel, appuyer sur la touche manuel avant d'appuyer sur une touche de canal.

Réinitialisation de la commande manuelle en fonction du temps

Vous pouvez limiter le commutateur à la commande manuelle sur une base temporelle. Pour ce faire, réglez le paramètre « Réinitialisation de la commande manuelle sur base temporelle ».

Puis réglez le paramètre « Temps de réinitialisation automatique de la commande manuelle en minutes ». Lorsque le temps spécifié ici expire, l'appareil réinitialise automatiquement la commande manuelle. La DEL manuel indique l'état de fonctionnement actuel.

Commande manuelle des stores/volets roulants

Lorsque la commande manuelle est activée, vous pouvez déplacer les entraînements raccordés en utilisant les touches de canal (voir section « Commande »).

Le temps d'exécution de l'entraînement est pré-réglé sur 2 min et le temps de commutation sur 500 ms. Veuillez observer les spécifications du fabricant de l'entraînement. Après le premier téléchargement, les paramètres ETS réglés seront toujours effectifs.

Si vous appuyez sur une touche de canal lorsque la commande manuelle n'est pas active ou a été temporairement désactivée par une fonction de niveau supérieur, rien ne se passe.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonction	Nom d'objet	Type	Priorité	Drapeaux	Comportement
Actionnement manuel	Actionner la commande manuelle	1 bit	réduite	CE	Recevoir
Actionnement manuel	État commande manuelle	1 bit	réduite	CLT	Transmettre /Lire

● Comportement après coupure et rétablissement de la tension de bus



Remarque : L'appareil est raccordé à la tension du bus. Toutes les fonctions de l'appareil ne peuvent être pleinement garanties que si l'appareil reçoit correctement la tension du bus.

Si la tension d'alimentation du moteur pour les charges est coupée ou rétablie, l'actionneur de stores n'effectue aucune action. Veuillez noter néanmoins :



Attention !

L'allumage du moteur peut causer un déplacement de l'entraînement si le relais de sortie est activé en même temps. Pour éviter les blessures corporelles ou les dommages matériels, assurez-vous que tous les stores et volets roulants raccordés peuvent se déplacer librement avant de rallumer la tension d'alimentation.

Si vous voulez que l'actionneur de stores réponde d'une certaine façon en cas de coupure subite de la tension de bus en cours de fonctionnement, vous pouvez configurer le comportement de chaque canal en cas de coupure de tension.

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores X : Volets roulants	Comportement en cas de coupure de tension

Lorsque vous avez activé le comportement en cas de coupure de tension pour un canal, l'onglet supplémentaire « X : Comportement en cas de coupure de tension » apparaît. Vous pouvez régler ici d'autres paramètres.

La tension de bus est coupée

La DEL RUN n'est pas allumée quand la tension de bus est coupée.

Comportement des canaux pour stores/volets roulants

Vous pouvez régler le comportement en cas de coupure de tension comme suit :

Onglet	Paramètres
X : Comportement en cas de coupure de tension	Comportement en cas de coupure de tension de bus (pause de rebroussement fixe = 300 ms)

Réglages possibles :

- aucune réponse
L'entraînement reste dans son état actuel, en d'autres termes, il ne se déplace pas ou il complète son déplacement actuel jusqu'à ce que le temps d'exécution soit expiré.
- Arrêt
L'entraînement s'arrête immédiatement.
- Vers le haut
L'entraînement se déplace vers le haut. S'il était au milieu d'un déplacement vers le bas, il s'arrête et attend la pause de rebroussement par défaut de

300 ms avant de commencer à se déplacer vers le haut.

- Vers le bas
L'entraînement se déplace vers le bas. S'il était au milieu d'un déplacement vers le haut, il s'arrête et attend la pause de rebroussement par défaut de 300 ms avant de commencer à se déplacer vers le bas.



Attention !

Si vos réglages entraînent un changement de direction en cas de coupure de tension du bus (réglages vers le haut ou vers le bas), il est important de se rappeler la pause de rebroussement. Celle-ci est pré-réglée sur une valeur fixe de 300 ms pour les coupures de tension du bus. La valeur paramétrée pour l'entraînement n'est pas active dans ce cas. Si l'entraînement utilisé demande une pause de rebroussement plus longue (voir spécifications du fabricant), vous ne devez pas utiliser les réglages 'vers le haut' ou 'vers le bas' pour ne pas endommager l'entraînement.

Lorsque vous effectuez vos réglages, assurez-vous que les fonctions de sécurité de niveau supérieur ne sont pas actives pendant la coupure de tension du bus. Pour que cela ne cause aucun dommage, il convient d'effectuer les réglages de manière à ce que l'entraînement adopte une position de sécurité pendant la coupure de tension du bus.

La tension de bus est rétablie

La LED RUN est allumée, indiquant ainsi que la tension du bus est rétablie. Le comportement que vous avez spécifié pour le rétablissement de la tension du bus est également exécuté si l'appareil reçoit une instruction de redémarrage (fonction gestion) par un bus.

Trente secondes après le rétablissement d'une tension stable sur le bus, l'appareil démarre l'envoi des messages d'état activés de tous les canaux l'un après l'autre. Néanmoins, seuls sont transmis les messages d'état que vous n'avez **pas** définis comme objets d'état passifs, en d'autres termes, les messages définis pour lecture seule. La valeur objet des objets d'état valides au moment de la transmission est toujours envoyé comme le message d'état, même s'il a changé une fois ou plusieurs fois depuis le rétablissement de la tension de bus. Pour plus d'informations, voir la section « Messages d'état ».

Comportement des canaux pour stores/volets roulants

Après rétablissement de la tension du bus, tous les relais de sortie sont ouverts (tous les entraînements s'arrêtent) et la pause de rebroussement spécifiée par les paramètres est démarrée. C'est seulement après que le temps de pause de rebroussement est expiré que le comportement que vous avez défini avec le paramètre suivant sera exécuté :

Onglet	Paramètres
X : Comportement en cas de coupure de tension	Comportement lors du rétablissement de la tension du bus

Valeurs possibles :

- Arrêt
L'entraînement reste dans son état inactif actuel.
- Vers le haut
L'entraînement se déplace vers le haut. S'il était au milieu d'un déplacement vers le bas, il s'arrête et attend la pause de rebroussement paramétrée avant de commencer à se déplacer vers le haut.
- Vers le bas
L'entraînement se déplace vers le bas. S'il était au milieu d'un déplacement vers le haut, il s'arrête et attend la pause de rebroussement paramétrée avant de commencer à se déplacer vers le bas.
- Approcher position
Le store se déplace dans une position que vous avez définie. Le nouveau paramètre « Position hauteur au rétablissement de la tension du bus en % » apparaît et vous permet de régler cette position.
Régler la position hauteur voulue dans la portée de déplacement possible de 0 –100 %.
Dans le cas d'entraînements de stores, le paramètre supplémentaire « Position des lamelles au rétablissement de la tension du bus en % » vous permet de définir l'angle d'ouverture des lamelles sur la plage de réglage de 0 –100 %.

Messages d'état

L'appareil peut transmettre à nouveau des messages d'état.

Comportement en rapport avec l'alarme météo

Si aucune alarme météo n'est présente, l'appareil exécute le comportement paramétré lorsque la tension du bus est rétablie. Si une alarme météo est disponible, l'appareil réagit en fonction de vos réglages pour cette alarme météo. Le comportement paramétré au rétablissement de tension n'est alors plus exécuté.

Comportement des fonctions de niveau supérieur

Outre le comportement des canaux, vous pouvez également spécifier le comportement des fonctions de niveau supérieur après rétablissement de la tension de bus.

Fonction alarme

Après rétablissement de la tension de bus, la fonction alarme du canal répond en ligne à vos réglages. Elle reste soit inactive (désactivée) ou active ou elle retourne à l'état avant la coupure de tension du bus (voir également la section « Fonction alarme »).

Onglet	Paramètres
X : Fonction alarme	État alarme lors du rétablissement de la tension du bus

Fonction verrouillage

Après rétablissement de la tension de bus, la fonction verrouillage du canal répond en ligne à vos réglages. Elle reste soit inactive (désactivée) ou active ou elle retourne à l'état avant la coupure de tension du bus (voir également la section « Fonction verrouillage »).

Onglet	Paramètres
X : Fonction verrouillage	État verrouillage lors du rétablissement de la tension du bus

● Comportement après téléchargement d'application

Avant le premier téléchargement suivant la mise en service, tous les relais sont désactivés (réglage par défaut). La commande manuelle est désactivée ; la DEL manuel est éteinte.

Vous pouvez spécifier le comportement de téléchargement des canaux de sortie :

Onglet	Paramètres
X : Commande de stores X : Volets roulants	Comportement en cas de coupure de tension
X : Comportement en cas de coupure de tension (si comportement coupure activé)	État du relais après téléchargement

Réglages possibles :

- aucune réponse
Après un téléchargement, le relais reste dans son état actuel.
 - comme pour le rétablissement de tension du bus
Les relais répondent en ligne à vos réglages pour un rétablissement de tension de bus pour ce canal.
- Si une erreur interne ou un téléchargement incorrect entraîne un état dans lequel l'application n'est plus opérationnelle, l'appareil ne réagit pas. Les entraînements restent dans leur dernière position. Tous les relais sont désactivés.

● Paramètres et réglages

Cette section contient tous les paramètres de l'application ETS ainsi que leurs réglages et réglages par défaut.

Général	
Paramètres	Réglage
Type commande manuelle	Bus et commande manuelle
	Commande manuelle uniquement
Activation de la commande manuelle	verrouillé
	actif
	activée avec message d'état
	Activation via objet
	Activation via objet avec message d'état
Réinitialisation de la commande manuelle en fonction du temps	verrouillé
	actif

Général	
Paramètres	Réglage
Temps de réinitialisation de commande manuelle en minutes (5-255) (si « Réinitialisation de la commande manuelle sur base temporelle » est activé.)	60 , 5 à 255
Scénarios général	verrouillé activé
Scénarios de poste secondaire	verrouillé activé
Intervalle de temps minimum entre les messages d'état	100 ms, 200 ms , 500 ms, 1 sec, 1,5 sec, 2 sec

Général	
Paramètres	Réglage
Séquence forçage de priorité des fonctions de niveau supérieur	1. alarme, 2. alarme météo, 3. verrouillage, 4. portée de déplacement
	1. alarme, 2. alarme météo, 3. portée de déplacement, 4. verrouillage
	1. alarme, 2. verrouillage, 3. alarme météo, 4. portée de déplacement
	1. alarme, 2. verrouillage, 3. portée de déplacement, 4. alarme météo
	1. alarme, 2. portée de déplacement, 3. alarme météo, 4. verrouillage
	1. alarme, 2. portée de déplacement, 3. verrouillage, 4. alarme météo
	1. alarme météo, 2. alarme, 3. verrouillage, 4. portée de déplacement
	1. alarme météo, 2. alarme, 3. portée de déplacement, 4. verrouillage
	1. alarme météo, 2. verrouillage, 3. alarme, 4. portée de déplacement
	1. alarme météo, 2. verrouillage, 3. portée de déplacement, 4. alarme
	1. alarme météo, 2. portée de déplacement, 3. alarme, 4. verrouillage
	1. alarme météo, 3. portée de déplacement, 3. verrouillage, 4. alarme
	1. verrouillage, 2. alarme, 3. alarme météo, 4. portée de déplacement
	1. verrouillage, 2. alarme, 3. portée de déplacement, 4. alarme météo
	1. verrouillage, 2. alarme météo, 3. alarme, 4. portée de déplacement
	1. verrouillage, 2. portée de déplacement, 3. alarme météo, 4. alarme
	1. verrouillage, 2. portée de déplacement, 3. alarme, 4. alarme météo
	1. portée de déplacement, 2. alarme, 3. alarme météo, 4. verrouillage
	1. portée de déplacement, 2. alarme, 3. verrouillage, 4. alarme météo
	1. portée de déplacement, 2. alarme météo, 3. alarme, 4. verrouillage
	1. portée de déplacement, 2. alarme météo, 3. verrouillage, 4. alarme
	1. portée de déplacement, 2. verrouillage, 3. alarme météo, 4. alarme
	1. portée de déplacement, 2. verrouillage, 3. alarme, 4. alarme météo

Général	
Paramètres	Réglage
Fonction alarme météo générale	verrouillé activé (=> onglet « Alarme météo générale »)
Déplacement de référence général	verrouillé activé

Canal_config_X	
Paramètres	Réglage
Canal X mode de fonctionnement	désactivé (réglage par défaut pour tous les canaux, excepté 1)
	Stores (réglage par défaut pour canal 1) (=> onglet « X :_Stores » => onglet « X :_Entraînement »)
	Volets roulants (=> onglet « X :_Volets roulants » => onglet « X :_Entraînement »)

Si l'alarme météo est activée dans l'onglet « Général » :

Alarme météo générale	
Paramètres	Réglage
Base temporelle pour le temps de surveillance des alarmes météo	1 sec, 1 min , 1 h
Séquence forçage de priorité des alarmes météo	1. alarme vent, 2. alarme pluie, 3. alarme hors-gel 1. alarme vent, 2. alarme hors-gel, 3. alarme pluie 1. alarme pluie, 2. alarme vent, 3. alarme hors-gel 1. alarme pluie, 2. alarme hors-gel, 3. alarme vent 1. alarme hors-gel, 2. alarme vent, 3. alarme pluie 1. alarme hors-gel, 2. alarme pluie, 3. alarme vent
Alarme vent n° 1	verrouillé activé
Facteur temps de surveillance alarme vent n°1 (si alarme vent n°1 est activée)	désactivée , 1 à 255
Alarme vent n° 2	verrouillé activé
Facteur temps de surveillance alarme vent n°2 (si alarme vent n°2 est activée)	désactivée , 1 à 255
Alarme vent n° 3	verrouillé activé
Facteur temps de surveillance alarme vent n°3 (si alarme vent n°3 est activée)	désactivée , 1 à 255
Alarme pluie	verrouillé activé
Facteur temps de surveillance alarme pluie (si alarme pluie est activée)	désactivée , 1 à 255
Alarme hors-gel	verrouillé activé

Alarme météo générale	
Paramètres	Réglage
Facteur temps de surveillance alarme hors-gel (si alarme hors-gel est activée)	désactivée , 1 à 255

X_Store X_Volet roulant	
Paramètres	Réglage
Uniquement pour type de commande « store »	
Comment se déplace le store existant?	fermé vers le bas / niveau vers le haut (= type store 1) vers le bas incliné/vers le haut horizontal (= type store 2) fermé vers le bas / fermé vers le haut (= type store 3) horizontal vers le bas / fermé vers le haut (= type store 4)
Position de travail des lamelles en % (pour type store 1 et 3 - si position de travail)	0-100 Réglages par défaut : Type de store 1 : 50% Type de store 3 : 75%
Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en % ? (pour type de store 2 et 4)	0-100 Réglages par défaut : Type de store 2 : 50% Type de store 4 : 75%
Position lamelle après course	aucune réponse Position de travail dernière position des lamelles

Type de commande « Store »/Type de commande « Volet roulant »

Commande automatique/préréglages	verrouillé Commande automatique (=> onglet « X_Automatique ») Préréglages (=> onglet « X_Préréglages »)
Scénarios	verrouillé activé (=> onglet « X_Scénarios »)
Verrouillage manuel	non activé pour valeur objet « 0 » pour valeur objet « 1 »
Calibrage	verrouillé activé (=> onglet « X_Calibrage »)
Alarme météo	verrouillé activé (=> « X_Alarme météo »)
Fonction alarme	verrouillé activé (=> onglet « X_Fonction alarme »)
Fonction verrouillage	verrouillé activé (=> onglet « X_Fonction verrouillage »)
Limites de portée de déplacement	verrouillé activé (=> onglet « X_Limites portée de déplacement »)
Comportement en cas de coupure de tension	verrouillé activé (=> onglet « X_Comportement coupure »)

X_Store	
X_Volet roulant	
Paramètres	Réglage
Messages d'état	verrouillé
	activé (=> onglet « X_Messages d'état »)

X : Entraînement	
Paramètres	Réglage
Paramètre d'entraînement avancé	activé verrouillé
Base temporelle pour temps d'exécution hauteur	10 ms, 100 ms
Facteur de temps d'exécution hauteur (10-64000) 1 seconde = 1000 ms	10-64000, réglage par défaut 1200
Base temporelle partagée pour supplément de temps d'exécution/temps mort	10 ms , 100 ms
Facteur pour supplément de temps d'exécution vers le haut	verrouillé, 1-255, 20 réglage par défaut
Facteur de temps mort jusqu'au déplacement vers le haut	désactivé , 1-255
Facteur de supplément de démarrage d'ouverture des lamelles (<i>store uniquement</i>)	désactivé , 1-255
Facteur de supplément de démarrage de fermeture des lamelles (<i>store uniquement</i>)	désactivé , 1-255
Base temporelle pour intervalle de pas des lamelles (<i>store uniquement</i>)	10 ms , 100 ms
Facteur pour intervalle de pas des lamelles (5-255) (<i>store uniquement</i>)	5-255, réglage par défaut 10
Base temporelle pour temps d'exécution lamelles (<i>store uniquement</i>)	10 ms , 100 ms
Facteur durée de fonct. lamelle (5-255) (<i>store uniquement</i>)	5-255, réglage par défaut 100
Pause à l'inversion pour changement de direction (1-255), facteur * 100 ms, données du fabricant !	1-255, réglage par défaut 5
Facteur de temporisation de démarrage Facteur * 10 ms	désactivé , 1-255
Facteur de temporisation d'arrêt Facteur * 10 ms	désactivé , 1-255

Si « Commande automatique/préréglages » dans l'onglet « X_Store » est réglé sur « Commande automatique » :

X : Automatique	
Paramètres	Réglage
Verrouillage automatique	non activé pour valeur objet « 0 » pour valeur objet « 1 »
Réponse en fonctionnement automatique sur réception d'une valeur objet manuel	Commande automatique désactivée Commande automatique reste activée Commande automatique temporairement désactivée

X : Automatique	
Paramètres	Réglage
Comportement à la désactivation du verrouillage automatique via valeur objet (<i>seulement si verrouillage automatique est activé</i>)	aucune réponse Adopte la position automatique actuelle
Base temporelle pour le temps de désactivation de la commande automatique (<i>seulement si la commande automatique est désactivée temporairement</i>)	1 sec, 1 min , 1 h
Facteur de temps de désactivation de la commande automatique (<i>seulement si la commande automatique est désactivée temporairement</i>)	1-255, réglage par défaut 1

Si « Commande automatique/préréglages » dans l'onglet « X_Store » est réglé sur « Préréglages » :

X : Préréglages	
Paramètres	Réglage
Remplacer les valeurs préréglées dans l'actionneur lors du téléchargement	Verrouillé activé
Préréglage 1 : Pos. hauteur en %	0-100, réglage par défaut 0
Préréglage 1 : Pos. lamelles en %	0-100, réglage par défaut 0
Préréglage 2 : Pos. hauteur en %	0-100, réglage par défaut 0
Préréglage 2 : Pos. lamelles en %	0-100, réglage par défaut 0
Préréglage 3 : Pos. hauteur en %	0-100, réglage par défaut 0
Préréglage 3 : Pos. lamelles en %	0-100, réglage par défaut 0
Préréglage 4 : Pos. hauteur en %	0-100, réglage par défaut 0
Préréglage 4 : Pos. lamelles en %	0-100, réglage par défaut 0

Si « Scénarios » dans l'onglet « X_Store » est activé :

X : Scénarios	
Paramètres	Réglage
Remplacer les valeurs scénario dans l'actionneur lors du téléchargement ?	verrouillé activé
Scénario 1	verrouillé activé
Scénario 1 : Numéro scénario (0-63) (<i>seulement si scénario 1 est activé</i>)	(0-63), réglage par défaut 0
Scénario 1 : Pos. hauteur en % (<i>seulement si scénario 1 est activé</i>)	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 1 : Pos. hauteur en % (<i>seulement commande store et si scénario 1 est activé</i>)	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 2	verrouillé activé
Scénario 2 : Numéro scénario (0-63) (<i>seulement si scénario 2 est activé</i>)	(0-63), 1 réglage par défaut
Scénario 2 : Pos. hauteur en % (<i>seulement si scénario 2 est activé</i>)	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 2 : Pos. hauteur en % (<i>seulement commande store et si scénario 2 est activé</i>)	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 3	verrouillé activé

X : Scénarios	
Paramètres	Réglage
Scénario 3 : Numéro scénario (0-63) <i>(seulement si scénario 3 est activé)</i>	(0-63), 2 réglage par défaut
Scénario 3 : Pos. hauteur en % <i>(seulement si scénario 3 est activé)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 3 : Pos. hauteur en % <i>(seulement commande store et si scénario 3 est activé)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 4	verrouillé
	activé
Scénario 4 : Numéro scénario (0-63) <i>(seulement si scénario 4 est activé)</i>	(0-63), 3 réglage par défaut
Scénario 4 : Pos. hauteur en % <i>(seulement si scénario 4 est activé)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 1 : Pos. hauteur en % <i>(seulement commande store et si scénario 4 est activé)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 5	verrouillé
	activé
Scénario 5 : Numéro scénario (0-63) <i>(seulement si scénario 5 est activé)</i>	(0-63), 4 réglage par défaut
Scénario 5 : Pos. hauteur en % <i>(seulement si scénario 5 est activé)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Scénario 5 : Pos. hauteur en % <i>(seulement commande store et si scénario 5 est activé)</i>	0-100, réglage par défaut 0

Si « Calibrage » dans l'onglet « X_Store » est activé :

X : Calibrage	
Paramètres	Réglage
Mouvement de référence après	Nombres de déplacements
	Valeur '1' à objet déclencheur déplacement de référence
	Nombre de déplacements et déclencheur déplacement de référence
Nombre de déplacements jusqu'à ce qu'un mouvement de référence soit exécuté (1-20)	1-20, réglage par défaut 7
Position de référence	vers le haut
	vers le bas
	vers le haut et vers le bas
Calibrage automatique	position finale du haut
	position finale du haut et du bas
Temporisation du déplacement de référence via objet en secondes <i>(uniquement pour « Objet mouvement de référence »)</i>	désactivé , 1-255
Position après mouvement de référence via objet <i>(uniquement pour « Objet mouvement de référence »)</i>	Nouvelle position
	Reste dans la position de référence
	Même position qu'avant le déplacement de référence
Position hauteur après mouvement de référence en % <i>(uniquement pour « nouvelle position »)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Position lamelles après mouvement de référence en % <i>(uniquement pour « nouvelle position »)</i>	0-100, réglage par défaut 0

Si « Alarme météo » dans l'onglet « X_Store » est activé :

X : Alarme météo	
Paramètres	Réglage
Répond à l'alarme vent n°	aucune réponse
	1
	2
	3
	1 OU 2
	1 OU 3
	2 OU 3
	1 OU 2 OU 3
	1 ET 2
	1 ET 3
	2 ET 3
	1 ET 2 ET 3
	Réponse aux alarme(s) vent
Vers le haut	
Vers le bas	
Approcher position	
Réponse à l'alarme pluie	aucune réponse
	Vers le haut
	Vers le bas
	Approcher position

X : Alarme météo	
Paramètres	Réglage
Réponse à l'alarme hors-gel	aucune réponse
	Vers le haut
	Vers le bas
	Approcher position
Position hauteur sur alarme météo en %	0-100, réglage par défaut 0
Position lamelles sur alarme météo en %	0-100, réglage par défaut 0
Comportement à la fin de toutes les fonctions d'alarme météo	aucune réponse
	Vers le haut
	Vers le bas
	Déplacement dans la position avant l'alarme météo
	Adopte la position automatique actuelle

Si « Fonction alarme » dans l'onglet « X_Store » est activé :

X : Fonction alarme	
Paramètres	Réglage
Alarme	pour valeur objet « 0 »
	pour valeur objet « 1 »
Comportement au déclenchement d'alarme	aucune réponse
	Vers le haut
	Vers le bas
	Approcher position
Comportement à la fin de l'alarme	aucune réponse
	Vers le haut
	Vers le bas
	Approcher position
État alarme lors du rétablissement de la tension du bus	non activé
	activé
	comme avant la coupure de tension du bus
Position hauteur au déclenchement d'alarme en % <i>(uniquement pour « Approcher position »)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Position lamelles au déclenchement d'alarme en % <i>(uniquement pour « Approcher position »)</i>	0-100, réglage par défaut 0

Si « Fonction verrouillage » dans l'onglet « X_Store » est activé :

X : Fonction verrouillage	
Paramètres	Réglage
Verrouiller	pour valeur objet « 0 »
	pour valeur objet « 1 »
Comportement au verrouillage	aucune réponse
	Vers le haut
	Vers le bas
	Approcher position

X : Fonction verrouillage	
Paramètres	Réglage
Comportement à la fin du verrouillage	aucune réponse
	Vers le haut
	Vers le bas
	Déplacement dans la position avant verrouillage
	Adopte la position automatique actuelle
État verrouillage lors du rétablissement de la tension du bus	non activé
	activé comme avant la coupure de tension du bus
Position hauteur au verrouillage en % <i>(uniquement pour « Approcher position »)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Position lamelles au verrouillage en % <i>(uniquement pour « Approcher position »)</i>	0-100, réglage par défaut 100

Si « Limites de portée de déplacement dans l'onglet « X_Store » est activé :

X : Limites de portée de déplacement	
Paramètres	Réglage
Limite portée de déplacement	Immédiatement après rétablissement de la tension de bus
	pour valeur objet « 0 »
	pour valeur objet « 1 »
valeur limite supérieure en %	0-100, réglage par défaut 0
valeur limite inférieure en %	0-100, réglage par défaut 0

Si « Comportement coupure » dans l'onglet « X_Store » est activé :

X : Comportement en cas de coupure de tension	
Paramètres	Réglage
Comportement en cas de coupure de tension de bus (pause de rebroussement fixe = 300 ms)	aucune réponse
	Arrêt
	Vers le haut Vers le bas
Comportement lors du rétablissement de la tension du bus	Arrêt
	Vers le haut
	Vers le bas
	Approcher position
État du relais après téléchargement	aucune réponse
	comme pour le rétablissement de tension du bus
Position hauteur au rétablissement de la tension du bus en % <i>(uniquement pour « Approcher position »)</i>	0-100, réglage par défaut 0
Position lamelles au rétablissement de la tension du bus en % <i>(uniquement pour « Approcher position »)</i>	0-100, réglage par défaut 0

Si « Messages d'état » dans l'onglet « X_Store » est activé :

X : Messages d'état	
Paramètres	Réglage
État hauteur	verrouillé
	objet rétroaction état actif
	objet état passif
État lamelles	verrouillé
	objet rétroaction état actif
	objet état passif
État automatique	verrouillé
	objet rétroaction état actif
	objet état passif
Type de message de verrouillage	Verrouillage entraînement
	Limite de portée de déplacement
État verrouillage entraînement (<i>si type de message de verrouillage = verrouillage entraînement</i>)	verrouillé
	objet rétroaction état actif
	objet état passif
État limite portée de déplacement (<i>si type de message de verrouillage = limite portée de déplacement</i>)	verrouillé
	objet rétroaction état actif
	objet état passif