

Store, volets, sécurité, position, manuel 5700/1.1

● Généralités

Cette application logicielle vous permet de programmer en mode manuel les actionneurs de stores de la série REG-K/x/10 qui gèrent ensuite les entraînements raccordés des volets roulants ou des stores. Vous pouvez régler individuellement pour chaque canal de sortie de l'actionneur de stores via l'ETS le type des consommateurs raccordés et les fonctions disponibles pour ces derniers.

Vous pouvez commander l'actionneur de stores également via les touches placées sur le devant. Voir également le chapitre « Utilisation ».


Tous les réglages décrits se basent sur la version ETS 3. Vous pouvez utiliser toutefois tous les réglages et toutes les fonctions également avec la version ETS 2.


Adresses de groupe maximales : 252


Attributions : 252

Attention !

Lorsque vous revenez dans la version ETS 2 ou ETS 3 sur les valeurs pré-réglées (cliquer sur « Standard »), toutes les valeurs que vous aviez modifiées jusqu'alors sont effacées !

 **Remarque :** Puisque différentes fonctions dépendent d'autres fonctions, ces fonctions subordonnées peuvent être vues et sélectionnées dans l'ETS uniquement lorsque la fonction est activée. Lorsque vous désactivez des fonctions ou modifiez des paramètres, il peut arriver que les adresses de groupe déjà reliées se déconnectent.

 **Remarque :** puisque les relais de sortie d'un canal sont verrouillés mutuellement vous ne pouvez pas activer simultanément les deux sorties du canal correspondant.

 **Remarque :** les fichiers d'application (vd2 et vd3) sont configurés de manière à ce que la durée de chargement de l'application soit nettement réduite. Lors de la conversion d'un projet ETS 2 dans l'ETS 3, ce gain de temps est perdu. Pour cette raison, il est judicieux de télécharger le fichier vd3 lors de l'utilisation de l'ETS 3.

● Fonctions de l'application

L'application logicielle pour l'actionneur de stores vous met à disposition de nombreuses fonctions qui sont décrites dans trois paragraphes. Au sein de la description des fonctions, les paramètres essentiels pour la fonction concernée sont indiqués et explicités. Le dernier paragraphe « Paramètres et valeurs de réglage » fournit une vue d'ensemble de tous les paramètres de l'application ETS pour l'actionneur de stores.

Fonctions de base

Ces fonctions vous permettent d'équiper l'appareil de fonctionnalités simples et de les mettre en service.

- Approcher manuellement les positions en hauteur et les angles d'ouverture des lamelles

Fonctions étendues

- Approcher manuellement les positions en hauteur et les angles d'ouverture des lamelles via des instructions de position absolues
- Commande automatique
- Calibrage/Course de référence
- Fonction verrouillage pour les possibilités de commande manuelle
- Fonction de présélection
- Fonction scénario

Fonctions supérieures

L'exécution des fonctions supérieures est prioritaire avant l'exécution des fonctions de base et des fonctions étendues. Quatre sont disponibles :

- Alarme météo
- Fonction alarme
- Fonction verrouillage
- Limiter la plage de déplacement

Vous pouvez sélectionner librement les priorités :

Onglet	Paramètre
Général	Ordre de priorité fonctions supérieures

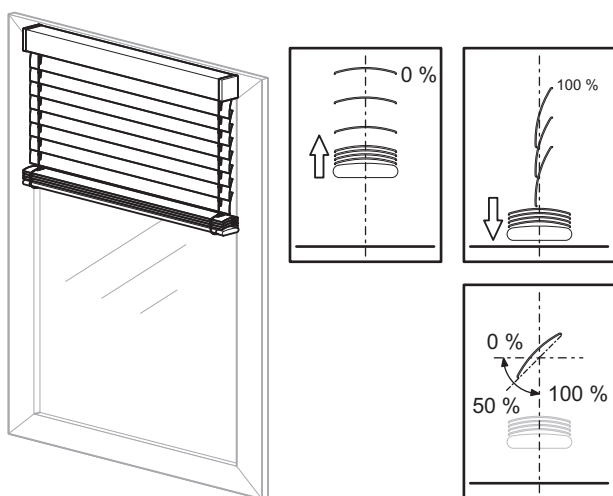
Une fonction supérieure est active uniquement si à cet instant aucune autre fonction supérieure de priorité supérieure n'est active. Si une fonction supérieure est réinitialisée et si à cet instant, une autre fonction supérieure avec priorité plus faible est active, les actions pour la fonction de la priorité plus faible sont alors exécutées.

● Définir le type de store

Lorsque vous souhaitez programmer les paramètres pour un store, vous devez déterminer le type de votre store avant le début de la programmation.

L'application distingue quatre types de stores différents que vous pouvez reconnaître au moyen de la position de leurs lamelles au cours du déplacement. Deux de ces types possèdent une position de travail définie mécaniquement. Ils peuvent être reconnus grâce à la position des lamelles inclinées au cours d'un déplacement vers le bas. La position de travail limite l'angle d'ouverture possible des lamelles tant que le store ne se trouve pas dans sa position finale inférieure.

Type de store 1 (sans position de travail)



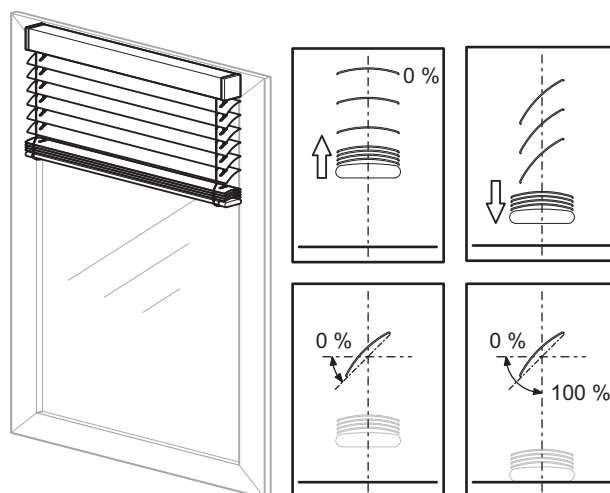
- Déplacement vers le haut : lamelles en position ouvertes à l'horizontale (position des lamelles 0 %)
- Déplacement vers le bas : lamelles fermées vers le bas (position des lamelles 100 %)
- Plage de réglage possible pour l'angle d'ouverture des lamelles : 0–100 %

Via le paramètre « Position lamelle après course », vous pouvez déterminer pour chaque canal le comportement des lamelles après un déplacement. Lorsque vous définissez le paramètre sur « Position de travail », vous pouvez régler un angle d'ouverture que les lamelles doivent prendre après chaque déplacement vers le bas. La valeur pré-réglée de 50 % correspond ici à une ouverture des lamelles d'environ 45°. Puisque cette position est réglée en fonction du temps, veuillez respecter à ce sujet également le chapitre « Durées de fonctionnement des entraînements ».



Remarque : Si les instructions ci-après ne mentionnent rien d'autre, les exemples sont basés sur ce type de store.

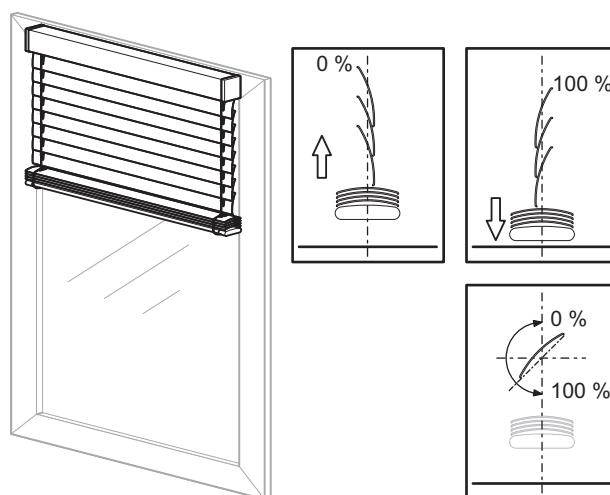
Type de store 2 (avec position de travail)



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

Via le paramètre « Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en % ? », vous pouvez régler l'angle d'ouverture pour la position de travail.

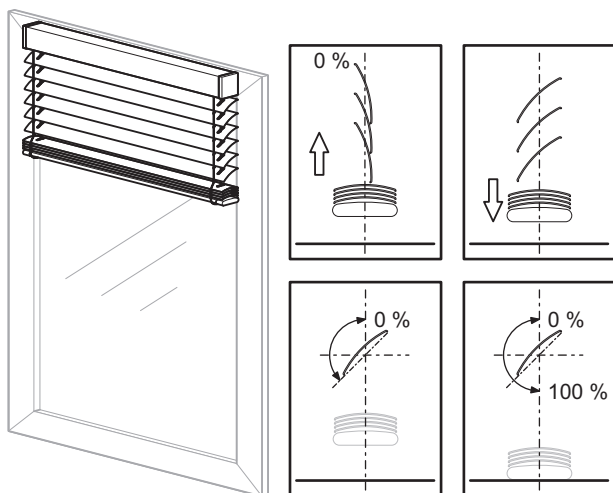
Type de store 3 (sans position de travail)



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

Via le paramètre « Position lamelle après course », vous pouvez déterminer pour chaque canal le comportement des lamelles après un déplacement. Lorsque vous définissez le paramètre sur « Position de travail », vous pouvez régler un angle d'ouverture que les lamelles doivent prendre après chaque déplacement vers le bas. La valeur pré-réglée de 75 % correspond ici à une ouverture des lamelles d'environ 45°. Puisque cette position est réglée en fonction du temps, veuillez respecter à ce sujet également le chapitre « Durées de fonctionnement des entraînements ».

Type de store 4 (avec position de travail)



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

Via le paramètre « Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en %? », vous pouvez régler l'angle d'ouverture pour la position de travail.

Quel type de store à sélectionner dans l'ETS ?

Pour le réglage correspondant du type de store, vous pouvez régler dans l'onglet « X: store » le paramètre « Comment se déplace le store existant? » sur les valeurs suivantes :

Onglet	Paramètre
X: Store	Comment se déplace le store existant?

Type de store	Valeur de réglage
1	fermé vers le bas / horizontal vers le haut
2	basculé vers le bas / horizontal vers le haut
3	fermé vers le bas / fermé vers le haut
4	basculé vers le bas / fermé vers le haut

Vous pouvez définir en plus les paramètres :

Pour les types 1 et 3 :

Onglet	Paramètre
X: Store	Position lamelle après course (type 1-4)
	Pos. de travail lamelles en % (type 1+3), (uniquement si le paramètre « Position lamelle après course = position de travail »)

Pour les types 2 et 4 :

Onglet	Paramètre
X: Store	Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en %?

Fonction de l'ajustement des lamelles

Lors de chaque déplacement de store, la position des lamelles est aussi modifiée, en fonction du sens de déplacement. Après le déplacement, les lamelles restent dans cette nouvelle position. Avec la présente application, vous pouvez toutefois régler les lamelles après un déplacement automatiquement sur une position souhaitée ou les faire revenir sur la position précédente.

Via le paramètre « Position lamelle après course », vous pouvez déterminer pour chaque canal de store le comportement des lamelles après un déplacement.

Onglet	Paramètre
X: Store	Position lamelle après course

Les paramètres suivants sont disponibles à cet effet :

- aucune réaction (maintien de la position momentanée)
- position de travail (approche de la position de travail)
- dernière position lamelles (approche de l'angle d'ouverture des lamelles que le store avait avant le début du déplacement)

L'angle d'ouverture des lamelles que vous avez défini est réglé après chaque manœuvre de positionnement ou est également réglé après une instruction de déplacement manuel qui a été terminée par un télégramme d'arrêt.

Après une coupure de tension du bus ou un téléchargement, la dernière position des lamelles n'est pas clairement définie et de ce fait, la position de travail correspondante est admise comme dernière position de lamelle.

Durées de fonctionnement des entraînements

i Remarque : en sélectionnant la plus petite valeur possible pour la base temporelle, vous obtenez les résultats les plus exacts pour le réglage temporel interne à l'appareil.

En fonction de la tâche de commande souhaitée pour le store ou les volants roulants, l'importance du réglage des durées de fonctionnement des entraînements est différente.

L'application vous fournit les paramètres suivants pour le réglage des durées de fonctionnement :

- Durée de fonctionnement hauteur
- Durée d'étape lamelles (pour la fonction de store)
- Durée de fonctionnement lamelles (pour la fonction de store)
- Pause de rebroussement lors du changement de direction

De plus, vous disposez de plusieurs possibilités pour compenser de petits écarts de temps qui sont provoqués par des données physiques ou qui résultent des caractéristiques techniques de l'entraînement :

- Supplément du temps de fonctionnement montée
- Temps mort avant la montée
- Temporisation au démarrage
- Temporisation d'extinction
- Supplément démarrage ouvrir lamelle haut (pour la fonction de store)
- Supplément démarrage ouvrir lamelle bas (pour la fonction de store)

En sélectionnant la plus petite valeur possible pour la base temporelle, vous obtenez les résultats les plus exacts pour le réglage temporel interne à l'appareil.

Astuces de réglage des valeurs

Lorsque les durées de fonctionnement à régler sont trop courtes afin de les chronométrer avec une montre, réglez d'abord une valeur approchée. Au moyen d'instructions de positionnement, testez le comportement de l'entraînement ou également celui des lamelles. Lorsque les positions souhaitées ne sont pas obtenues complètement, augmentez les temps de fonctionnement. Lorsque les positions sont dépassées, diminuez les durées de fonctionnement. Contrôlez vos corrections au moyen de nouvelles d'instructions de positionnement. Effectuez plusieurs tests puisque les petits écarts ne peuvent être vus ou constatés qu'après plusieurs déplacements.

Il est judicieux lors des corrections de modifier la valeur pour le facteur de la durée de fonctionnement et de laisser constante la valeur pour la base du temps de fonctionnement.

Outre les écarts mentionnés, d'autres écarts dans le comportement de déplacement des entraînements sont causés également par les influences de l'environnement (température, pluie, etc.). Puisque les entraînements ne peuvent pas renvoyer leur position actuelle et que la position actuelle est toujours calculée, l'actionneur de store ne peut pas constater ces écarts. Pour pouvoir continuer à positionner exactement l'entraînement, il est judicieux d'amener les entraînements de nouveau sur une position de départ fixe au moyen de courses de référence régulières. En conséquence, vous pouvez obtenir pendant longtemps une exactitude de positionnement satisfaisante.

Pour de plus amples informations à ce sujet, consultez le chapitre « Calibrage/Course de référence ».

Durées de fonctionnement pour la fonction de base

Afin de régler une fonction de base simple, il suffit de mesurer et de régler les durées de fonctionnement suivantes :

Durée de fonctionnement hauteur

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Base temporelle durée de fonctionnement haut
	Facteur durée de fonctionnement hauteur (10-64000) 1 seconde = 1000 ms

La durée de fonctionnement se compose de la base temporelle multipliée par le facteur, par ex. (valeurs standard) :

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

Ce laps de temps est nécessaire à l'entraînement pour partir depuis une position finale (le store/le volet roulant est complètement ouvert ou complètement fermé) dans la position finale opposée. A l'issue de la durée de fonctionnement réglé, le relais du canal correspondant est automatiquement coupé (même si l'entraînement ne devait pas encore avoir atteint sa position finale avec les valeurs réglées ici). Contrôlez éventuellement si le constructeur des entraînements a fourni des indications à propos des durées de fonctionnement.

Durée d'étape lamelle (uniquement pour le store)

Les instructions d'étape vous permettent d'amener la rotation des lamelles du store. L'angle d'ouverture des lamelles peut être modifié par petites étapes afin d'éviter par ex. un éblouissement par une position modifiée du soleil. La durée d'une telle étape de rotation est réglée par le biais de la base temporelle multipliée par le facteur un :

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Base temporelle durée de pas lamelle
	Facteur durée de phase lamelle (5-255)

Exemple (valeurs standard) :

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

En fonction de la durée totale des lamelles dans un sens de déplacement, vous pouvez mettre à la dispo-

sition de l'utilisateur par le biais de la durée d'étape un certain nombre d'étapes pour l'ouverture ou la fermeture des lamelles.

Lorsque la durée de fonctionnement des lamelles est par ex. de 2,5 s, l'entraînement requiert en conséquence environ 25 étapes pour parcourir dans un sens toute la plage d'ouverture des lamelles (2,5 s / 100 ms = 25 étapes).

Lorsque vous désirez mettre à la disposition de l'utilisateur dans ce cas uniquement 5 étapes de lamelles : 2,5 s / 5 étapes = durée d'étape de 0,5 s

Laissez la base temporelle de la durée d'étape sur 10 ms et définissez le facteur de la durée d'étape sur 50 : 10 ms * 50 = durée d'étape de 0,5 s

Durée de fonctionnement lamelle (uniquement pour le store)

La durée de fonctionnement des lamelles est le laps de temps dans lequel la lamelle effectue un mouvement complet de 0 % à 100 % (ou inversement). La plage de réglage parcourue de l'angle d'ouverture dépend alors du type de store utilisé :

	Type 1	Type 2	Type 3	Type 4
Position lamelles 0 %	ouverte horizontalement	ouverte horizontalement	fermée en haut	fermée en haut
Position lamelles 100 %	fermée en bas	fermée en bas	fermée en bas	fermée en bas

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Base temporelle durée de fonct. lamelle
	Facteur durée de fonct. lamelle (5-255)

Exemple (valeurs standard) :

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

Procédure pour la mesure de petites durées de fonctionnement des lamelles :

- Déplacez les lamelles sur la position fermée (position lamelles 100 %). Pour le type de stores avec une position de travail, cela correspond à la position finale inférieure.
- Comptage des instructions d'étape : Envoyez des instructions d'étape jusqu'à ce que le store se déplace vers le haut et comptez les étapes nécessaires.

Exemple : le store nécessite 5 étapes pour parcourir la plage de réglage des lamelles. Le store se déplace vers le haut avec la sixième étape.

- Avec les valeurs réglées pour la durée d'étape (durée d'étape standard : 100 ms), la durée de fonctionnement des lamelles se calcule ainsi : 100 ms * 5 étapes = 0,5 s.

Procédure pour la mesure de grandes durées de fonctionnement des lamelles :

- Déplacez les lamelles sur la position fermée (position lamelles 100 %). Pour le type de stores avec une position de travail, cela correspond à la position finale inférieure.

- Envoyez une instruction de déplacement vers le haut.
Avant d'ouvrir le store, l'entraînement oriente les lamelles en position ouverte (0 %).
Mesurez la durée de cette rotation.
- Arrêtez l'entraînement après la rotation.
- Sur les types de store 2 et 4 (avec position de travail), n'oubliez pas que la position fermée des lamelles est réglée uniquement sur la position finale inférieure. Vous devez ensuite additionner la durée pour la rotation depuis la position de travail sur la position fermée.

i Remarque : votre réglage pour la durée de fonctionnement des lamelles influence pour les types de store 1 et 3 (sans position de travail) l'angle d'ouverture après un déplacement puisque l'angle d'ouverture choisi (valeur en pourcentage pour la position des lamelles automatique) est converti en une durée de rotation proportionnelle pour les lamelles. Le fonctionnement de l'ajustement des lamelles après un déplacement est identique.

Pause de rebroussement lors du changement de direction

Lorsque l'actionneur de store reçoit pour un entraînement déjà en mouvement une instruction de déplacement dans le sens opposé, il coupe dans un premier temps les deux relais de sortie pour ce canal. Avant d'enclencher le relais pour le nouveau sens de déplacement, il attend pendant le laps de temps réglé de la pause de rebroussement. La durée de la pause de rebroussement est réglée via le facteur :

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Pause rebrouss. pdt chang. direct.(1-255) Factx100ms, données fabricant

La base temporelle est de **100 ms**. Exemple (valeurs standard) :

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

L'actionneur de store effectue également la pause de rebroussement lorsqu'il doit tourner les lamelles dans des sens différents lors de l'exécution de deux instructions d'étape.

⚠ Attention !

Des pauses de rebroussement trop courtes peuvent entraîner un endommagement de l'entraînement.

Lors du réglage des valeurs, tenez des comptes absolument des indications du constructeur dans la fiche technique de l'entraînement.

Durée de fonctionnement pour les fonctions étendues et les instructions de positionnement

Les fonctions étendues ou les instructions de positionnement directes vous permettent de déplacer les stores ou les volants roulants raccordés directement sur une position souhaitée et de régler en plus sur les stores l'angle d'ouverture des lamelles.

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Paramètres d'entr. étendus

Puisque l'entraînement activé ne peut donner acquiescer sa position, ces déplacements de positionnement sont réglés en fonction du temps. Un réglage si possible exact des paramètres de la durée de fonctionnement joue ce faisant un rôle important, en effet, plus vous définissez ces paramètres exactement, plus la position souhaitée peut être déterminée et réglée exactement. Ceci vaut en particulier pour les bâtiments pour lesquels la commande de stores doit satisfaire des exigences élevées.

Plus un entraînement se déplace lentement et plus longtemps, plus un positionnement peut être exact.

Les réglages pour la durée de fonctionnement de la hauteur ont déjà été indiqués. De plus, vous pouvez régler les paramètres physiques et dus à l'entraînement suivants :

Supplément du temps de fonctionnement montée

Le supplément du temps de fonctionnement n'est valable que pour les déplacements de l'entraînement vers le haut. Sa cause est physique : en effet, les entraînements nécessitent pour les déplacements vers le haut plus longtemps que pour les déplacements vers le bas en raison de la gravitation. Puisque cet écart de temps peut être très court, vous devez effectuer quelques déplacements afin de le constater. Il est judicieux de déplacer l'entraînement plusieurs fois de 10 % à 90 % puis de nouveau sur 10 %. Lorsque vous constatez que l'entraînement n'atteint plus vraiment la position finale supérieure après ces déplacements, vous pouvez le compenser de la manière suivante :

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Base de temps commune pour suppl. durée de fonct. / temps mort
	Facteur suppl. temps de fonct., montée

Exemple (valeurs standard) :

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

Temps mort avant la montée

Lorsque le store utilisé marque un temps mort dans la position inférieure fermée entre le serrage de la bande principale jusqu'au premier mouvement vers le haut, vous pouvez compenser ce retard.

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Paramètres d'entr. étendus
	Base de temps commune pour suppl. durée de fonct. / temps mort
	Facteur temps mort avant la montée (1-255)

Exemple :

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

Lors de l'utilisation d'un volet roulant, le temps mort peut aussi être utilisé pour compenser l'ouverture du volet roulant.

Temporisation au démarrage/Temporisation d'extinction

Certains moteurs ne fournissent pas une pleine puissance lors de la mise en marche mais uniquement après quelques secondes. Un réglage temporel de la temporisation au démarrage permet de compenser ce phénomène.

Il existe des moteurs qui fonctionnent encore par inertie quelques millisecondes après avoir été coupés. Lorsque vous constatez ce comportement, vous pouvez le compenser en réglant la temporisation d'extinction.

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Paramètres d'entr. étendus
	Facteur temporisation au démarrage Facteur * 10 ms
	Facteur température de décharge Facteur * 10 ms

Exemple temporisation au démarrage :

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

Durée de fonctionnement lamelle avec un positionnement en fonction du temps

En plus des indications déjà fournies pour les durées de fonctionnement des lamelles, avec un positionnement en fonction du temps, les valeurs suivantes signifient :

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

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

L'appareil convertit la durée de fonctionnement des lamelles réglée dans la plage 0 % à 100 % et détermine en conséquence les durées de déplacement en résultant pour les instructions de positionnement souhaitées.

Supplément démarrage

Certains types de stores nécessitent lors de l'ouverture des lamelles un supplément au démarrage jusqu'à la première réaction des lamelles, en raison du serrage et du desserrage des bandes des lamelles. Ceci dépend de la position actuelle des lamelles. A l'aide des paramètres suivants, vous pouvez régler un supplément au démarrage pour les positions des lamelles supérieure et inférieure.

Ces paramètres vous permettent de régler la temporisation au démarrage pour un déplacement vers le haut jusqu'à la rotation des lamelles lorsque les lamelles sont en position ouverte (0 %) (le déplacement précédent du store était une montée) :

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Paramètres d'entr. étendus
	Base de temps commune pour suppl. durée de fonct. / temps mort
	Facteur suppl. démarrage ouvrir lamelle en haut

La temporisation au démarrage jusqu'à la rotation des lamelles que vous déterminez ici est toujours prise en compte lors de l'ouverture du store lorsque les lamelles sont en position fermée (100 %) (le déplacement précédent du store était une descente) :

Onglet	Paramètre
X: Entraînement	Paramètres d'entr. étendus
	Base de temps commune pour suppl. durée de fonct. / temps mort
	Facteur suppl. dém. ouvrir lamelle en bas

i Remarque : pour chaque déplacement des lamelles, une durée de fonctionnement minimale que l'entraînement enclenche au minimum est présumée. Cette durée de fonctionnement minimale résulte de la capacité à commuter des relais de l'actionneur de stores et est d'environ 20 ms. Les mouvements de lamelles inférieurs à 20 ms ne sont pas exécutés.

● Fonctions de base : approcher manuellement la position en hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles

A l'aide de la fonction de base, vous pouvez déplacer manuellement l'entraînement raccordé sur la position souhaitée. Deux objets de communication vous sont disponibles : « Objet de dépl. manuel » et « Objet de pas/arrêt manuel » (pour les volets roulants : « Objet arrêt mode manuel »).

- Déplacer l'entraînement
L'objet « Objet de dépl. manuel » est responsable de l'ouverture et de la fermeture du store ou du volet roulant. Lors de la réception de la valeur « 1 », l'entraînement descend ; avec « 0 », il monte.
- Durée de fonctionnement
La sortie activée reste active jusqu'à ce que la durée de fonctionnement réglée soit écoulée. Si une nouvelle instruction de déplacement est reçue dans le même sens de déplacement, l'entraînement poursuit son déplacement.
- Pause de rebroussement lors du changement de direction
Si au cours d'un déplacement de l'entraînement, une instruction de commande dans le sens de déplacement opposé est reçue, l'entraînement s'arrête et attend le laps de temps défini pour la pause de rebroussement avant de commencer le déplacement dans le nouveau sens.
- Arrêter l'entraînement
Un entraînement qui est en mouvement s'arrête lors de la réception d'un télégramme de bus pour l'objet « Objet de pas/arrêt manuel » (pour les volets roulants : « Objet arrêt mode manuel »). La valeur de l'objet reçue ne joue aucun rôle.
- Ajustement des lamelles
Lorsque l'entraînement a été arrêté, les lamelles sont tournées sur la position souhaitée, en fonction des réglages pour le paramètre « Position lamelle après course ».

- Tourner les lamelles du store
Sur les stores, vous pouvez régler progressivement l'angle d'ouverture des lamelles à l'aide de l'objet « Objet de pas/arrêt manuel ». Pour cela, l'entraînement doit être au repos. Lorsque l'objet de communication reçoit la valeur d'objet « 1 », les lamelles se ferment d'un incrément ; lors de la réception d'un « 0 », elles se ferment (type 1).

Attention aux cas spéciaux suivants :

1. Si une instruction d'étape est exécutée et si les lamelles parviennent alors sur une des limites de leur plage de déplacement possible ou si elles se trouvent déjà sur une position limite, l'entraînement se déplace brièvement dans le sens souhaité. La durée de ce déplacement correspond également à la durée d'étape réglée.
2. Si une instruction de commande modifie tout d'abord le sens, l'appareil considère ici aussi la pause de rebroussement comme une durée d'attente entre les étapes.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Réglez pour cette fonction dans l'ETS les valeurs pour les paramètres suivants :

Onglet	Paramètre	Store	Volets roulants
Config. canal	Canal X mode de fonctionnement	X	X
X: Store	Comment se déplace le store existant?	X	
	Position lamelle après course	X	
	Pos. de travail lamelles en %	X	
	Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en %?	X	
X: Entraînement	Base temporelle durée de fonctionnement haut	X	X
	Facteur durée de fonctionnement hauteur (10-64000) 1 seconde = 1000 ms	X	X
	Base temporelle durée de pas lamelle	X	
	Facteur durée de phase lamelle (5-255)	X	
	Base temporelle durée de fonct. lamelle	X	
	Facteur durée de fonct. lamelle (5-255)	X	
	Pause rebrouss. pdt chang. direct. (1-255) Factx100ms, données fabricant !!!	X	X

Objets de communication

Objets de communication pour les stores :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Store	Objet de dépl. manuel	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Store	Objet de pas/arrêt manuel	1 bit	Réduit	SK	Reçu

Objets de communication pour les volets roulants :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Volets roulants	Objet de dépl. manuel	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Volets roulants	Objet arrêt mode manuel	1 bit	Réduit	SK	Reçu

Réglages pour cette fonction :

- « Objet de dépl. manuel » = « 0 » : ouvrir le store/le volet roulant
- « Objet de dépl. manuel » = « 1 » : fermer le store/le volet roulant
- L'entraînement se déplace et « Objet de pas/arrêt manuel » ou « Objet arrêt mode manuel » = « 0 » ou « 1 » : Arrêter l'entraînement

En plus pour les stores :

- L'entraînement est arrêté « Objet de pas/arrêt manuel » = « 0 » : Lamelles une étape vers le haut
- L'entraînement est arrêté « Objet de pas/arrêt manuel » = « 1 » : Lamelles une étape vers le bas

Cas spéciaux :

- Lamelles en position finale supérieure (position des lamelles 0 %) et « Objet de pas/arrêt manuel » = « 0 » : Entraînement une étape vers le haut
- Lamelles en position finale inférieure (position des lamelles 100 %) et « Objet de pas/arrêt manuel » = « 1 » : Entraînement une étape vers le bas

● Fonctions étendues : approcher manuellement la position en hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles via des instructions de position absolues

Cette fonction vous permet de régler manuellement directement via une valeur de pourcentage une position en hauteur et pour les stores, l'angle d'ouverture des lamelles. La valeur de pourcentage souhaitée se base toujours sur la plage de déplacement possible de 0 à 100 % que vous avez réglée en déterminant les durées de fonctionnement. Ces dernières représentent donc pour l'ensemble de plage de déplacement une position en hauteur absolue.

Après réception d'une nouvelle valeur de position, l'actionneur de stores calcule à partir de la position actuelle et de la nouvelle position souhaitée une durée de déplacement proportionnelle et déplace l'entraînement pour la période de cette durée de déplacement dans le sens du déplacement correspondant. La nouvelle position est de nouveau enregistrée temporairement. L'exactitude des réglages de position dépend de l'exactitude de vos réglages des durées de fonctionnement des entraînements.

Au bout de quelques manœuvres de positionnement, de faibles écarts entre la position réelle et la position calculée surviennent pour des raisons physiques et mécaniques. Vous pouvez réinitialiser ces écarts au moyen des courses de référence.

Si avant une nouvelle manœuvre de positionnement une course de référence est nécessaire, l'actionneur de store permet l'exécution de cette dernière avant d'approcher la nouvelle position de consigne (voir paragraphe « Calibrage/Course de référence »).

Pour le réglage des valeurs de position absolues, les objets de communication « Position hauteur man. » et pour les stores « Position lamelle man. » sont disponibles.

- Régler la position en hauteur
L'objet « Position hauteur man. » est responsable de la position en hauteur du store ou du volet roulant. La position limite 0 % signifie que le store/volet roulant est tout en haut. Avec le réglage 100 %, le store/volet roulant est tout en bas.
- Tourner les lamelles en position d'ouverture
L'objet « Position lamelle man. » vous permet de régler directement l'angle d'ouverture des lamelles. Avec la position de lamelles 0 %, les lamelles sont ouvertes à l'horizontale ou fermées en haut, avec 100 %, elles sont fermées en bas. L'angle d'ouverture réel des lamelles dépend du type de store utilisé.

Lors de la réception d'une nouvelle valeur de position, l'actionneur de stores calcule une durée de fonctionnement qui est nécessaire pour atteindre la nouvelle position depuis la position actuelle. L'entraînement est déplacé sur la nouvelle position pendant la durée calculée. Le sens de déplacement résulte du calcul. Si l'appareil reçoit pendant une manœuvre de positionnement une nouvelle valeur de position et si le calcul donne le même sens de déplacement, l'entraînement

poursuit son déplacement jusqu'à la nouvelle position de consigne.

- Pause de rebroussement lors du changement de direction

Si au cours d'un déplacement de l'entraînement ou d'une orientation des lamelles, une nouvelle instruction de commande est reçue et si le calcul donne le sens de déplacement opposé, l'entraînement s'arrête et attend le laps de temps défini pour la pause de rebroussement avant de commencer la nouvelle manœuvre de déplacement.

- Ajustement des lamelles

Si la position en hauteur du store est modifiée et si le store atteint la position souhaitée, la fonction de l'ajustement des lamelles est exécutée ensuite et les lamelles sont tournées sur la position souhaitée.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Réglez pour cette fonction dans l'ETS les valeurs pour les paramètres suivants :

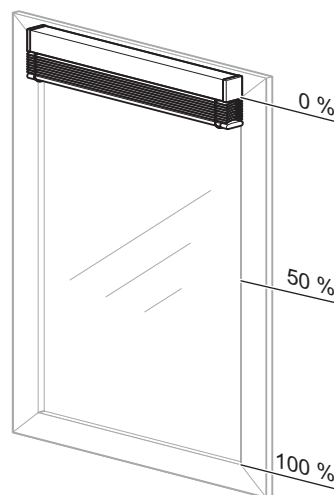
Onglet	Paramètre	Store	Volets roulants
Config. canal	Canal X mode de fonctionnement	X	X
X: Store	Comment se déplace le store existant?	X	
	Position lamelle après course	X	
	Pos. de travail lamelles en %	X	
	Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en %?	X	
X: Entraînement	Paramètres d'entr. étendus	X	X
	Base temporelle durée de fonctionnement haut	X	X
	Facteur durée de fonctionnement hauteur (10-64000) 1 seconde = 1000 ms	X	X
	Base de temps commune pour suppl. durée de fonct. / temps mort	X	X
	Facteur suppl. temps de fonct., montée	X	X
	Facteur temps mort avant la montée	X	X
	Facteur suppl. démarrage ouvrir lamelle en haut	X	
	Facteur suppl. dém. ouvrir lamelle en bas	X	
	Base temporelle durée de pas lamelle	X	
	Facteur durée de phase lamelle (5-255)	X	
	Base temporelle durée de fonct. lamelle	X	
	Facteur durée de fonct. lamelle (5-255)	X	
	Pause rebrouss. pdt chang. direct. (1-255) Factx100ms, données fabricant !!!	X	X
	Facteur temporisation au démarrage Facteur * 10 ms	X	X
	Facteur température de décharge Facteur * 10 ms	X	X

Exemples d'application

Les exemples suivants indiquent les durées de fonctionnement nécessaires pour atteindre certaines positions.

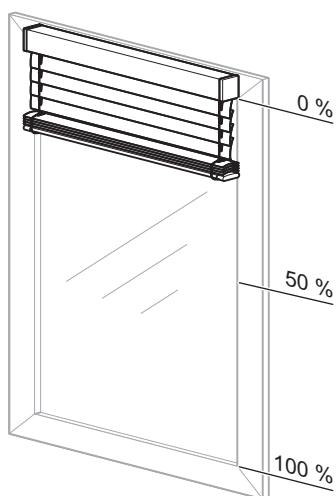
Position de départ et valeurs réglées :

- Type de store 1, position de travail 50 %, ajustement des lamelles = position de travail
- Durées de fonctionnement :
Temporisation au démarrage verrouillée
Temporisation d'extinction verrouillée
Facteur suppl. démarrage ouvrir lamelle en haut/verrouillée en bas
Durée de fonctionnement hauteur 120 s
Supplément durée de fonctionnement montée 0,2 s
Durée de fonctionnement lamelle 2,5 s
- Position en hauteur actuelle 0 % (store en haut)
- Position des lamelles actuelle 0 % (lamelles ouvertes)

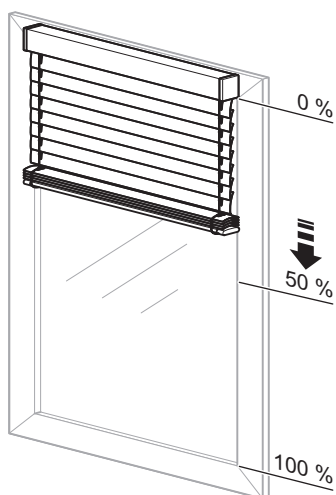


Nouvelle position en hauteur : 50 %

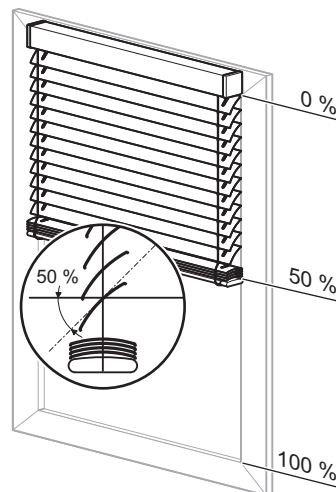
Etape 1 :
fermer les lamelles pour la descente = **2,5 s**
(durée de fonctionnement des lamelles de 0 % à 100 %)



Etape 2 :
durée de fonctionnement hauteur = 60 s, sens vers le bas
(différence entre la position actuelle 0 % et la nouvelle position 50 % = 50 % de la durée de fonctionnement de la hauteur)



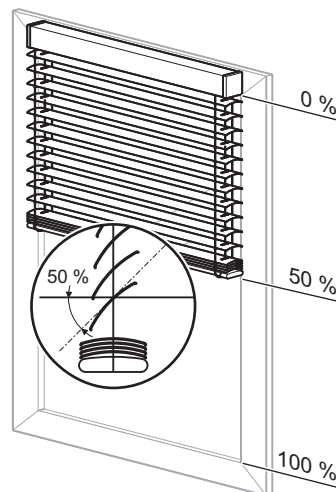
Etape 3 :
ajustement des lamelles sur la position de travail après la descente = **1,25 s**
(durée de fonctionnement des lamelles de 100 % à 50 %)



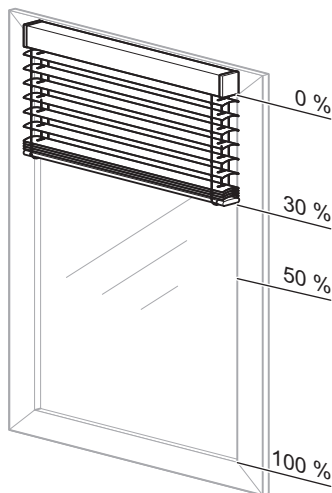
Durée totale de fonctionnement en conséquence :
 $2,5 \text{ s} + 60 \text{ s} + 1,25 \text{ s} = \mathbf{63,75 \text{ s}}$

Nouvelle position en hauteur : 30 %

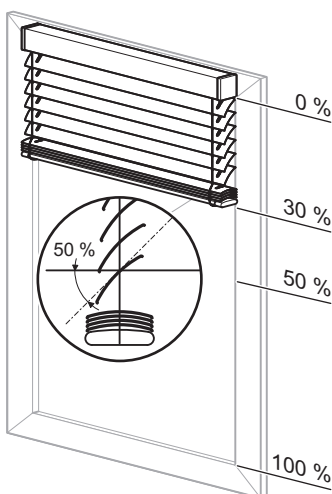
Etape 1 :
ouvrir les lamelles pour la montée = 1,25 s
(durée de fonctionnement des lamelles de 50 % à 0 %)



Etape 2 :
durée de fonctionnement hauteur = 24 s, sens vers le haut
(différence entre la position actuelle 50 % et la nouvelle position 30 % = 20 % de la durée de fonctionnement de la hauteur)
plus
Supplément durée de fonctionnement montée = 0,04 s
(différence entre la position actuelle 50 % et la nouvelle position 30 % = 20 % du supplément de la durée de fonctionnement)



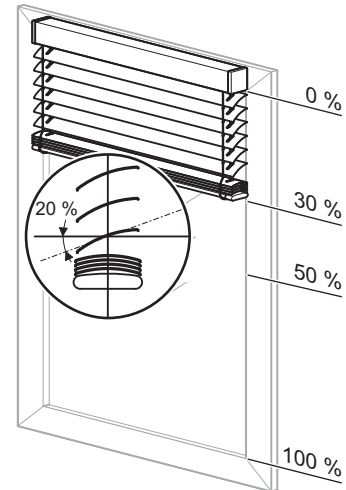
Etape 3 :
ajustement des lamelles sur la position de travail après la montée = **1,25 s**
(durée de fonctionnement des lamelles de 0 % à 50 %)



Durée totale de fonctionnement en conséquence :
 $1,25 \text{ s} + 24 \text{ s} + 0,04 \text{ s} + 1,25 \text{ s} = \mathbf{26,54 \text{ s}}$

Nouvelle position des lamelles : 20 %

Etape 1 :
durée de fonctionnement des lamelles = 750 ms
(différence entre la position actuelle 50 % et la nouvelle position 20 % = 30 % de la durée de fonctionnement des lamelles)



Objets de communication

Objets de communication pour les stores :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeaux	Comportement
Canal X	Position hauteur man.	1 octet	Réduit	SK	Reçu
Canal X	Position lamelle man.	1 octet	Réduit	SK	Reçu

Objets de communication pour les volets roulants :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeaux	Comportement
Canal X	Position hauteur man.	1 octet	Réduit	SK	Reçu

● Fonctions étendues : Commande automatique

Outre la commande manuelle des entraînements de store/volet roulant (via les objets de communication pour les options de commande manuelle), l'application logicielle vous offre **en plus** un autre groupe d'objets de communication pour une commande automatique.

Une commande automatique peut être exécutée par d'autres appareils bus, par ex. des détecteurs de présence, régulateurs de lumière ou par l'intermédiaire d'une direction de chantier. Lorsque vous avez activé la commande automatique pour un canal, vous pouvez positionner l'entraînement raccordé avec les mêmes droits soit via la commande manuelle soit via la commande automatique. L'entraînement réagit de la même manière lors de la réception de télégrammes de commande provenant d'un des deux types de commande.

Les réglages des paramètres et les objets vous permettent de modifier le mode d'action des deux possibilités de commande. De même, vous avez la possibilité de déterminer une prise d'influence réciproque entre la commande manuelle et la commande automatique.

Activer la commande automatique

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

Onglet	Paramètre
X: Store	Commande auto. / présélections
X: Volets roulants	

Lors de l'activation de la commande automatique, l'onglet supplémentaire « X: Automatique » s'affiche et vous permet de procéder aux autres réglages.

Les objets de communication pour la commande manuelle et la commande automatique agissent de la même manière. L'entraînement exécute l'instruction qu'il a reçue en dernier sur un des objets.

Désactiver/verrouiller la commande automatique

Si le mode de fonctionnement avec les mêmes droits pour la commande manuelle et la commande automatique n'est pas toujours adapté à votre application, vous pouvez si nécessaire verrouiller la fonction automatique via un objet supplémentaire puis l'autoriser de nouveau :

De plus, vous pouvez déterminer séparément la réaction de la commande automatique lors de la réception d'un télégramme d'instruction manuelle.

Onglet	Paramètre
X: Automatique	Verrouillage auto.

Si vous avez réglé « Verrouillage auto. » sur la valeur « avec valeur objet 0 » ou « avec valeur objet 1 », l'objet de communication « Verrouillage auto. » s'affiche en plus.

En fonction du réglage, la fonction automatique est autorisée ou verrouillée lors de la réception d'une nouvelle valeur de télégramme :

- « Verrouillage auto. » = « avec valeur objet 0 »
 Si « Verrouillage auto. » = « 0 » fonction automatique verrouillée (verrouillage auto. activé)
 Si « Verrouillage auto. » = « 1 » fonction automatique autorisée (verrouillage auto. inactivé)
- « Verrouillage auto. » = « avec valeur objet 1 »
 Si « Verrouillage auto. » = « 0 » fonction automatique autorisée (verrouillage auto. inactivé)
 Si « Verrouillage auto. » = « 1 » fonction automatique verrouillée (verrouillage auto. activé)

Vous pouvez en plus déterminer le comportement de l'entraînement à la fin d'un verrouillage automatique.

Onglet	Paramètre
X: Automatique	Comportement lors de la désactivation du verr. auto. via val. objet

Déterminer la dépendance entre la fonction automatique et la commande manuelle

Le paramètre suivant vous permet de régler la réaction de la fonction automatique à la réception d'un télégramme de commande provenant des possibilités de commande manuelle (Objet de dépl. manuel, Objet de pas/arrêt manuel, Position lamelle man. et Appeler scénario) :

Onglet	Paramètre
X: Automatique	Réaction en mode auto. lors de la réception d'une valeur objet man.

Si ce paramètre est sur « Mode auto. temporairement verrouillé », deux paramètres supplémentaires s'affichent :

Onglet	Paramètre
X: Automatique	Base temporelle temps de désactivation auto.
	Facteur de durée de désactivation auto. (1-255)

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

Une désactivation permanente de la fonction automatique ne peut être supprimée que par un télégramme pour quitter un verrouillage automatique via l'objet Verrouillage auto. L'action que vous avez réglée dans le paramètre « Comportement lors de la désactivation du verr. auto. via val. objet » est exécutée.

A la fin d'une désactivation limitée dans le temps, l'entraînement reste sur sa position momentanée jusqu'au télégramme de commande suivant.

Objets de communication

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Canal X	Objet de déplacement mode auto.	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Canal X	Objet de pas/arrêt automatique	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Canal X	Position hauteur automatique	1 octet	Réduit	SK	Reçu

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Canal X	Position lamelle automatique	1 octet	Réduit	SK	Reçu
Canal X	Verrouillage auto.	1 bit	Réduit	KLSÜ	Envoi/Emission/Lecture

● Fonctions étendues : Calibrage/Course de référence

La position actuelle d'un entraînement est calculée par l'actionneur de stores à partir des durées de fonctionnement que vous avez réglées pour l'entraînement et à partir des instructions de commande qu'il exécute. Ce calcul doit être effectué puisque l'entraînement ne renvoie pas d'information sur sa position. Même si vous avez réglé des durées de fonctionnement très précises, de faibles écarts apparaissent après quelques déplacements par rapport aux positions en hauteur réelles calculées en interne. Ces écarts sont dus aux tolérances mécaniques et aux influences météorologiques (variations des températures, gel, pluie, etc.).

L'actionneur de stores peut réinitialiser ces écarts au moyen des courses de référence. Pour cela, il déplace les entraînements expressément sur la position finale supérieure ou inférieure. Après la course de référence, le calcul interne de positionnement redémarre avec une valeur fixe. Les écarts qui sont apparus entre-temps sont ainsi supprimés.

i Remarque : la fonction de calibrage est surtout importante lorsque vous travaillez beaucoup avec des instructions de positionnement et que vous avez besoin d'une exactitude élevée de positionnement. Lorsque le store est commandé exclusivement via les fonctions de base et que les instructions de positionnement ne jouent aucun rôle, vous n'avez pas besoin de cette fonction.

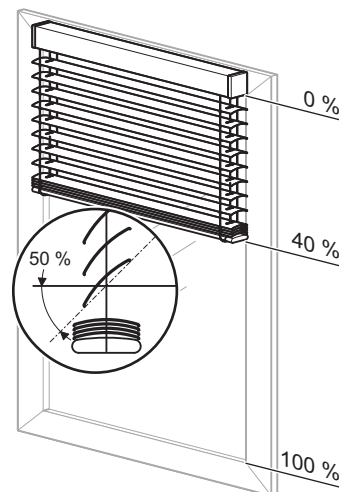
Mode de fonctionnement

Une course de référence peut être déclenchée par un objet de communication ou après un certain nombre de déplacements. Après déclenchement d'une course de référence, l'entraînement se déplace sur la position de référence souhaitée (position finale). Lorsque vous avez réglé les deux positions finales comme positions de référence, l'entraînement se déplace sur la position finale la plus proche, en fonction de sa position actuelle. Pour que l'entraînement atteigne aussi sûrement la position finale souhaitée, l'actionneur additionne à chaque course de référence à la durée de déplacement calculée un supplément de la durée de fonctionnement de 5 % de la durée de fonctionnement totale.

Exemple d'application

- Type de store 1, orientation auto. des lamelles après descente (position de travail) 50 %
- Temporisation au démarrage : verrouillée
Temporisation d'extinction : verrouillée
Suppl. démarrage ouvrir lamelle : verrouillé

- Durée de fonctionnement hauteur 120 s
Supplément durée de fonctionnement montée 0,2 s
Durée de fonctionnement lamelle 2,5 s
- Position en hauteur actuelle 40 %
Position actuelle des lamelles 50 % (position de travail)



Durée de déplacement calculée pour la course de référence sur la position finale supérieure :

- Ouvrir les lamelles complètement pour la montée 1,25 s
- plus durée de fonctionnement de la hauteur (40 % de la plage de déplacement totale) 48 s, sens de la montée
- plus supplément de la durée de fonctionnement en montée (40 % de 0,2 s) 0,08 s
- Durée de déplacement calculée : 49,33 s
- plus supplément pour la course de référence (5 % de la durée totale de fonctionnement) 6 s
- **Durée totale de fonctionnement de la course de référence 55,33 s**

Le calibrage est aussi effectué automatiquement lorsque l'entraînement se déplace sur une position finale suite à une instruction de positionnement « normale ». Le supplément de la durée de fonctionnement de 5 % est aussi actif avec le calibrage automatique.

i Remarque : Si au cours d'une fonction de calibrage, une alarme météo ou une autre fonction supérieure est activée, la fonction de calibrage s'interrompt et la fonction supérieure est exécutée.

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

Onglet	Paramètre
X: Store	Calibrage
X: Volets roulants	

Pour les canaux, pour lesquels vous avez activé la fonction de calibrage, un nouvel onglet « X: Calibrage » s'affiche. Vous pouvez y effectuer pour chaque canal les réglages souhaités.

Sélectionnez d'abord via le paramètre « Position de référence » la position finale qui doit être approchée comme position de référence.

Onglet	Paramètre
X: Calibrage	Position de référence

Puis réglez ce qui doit déclencher une course de référence :

Déclencher une course de référence après un nombre de déplacements

L'actionneur additionne le nombre de tous les déplacements, il n'est alors pas important de connaître l'instruction de commande ayant déclenché les déplacements. Lorsque le nombre défini de déplacements est atteint, l'entraînement effectue d'abord une course de référence avant l'instruction de positionnement suivante. Puis il règle la position demandée. Après la course de référence, le compteur est réinitialisé pour les déplacements.

Déclencher la course de référence via un objet de communication

Lorsque l'objet « Déclencher course de référence » reçoit la valeur « 1 », une course de référence démarre pour tous les canaux affectés. Pour ne pas surcharger l'alimentation en énergie de l'installation de store, vous pouvez sélectionner une temporisation pour la course de référence pour les différents canaux. Si au cours de cette temporisation, une nouvelle valeur « 1 » est reçue sur l'objet, la temporisation démarre de nouveau. La valeur d'objet « 0 » n'a pas d'importance.

Vous pouvez définir la position en hauteur après la course de référence via le paramètre « Position après course de réf. via objet ». Si une nouvelle position doit être approchée, réglez la hauteur et aussi l'angle d'ouverture des lamelles pour les stores dans la plage de déplacement de 0 % à 100 %.

Lorsque l'actionneur de stores reçoit une instruction de positionnement absolue au cours de la course de référence, il règle la position souhaitée après la course de référence. Les réglages dans le paramètre « Position après course de réf. via objet » n'ont aucun effet dans ce cas. Toutes les autres instructions de commande interrompent la fonction de calibrage. L'entraînement réagit en fonction des instructions de commande reçues.

Calibrage automatique

Chaque fois que l'entraînement se déplace sur la position finale définie suite à une instruction de positionnement, la fonction de calibrage est exécutée. Ainsi, en plus de la durée de déplacement calculée dont a besoin l'entraînement, un supplément de la durée de fonctionnement de 5 % de la durée de fonctionnement totale est ajouté pour que l'entraînement atteigne aussi sûrement la position finale souhaitée. Une fois la position finale atteinte, le compteur des déplacements est réinitialisé.

Course de référence après une initialisation

La course de référence après un téléchargement ou un retour de la tension du bus sert à obtenir une position de départ exacte pour d'autres courses de positionnement.



Remarque : la course de référence après l'initialisation est toujours effectuée même lorsque la fonction « Course de référence générale » est verrouillée.

La course de référence est déclenchée par une instruction de positionnement absolue. Cela peut être par exemple la réception d'une valeur sur les objets « Position hauteur man. » ou « Position hauteur automatique », l'appel de scénarios ou les valeurs pré-réglées ou lorsqu'une position absolue est approchée avec une alarme météo, une alarme ou un verrouillage. Lorsque l'objet « Objet de dépl. manuel » reçoit après l'initialisation une valeur qui déplace le store/volet roulant sur la position finale supérieure, l'actionneur considère ce déplacement automatiquement comme une course de référence.

La course de référence s'effectue toujours après l'initialisation dans le sens de la position finale supérieure. Dès que vous avez autorisé les messages d'état « État hauteur » et/ou « État lamelle » pour l'envoi (objet d'acquiescement actif), l'envoi de l'état actuel s'effectue automatiquement.

Course de référence avec une limitation de la zone de déplacement :



Attention !

Les stores/volets roulants peuvent être endommagés. Les stores/volets roulants se déplacent le cas échéant hors des limites de la zone de déplacement dans des fenêtres éventuellement ouvertes. Tenez compte en conséquence de l'endroit où la course de référence doit s'effectuer.

Une course de référence après l'initialisation s'effectue aussi lorsque la fonction « Limiter la plage de dépl. » est activée. Les stores/volets roulants se déplacent le cas échéant hors des limites de la zone de déplacement dans des fenêtres éventuellement ouvertes. Tenez compte en conséquence de l'endroit où la course de référence doit s'effectuer : La course de référence s'effectue toujours après l'initialisation dans le sens de la position finale supérieure. Uniquement lorsque le paramètre « Position de référence » est réglé sur « en bas », une course de référence est effectuée sur la position finale inférieure.

Dans le cas d'une course de référence, l'objet « Acquiescement limite zone de dépl. » reçoit la valeur « 0 ». Une fois la course de référence terminée, le store/volet roulant est déplacé dans la zone de déplacement.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Réglez pour cette fonction dans l'ETS les valeurs pour les paramètres suivants :

Onglet	Paramètre
Général	Course de référence générale
X: Store ou X: Volets roulants	Calibrage
X: Calibrage	Course de référence après
	Nombre de dépl. jusqu'à ce qu'un déplacement de réf. soit effectué (1-20)
	Temporisation course de réf. via objet en secondes
	Position après course de réf. via objet
	Position haut. après course de référence en %
	(pour le store) Position lamelle après course de réf. en %
	Calibrage automatique

Objets de communication

Si dans l'onglet « Général », le paramètre « Course de référence générale » est autorisé, l'objet « Déclencher course de référence » s'affiche.

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Calibrage	Déclencher course de référence	1 bit	Réduit	SK	Reçu

● Fonctions étendues : Fonction verrouillage pour les possibilités de commande manuelle

Vous pouvez activer les entraînements raccordés via les objets de communication pour les options de commande manuelle ou via une commande automatique. Pour les possibilités de commande manuelle, vous disposez de deux possibilités :

- Approcher la position en hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles via les instructions d'ouverture/de fermeture/d'étape/d'arrêt
- Approcher manuellement la position en hauteur et l'angle d'ouverture des lamelles via des instructions de position absolues

Verrouiller la commande manuelle

Si vous souhaitez bloquer temporairement la commande manuelle, vous pouvez activer une fonction de verrouillage pour chaque canal de sortie :

Onglet	Paramètre
X: Store X: Volets roulants	Verrouillage manuel

En fonction du réglage, la commande manuelle est verrouillée ou de nouveau autorisée lors de la réception d'une nouvelle valeur de télégramme :

- « Verrouillage manuel » = avec valeur objet « 0 »
Si « Verrouillage manuel » = « 0 » : commande manuelle verrouillée (verrouillage manuel activé)
Si « Verrouillage manuel » = « 1 » : commande manuelle autorisée (verrouillage manuel inactivé)
- « Verrouillage manuel » = avec valeur objet « 1 »
Si « Verrouillage manuel » = « 0 » : commande manuelle autorisée (verrouillage manuel inactivé)
Si « Verrouillage manuel » = « 1 » : commande manuelle verrouillée (verrouillage manuel activé)

Les fonctions d'alarme ou les autres fonctions supérieures (par ex. alarme de vent, alarme pluie) permettent de nouvelles possibilités de verrouillage supplémentaires pour la commande des entraînements (voir chapitre « Fonctions supérieures »).

Objets de communication

Si vous avez réglé « Verrouillage manuel » sur la valeur « avec valeur objet 0 » ou « avec valeur objet 1 », l'objet de communication « Verrouillage manuel » s'affiche.

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Canal X	Verrouillage manuel	1 bit	Réduit	SK	Reçu

● Fonctions étendues : Fonction de présélection

La fonction de présélection vous permet d'enregistrer par canal de store ou de volet roulant jusqu'à quatre positions en hauteur et angles d'ouverture des lamelles (par entraînements de store) et de les réactiver par un télégramme. Vous pouvez enregistrer les positions en hauteur actuelles comme nouvelles positions de présélection pouvant être commandées par télégramme. La différence par rapport à la fonction scénario se trouve dans le format de données des objets de communication affectés. Avec la fonction de présélection, tous les objets de communication sont des objets 1 bit.

Vous pouvez activer la fonction de présélection à la place de la fonction automatique.

Activer la fonction de présélection

Vous pouvez activer la fonction de présélection individuellement pour chaque canal :

Onglet	Paramètre
X: Store X: Volets roulants	Commande auto. / présélections

Après activation de la fonction, l'onglet « X: Présélections » ; il vous permet de spécifier les quatre positions de présélection. Ces spécifications de position peuvent ensuite être modifiées lors du fonctionnement via les télégrammes.

Appel des positions de présélection

Les objets de communication « Activer présélection 1/2 » ou « Activer présélection 3/4 » vous permettent d'appeler les positions de présélection.

Après réception d'un télégramme sur un des deux objets, l'entraînement est déplacé sur la position de présélection enregistrée :

- « Activer présélection 1/2 » = « 0 » : la position de présélection 1 est activée
- « Activer présélection 1/2 » = « 1 » : la position de présélection 2 est activée
- « Activer présélection 3/4 » = « 0 » : la position de présélection 3 est activée
- « Activer présélection 3/4 » = « 1 » : la position de présélection 4 est activée

Si avant le déplacement sur la position de présélection, une course de référence est nécessaire, la course de référence est d'abord exécutée puis l'entraînement est déplacé sur la position de présélection demandée.

Enregistrer la position de présélection

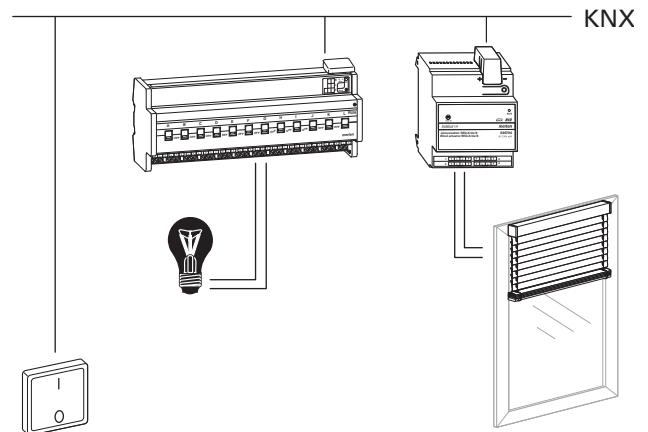
Les objets de communication « Définir présélection 1/2 » ou « Définir présélection 3/4 » vous permettent d'écaser en fonctionnement les positions de présélection.

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

- « Définir présélection 1/2 » = « 0 » : enregistrer la position actuelle comme position de présélection 1
- « Définir présélection 1/2 » = « 1 » : enregistrer la position actuelle comme position de présélection 2
- « Définir présélection 3/4 » = « 0 » : enregistrer la position actuelle comme position de présélection 3
- « Définir présélection 3/4 » = « 1 » : enregistrer la position actuelle comme position de présélection 4

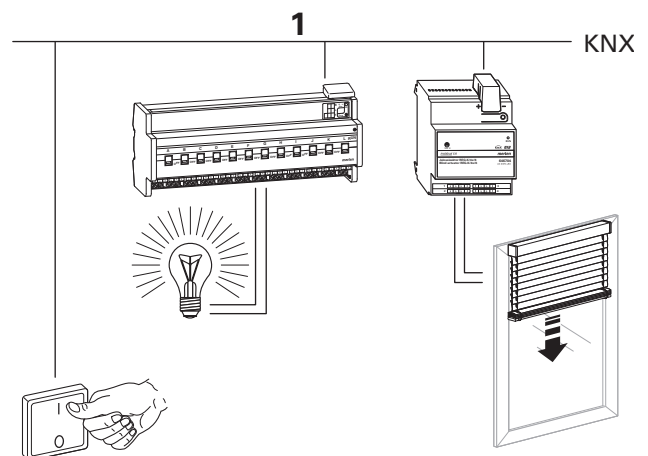
Si vous avez autorisé le paramètre « Écaser val. de présél. dans l'actionneur lors du téléchargement », les valeurs de présélection qui sont enregistrées dans l'appareil sont écrasées par vos valeurs de consigne lors d'un téléchargement. Si vous souhaitez ne pas écraser les valeurs dans l'appareil lors d'un téléchargement, vous devez verrouiller le paramètre.

Exemple d'application 1

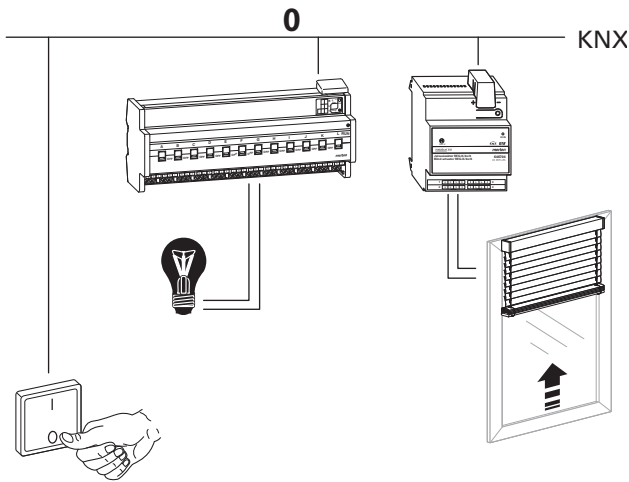


La fonction de présélection peut être utilisée par exemple pour allumer l'éclairage via un poussoir et pour déplacer les volets roulants. Si vous entrez pour la position de présélection 1 la valeur 0 % (volets roulants ouverts) et pour la position de présélection 2 la valeur 100 % (volets fermés), vous pouvez activer les opérations suivantes via un poussoir :

appui sur MARCHE => valeur de télégramme « 1 » => lumière MARCHE et appeler la position de présélection 2 = fermer les volets roulants :



appui sur ARRÊT => valeur de télégramme « 0 » => lumière ARRÊT et appeler la position de présélection 1 = ouvrir les volets roulants :



Puisque le volet roulant nécessite une certaine durée de fonctionnement pour l'ouverture, la lumière doit être éteinte dans ce cas avec une temporisation d'extinction pour que la pièce ne soit pas plongée brièvement dans l'obscurité.

Exemple d'application 2

Vous pouvez aussi utiliser un capteur lumineux 1 bit pour appeler une présélection. Les appareils suivants peuvent être utilisés comme capteur lumineux : INSTABUS-ARGUS 220 Connect n° art. 6315., Interrupteur crépusculaire REG-S/DS1 n° art. 670601, Station météo. REG-K/quadruple n° art. 682991.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Réglez pour cette fonction dans l'ETS les valeurs pour les paramètres suivants :

Onglet	Paramètre
X: Store ou X: Volets roulants	Commande auto. / présélections
X: Présélections	Écraser val. de présél. dans l'actionneur lors du téléchargement
	Présélection 1: pos. hauteur en %
	Présélection 1: pos. lamelle en %
	Présélection 2: pos. hauteur en %
	Présélection 2: pos. lamelle en %
	Présélection 3: pos. hauteur en %
	Présélection 3: pos. lamelle en %
	Présélection 4: pos. hauteur en %
Présélection 4: pos. lamelle en %	

Objets de communication

Pour appeler la fonction de présélection, utilisez les objets :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Canal X	Activer présélection 1/2	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Canal X	Activer présélection 3/4	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Canal X	Définir présélection 1/2	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Canal X	Définir présélection 3/4	1 bit	Réduit	SK	Reçu

● Fonctions étendues : Fonction scénario

Si différentes fonctions spatiales doivent être modifiées simultanément via un télégramme de bus, la fonction scénario est adaptée à cette situation. En appelant une valeur de scénario, vous pouvez faire varier par ex. l'éclairage de la pièce sur une valeur souhaitée, déplacer les stores sur une position souhaitée et tourner les lamelles, régler la régulation du chauffage sur le mode journalier et enclencher l'alimentation électrique pour les prises de courant d'une pièce. Puisque ces fonctions peuvent avoir non seulement des formats de télégramme différents et puisque les valeurs des télégrammes peuvent avoir aussi une importance différente (par ex. valeur « 0 » avec un éclairage sur ARRÊT et le store sur OUVRIR), vous devez envoyer sans la fonction scénario à chaque actionneur un télégramme séparé pour obtenir le même réglage.

A l'aide de la fonction scénario, vous pouvez lier l'actionneur de stores dans une commande de scénario. Pour chaque canal de sortie, vous disposez d'emplacements de mémoire avec au maximum cinq valeurs de scénarios différentes. Chacune de ces mémoires de scénarios peut être affectée à un des 64 numéros de scénario possibles (les numéros de scénario 0 à 63 correspondent aux valeurs des télégrammes 0-63). Vous pouvez aussi enregistrer les positions en hauteur comme valeurs de scénario et également les angles d'ouverture des lamelles pour les stores. Lorsque l'actionneur reçoit un télégramme avec l'appel d'un numéro de scénario, l'entraînement est déplacé sur la position enregistrée et les lamelles sont tournées. Les positions des scénarios que vous enregistrez lors de la mise en service peuvent être ensuite écrasées par l'utilisateur si ce dernier souhaite une modification.

Format de télégramme

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

L : bit d'apprentissage

X : n'est pas utilisé

DDDDDD : numéro de scénario appelé

Lorsque le bit d'apprentissage a dans un télégramme la valeur « 0 », les valeurs des positions enregistrées pour les numéros des scénarios sont appelées et réglées.

Lorsque le bit d'apprentissage reçoit la valeur « 1 », les positions actuelles des entraînements et des lamelles sont enregistrées comme nouvelles valeurs de position pour les numéros des scénarios.

Exemples :

- Valeur du télégramme 2
 Binaire 0000 0010
 Hexadécimal 02
 Appel numéro du scénario 2
- Valeur du télégramme 45
 Binaire 0010 1101
 Hexadécimal 2D
 Appel numéro du scénario 45
- Valeur du télégramme 173
 Binaire 1010 1101
 Hexadécimal AD
 Apprentissage numéro du scénario 45
- Valeur du télégramme 190
 Binaire 1011 1110
 Hexadécimal BE
 Apprentissage numéro du scénario 62

Activer la fonction scénario

Pur pouvoir utiliser la fonction scénario dans les différents canaux, vous devez d'abord autoriser la fonction pour l'appareil :

Onglet	Paramètre
Général	Ambiances générales

Après avoir été autorisé, l'objet de communication « Objet scénario » s'affiche ; il permet de recevoir les télégrammes des scénarios.

Vous pouvez maintenant activer séparément la fonction pour chaque canal :

Onglet	Paramètre
X: Store X: Volets roulants	Scénarios

Après l'autorisation du paramètre « Scénarios », l'onglet « X: Scénarios » s'affiche, il vous permet d'attribuer la position des scénarios. Vous pouvez activer chacune des mémoires des scénarios indépendamment l'une de l'autre.

Réglages des paramètres dans l'ETS

Réglez pour cette fonction dans l'ETS les valeurs pour les paramètres suivants :

Onglet	Paramètre
Général	Ambiances générales
X: Store X: Volets roulants	Scénarios
X: Scénarios	Écraser val. du scé. dans l'actionneur lors du téléchargement
	Scénario 1
	Scénario 1 : Numéro du scénario (0-63)
	Scénario 1 : pos. hauteur en %
	Scénario 1 : pos. lamelle en % <i>(uniquement pour le store)</i>
	Scénario 2
	Scénario 2 : Numéro du scénario (0-63)
	Scénario 2 : pos. hauteur en %
	Scénario 2 : pos. lamelle en % <i>(uniquement pour le store)</i>
	Scénario 3
	Scénario 3 : Numéro du scénario (0-63)
	Scénario 3 : pos. hauteur en %
	Scénario 3 : pos. lamelle en % <i>(uniquement pour le store)</i>
	Scénario 4
	Scénario 4 : Numéro du scénario (0-63)
	Scénario 4 : pos. hauteur en %
	Scénario 4 : pos. lamelle en % <i>(uniquement pour le store)</i>
	Scénario 5
	Scénario 5 : Numéro du scénario (0-63)
	Scénario 5 : pos. hauteur en %
	Scénario 5 : pos. lamelle en % <i>(uniquement pour le store)</i>

Appeler et enregistrer la position des scénarios

L'appel des positions des scénarios s'effectue à l'aide de l'objet « Objet scénario ». Après réception d'un télégramme de scénario, l'actionneur de stores analyse le numéro du scénario envoyé. Si avant le déplacement sur la position de scénario, une course de référence est nécessaire, la course de référence est d'abord exécutée puis l'entraînement est déplacé sur la position de scénario demandée.

Lorsque l'objet « Objet scénario » reçoit un télégramme de scénario avec le bit d'apprentissage « 1 », la position en hauteur actuelle est enregistrée dans toutes les mémoires des scénarios auxquelles le numéro de scénario reçu est attribué et pour les entraînements des stores, la position actuelle des lamelles est aussi enregistrée comme nouvelle valeur de scénario.



Remarque : si un numéro de scénario est attribué au sein d'un canal à plusieurs scénarios, seul le premier scénario trouvé avec ce numéro de scénario est d'abord appelé ou enregistré. Vous pouvez contourner cette réaction en attribuant au sein d'un canal différents numéros de scénarios.

Exemple :

– **Canal de sortie 1**

Scénario 1 activé sur la base du numéro du scénario 13

(Scénario 1 Position hauteur = 50 %,
Scénario 1 Position lamelle = 75 %)

Scénario 2 activé sur la base du numéro du scénario 7

(Scénario 2 Position hauteur = 0 %,
Scénario 2 Position lamelle = 0 %)

Scénarios 3, 4, 5 désactivés

– **Canal de sortie 5**

Scénario 1 activé sur la base du numéro du scénario 7

(Scénario 1 Position hauteur = 100 %,
Scénario 1 Position lamelle = 0 %)

Scénario 3 activé sur la base du numéro du scénario 21

(Scénario 3 Position hauteur = 50 %,
Scénario 3 Position lamelle = 50 %)

Scénarios 2, 4, 5 désactivés

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

– Le canal de sortie 1 se déplace sur la position 50 % de hauteur, 75 % des lamelles

– Le canal de sortie 5 ne réagit pas

L'objet Objet scénario reçoit le télégramme Appeler le numéro du scénario 1 :

– L'actionneur ne réagit pas puisque le numéro de scénario 1 n'est pas attribué.

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

– Le canal de sortie 1 se déplace sur la position 0 % de hauteur, 0 % des lamelles

– Le canal de sortie 5 se déplace sur la position 100 % de hauteur, 0 % des lamelles

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

– Le canal de sortie 1 ne réagit pas

– Le canal de sortie 5 se déplace sur la position 50 % de hauteur, 50 % des lamelles

Les entraînements sont déplacés manuellement ou automatiquement sur les positions suivantes :

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

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

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

– Canal de sortie 1 : Scénario 1 position hauteur = 30 %, scénario 1 position lamelle = 70 %

– Le canal de sortie 5 n'a pas de réaction

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

– Le canal de sortie 1 se déplace sur la position 30 % de hauteur, 70 % des lamelles

– Le canal de sortie 5 ne réagit pas

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

Si vous avez autorisé le paramètre « Écraser val. du scé. dans l'actionneur lors du téléchargement », les valeurs de scénario qui sont enregistrées dans l'appareil sont écrasées par vos valeurs de consigne lors d'un téléchargement. Si vous souhaitez ne pas écraser les valeurs dans l'appareil lors d'un téléchargement, vous devez verrouiller le paramètre.

Entrée pour poste externe pour scénarios

Cette fonction vous permet d'activer ou d'apprendre de nouveau les valeurs des scénarios pour les numéros des scénarios 0-3 également via les télégrammes 1 bit. Activez la fonction Entrée pour poste externe pour l'appareil :

Onglet	Paramètre
Général	Poste secondaire scénarios

Après l'autorisation, deux objets de communication s'affichent pour activer un numéro de scénario :

– « Activer scénario 1/2 » = « 0 » : le numéro du scénario 0 est activé

– « Activer scénario 1/2 » = « 1 » : le numéro du scénario 1 est activé

– « Activer scénario 3/4 » = « 0 » : le numéro du scénario 2 est activé

– « Activer scénario 3/4 » = « 1 » : le numéro du scénario 3 est activé

Deux objets de communication apparaissent en outre permettant de définir un numéro de scénario :

– « Définir scénario 1/2 » = « 0 » : le numéro du scénario 0 est en cours d'apprentissage

– « Définir scénario 1/2 » = « 1 » : le numéro du scénario 1 est en cours d'apprentissage

– « Définir scénario 3/4 » = « 0 » : le numéro du scénario 2 est en cours d'apprentissage

– « Définir scénario 3/4 » = « 1 » : le numéro du scénario 3 est en cours d'apprentissage



Remarque : Les actions correspondent à un appel normal ou à une instruction d'apprentissage normale pour les numéros des scénarios 0, 1, 2, ou 3 via l'objet « Objet scénario ». Pour les numéros des scénarios 4 à 63, la fonction Entrée pour poste externe n'est plus disponible. Vous pouvez désormais activer ces numéros de scénarios uniquement via l'objet « Objet scénario ».

En utilisant cette fonction Entrée pour poste externe pour les scénarios, vous disposez aussi d'une fonction de présélection (appel de valeurs de position enregistrées par des télégrammes 1 bit) si vous souhaitez utiliser la commande automatique à la place de la fonction de présélection véritable.

Lorsque vous utilisez ensemble la fonction de présélection et la fonction Entrée pour poste externe pour les scénarios, vous disposez par canal jusqu'à huit valeurs de position différentes que vous pouvez appeler via des télégrammes 1 bit.

Objets de communication

Pour appeler la fonction de présélection, utilisez les objets :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Poste sec. amb.	Activer scénario 1/2	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Poste sec. amb.	Activer scénario 3/4	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Poste sec. amb.	Définir scénario 1/2	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Poste sec. amb.	Définir scénario 3/4	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Scénarios	Objet scénario	1 octet	Réduit	SK	Reçu

● Fonctions supérieures : Généralités

L'actionneur de stores vous permet d'utiliser quatre fonctions supérieures :

- Alarme météo
- Fonction alarme
- Fonction verrouillage
- Limiter la plage de déplacement

L'exécution des fonctions supérieures est prioritaire avant l'exécution des fonctions de base et des fonctions étendues.

Vous pouvez sélectionner librement les priorités des fonctions supérieures et les régler via un paramètre :

Onglet	Paramètre
Général	Ordre de priorité fonctions supérieures

Une fonction supérieure est active uniquement si à cet instant aucune autre fonction supérieure de priorité supérieure n'est active. Si une fonction supérieure a été réinitialisée et si à cet instant, une autre fonction supérieure avec priorité plus faible est active, les actions pour la fonction de la priorité plus faible sont alors exécutées.

● Fonctions supérieures : Alarme météo

Les fonctions pour l'alarme météo vous permettent de protéger les stores ou les volets roulants des influences météorologiques nocives telles que le vent, la pluie et le gel. Lorsqu'une alarme survient pour un de ces trois événements météorologiques, les entraînements se déplacent sur une position sûre et y restent tant que l'événement persiste (en fonction des priorités des fonctions de niveau supérieur).

Autoriser la fonction alarme météo

Autorisez la fonction alarme météo avec une priorité supérieure pour l'actionneur de stores :

Onglet	Paramètre
Général	Fonction alarme météo. générale

Après l'autorisation, le nouvel onglet « Alarme météo générale » s'affiche pour le réglage détaillé des fonctions d'alarme pour les trois alarmes de vent, une alarme de pluie et une alarme de protection hors-gel.

Vous pouvez autoriser et verrouiller séparément les différentes fonctions d'alarme. Pour chaque fonction que vous autorisez, un objet de communication s'affiche, il permet de recevoir les signaux des capteurs.

Surveillance cyclique des signaux des capteurs

La surveillance des signaux des capteurs météorologiques activés peut s'effectuer de manière cyclique. L'appareil attend alors au sein du temps de cycle réglé un télégramme du capteur concerné. Si un tel télégramme n'est pas reçu au sein de la durée de surveillance, l'alarme météo correspondante est pourtant déclenchée pour des raisons de sécurité (dans le cas où par ex. le capteur ou la connexion par câble entre le capteur et l'actionneur de stores serait défectueux et où aucun message ne serait émis dans un cas d'alarme réel).

Définissez d'abord la base temporelle pour la durée de surveillance :

Onglet	Paramètre
Alarme météo générale	Base temporelle temps de surveillances des alarmes météo.

Vous pouvez régler désormais la durée de surveillance concrète pour chaque capteur activé en indiquant un facteur :

Onglet	Paramètre
Alarme météo générale	Alarme de vent N°1
	<i>(lorsque l'alarme de vent N°1 est autorisée)</i> Facteur temps de surv. alarme vent N°1
	Alarme de vent N°2
	<i>(lorsque l'alarme de vent N°2 est autorisée)</i> Facteur temps de surv. alarme vent N°2
	Alarme de vent N°3
	<i>(lorsque l'alarme de vent N°3 est autorisée)</i> Facteur temps de surv. alarme vent N°3
	Alarme pluie
	<i>(lorsque l'alarme de pluie est autorisée)</i> Facteur temps de surv. alarme pluie
	Alarme hors-gel
<i>(lorsque l'alarme hors-gel est autorisée)</i> Facteur temps de surv. alarme hors-gel	

La durée de surveillance résulte de la multiplication de la base temporelle * facteur. Si vous avez verrouillé la valeur pour le facteur, aucune surveillance cyclique des valeurs mesurées ne s'effectue pour cette valeur de capteur. Dans ce cas, les télégrammes 1 bit déclenchent l'alarme.

Ordre de priorité des alarmes météo

Vous pouvez définir librement l'ordre de priorité des alarmes météo :

Alarme météo générale	
Paramètre	Réglage
Ordre de priorité des alarmes météo	1. Alarme de vent, 2. Alarme pluie, 3. Alarme hors-gel
	1. Alarme de vent, 2. Alarme hors-gel, 3. Alarme pluie
	1. Alarme pluie, 2. Alarme de vent, 3. Alarme hors-gel
	1. Alarme pluie, 2. Alarme hors-gel, 3. Alarme de vent
	1. Alarme hors-gel, 2. Alarme de vent, 3. Alarme pluie
	1. Alarme hors-gel, 2. Alarme pluie, 3. Alarme de vent

Ce réglage des priorités est valable pour tous les canaux des stores et des volets roulants pour lesquels la fonction de protection hors-gel est autorisée. Les réactions suivant une alarme météo ne deviennent actives que si, à cet instant, aucune alarme météo de priorité plus élevée est active. Si une alarme météo est réinitialisée et si à cet instant, une autre alarme météo avec priorité plus faible est active, les réactions de l'alarme avec la priorité plus faible sont alors exécutées.

Réaction des différents entraînements avec une alarme météo

Après avoir exécuté les réglages supérieurs pour les fonctions d'alarme météo, vous pouvez déterminer séparément pour chaque canal de sortie le comportement de l'entraînement en cas d'alarme météo. Pour cela, vous devez autoriser d'abord la fonction d'alarme météo pour le canal de sortie correspondant :

Onglet	Paramètre
X: Store	Alarme météo
X: Volets roulants	

Lorsque vous avez autorisé la fonction d'alarme météo pour un canal de sortie, un nouvel onglet avec la désignation « X: Alarme météo ».

Sélectionnez d'abord la manière dont l'entraînement doit réagir suite à une alarme météo active. Pour la protection des endommagements en cas de vitesses du vent trop élevés, vous pouvez affecter séparément à chaque canal un des trois signaux du capteur de vent 1, 2 ou 3 ou sélectionner une liaison logique des trois signaux OU ou ET :

Onglet	Paramètre
X: Alarme météo	Réagit à l'alarme vent N°
	Réaction à l'alarme vent
	Réaction à l'alarme pluie
	Réaction à l'alarme hors-gel

Si une alarme météo est active, l'entraînement effectue une des réactions suivantes selon vos réglages :

- aucune réaction : la fonction alarme est inactive. La fonction alarme météo est désactivée. **En cas d'alarme de vent, le canal n'est pas verrouillé.**
- Montée : l'entraînement se déplace sur la position finale supérieure. La fonction alarme météo est activée et la fonction alarme est active.
- Descente : l'entraînement se déplace sur la position finale inférieure. La fonction alarme météo est activée et la fonction alarme est active.
- Approcher position : l'entraînement se déplace sur la position de sécurité déterminée. La fonction alarme météo est activée et la fonction alarme est active.

Lorsque l'entraînement a exécuté la réaction souhaitée, il reste dans cette position et ne peut pas être commandé tant que l'alarme météo est active. Uniquement si une fonction avec une priorité plus élevée est active, la réaction déterminée dans cette fonction est exécutée.

Lorsque l'entraînement doit approcher une position de sécurité spéciale, vous pouvez définir cette position via les paramètres :

Onglet	Paramètre
X: Alarme météo	Position hauteur lors de l'alarme météorologique en %
	Position lamelle lors de l'alarme météo. en %

Cette position de sécurité est valable pour les trois alarmes météo lorsque vous avez sélectionné la valeur de paramètre « Approcher position » comme réaction suite à une alarme météo.

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

Lorsque les valeurs des capteurs météorologiques sont de nouveau revenues dans la plage normale de mesure, les alarmes météo sont de nouveau désactivées. Vous pouvez déterminer une réaction que doit exécuter l'entraînement dès que l'alarme météo n'est plus active :

Onglet	Paramètre
X: Alarme météo	Comportement à la fin de toutes les fonctions alarme météo.

L'entraînement effectue alors les fonctions suivantes :

- aucune réaction : l'entraînement reste sur sa position actuelle. La fonction alarme est terminée.
- Montée : l'entraînement se déplace sur la position finale supérieure. La fonction alarme est terminée.
- Descente : l'entraînement se déplace sur la position finale inférieure. La fonction alarme est terminée.
- Approcher pos. comme avant alarme météo : l'entraînement revient sur la position qu'il occupait avant l'alarme météo. La fonction alarme est terminée.
- prendre la position auto. actuelle : Ce réglage est judicieux uniquement si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace sur la dernière position automatique demandée. La fonction alarme est terminée.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Alarme météo	Alarme de vent 1	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Alarme météo	Alarme de vent 2	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Alarme météo	Alarme de vent 3	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Alarme météo	Alarme pluie	1 bit	Réduit	SK	Reçu
Alarme météo	Alarme hors-gel	1 bit	Réduit	SK	Reçu

● Fonctions supérieures : Fonction alarme

Lors d'un état d'alarme, l'entraînement peut se déplacer sur une position d'alarme souhaitée. Lorsque l'entraînement a atteint la position d'alarme, il est verrouillé pour une nouvelle commande. L'entraînement peut être déplacé sur une autre position uniquement par une fonction supérieure avec une priorité plus élevée. Vous pouvez activer individuellement la fonction d'alarme pour chaque canal de sortie :

Onglet	Paramètre
X: Store	Fonction alarme
X: Volets roulants	Fonction alarme

Après activation de la fonction d'alarme, l'objet de communication « Objet d'alarme » s'affiche pour ce canal, il permet d'activer et de désactiver la fonction.

Vous pouvez procéder aux autres réglages de fonction dans l'onglet supplémentaire « X: Fonction alarme ». Sélectionnez d'abord la valeur de l'objet avec laquelle la fonction d'alarme doit être activée :

Onglet	Paramètre
X: Fonction alarme	Alarme

Valeurs devant être réglées :

- avec valeur objet « 1 » : la valeur d'objet « 1 » active la fonction d'alarme. Lors de la réception de la valeur d'objet « 0 », la fonction d'alarme est de nouveau désactivée.
- avec valeur objet « 0 » : la valeur d'objet « 0 » active la fonction d'alarme. Un télégramme avec la valeur d'objet « 1 » désactive de nouveau la fonction.

Comportement de l'entraînement en activant la fonction d'alarme

Réglez ici la manière dont l'actionneur de stores doit se comporter lorsque la fonction d'alarme est autorisée :

Onglet	Paramètre
X: Fonction alarme	Comportement au début de l'alarme

Valeurs devant être réglées :

- aucune réaction : l'entraînement reste sur sa position actuelle.
- Montée : l'entraînement se déplace sur la position finale supérieure.
- Descente : l'entraînement se déplace sur la position finale inférieure.
- Approcher position : l'entraînement se déplace sur la position de sécurité déterminée.

Lorsque l'entraînement a exécuté l'action souhaitée, il reste dans cette position et ne peut pas être commandé tant que la fonction d'alarme est active. Uniquement si une fonction avec une priorité plus élevée est active, la réaction déterminée dans cette fonction est exécutée.

Vous pouvez déterminer une position de sécurité spéciale pour la fonction d'alarme :

Onglet	Paramètre
X: Fonction alarme	Position hauteur au début alarme en %
	Position lamelle au début alarme en %

Cette position de sécurité est approchée lorsque vous avez sélectionné la valeur de paramètre « Approcher position » comme comportement au début de la fonction d'alarme.

Comportement de l'entraînement à la fin de la fonction d'alarme

Lorsque la fonction d'alarme a été de nouveau désactivée par une nouvelle valeur d'objet, vous pouvez commander de nouveau normalement l'entraînement. Si l'entraînement doit exécuter une action automatique une fois la fonction d'alarme terminée, vous pouvez déterminer ceci via le paramètre suivant :

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

Valeurs devant être réglées :

- aucune réaction : l'entraînement reste sur sa position actuelle.
- Montée : l'entraînement se déplace sur la position finale supérieure.
- Descente : l'entraînement se déplace sur la position finale inférieure.
- Approcher pos. comme avant alarme : l'entraînement revient sur la position qu'il occupait avant l'alarme.
- prendre la position auto. actuelle : Ce réglage est judicieux uniquement si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace sur la dernière position automatique demandée.

Fonction alarme lors du rétablissement de la tension du bus

Via ce paramètre, vous pouvez régler la manière dont la fonction d'alarme doit réagir lors du retour de la tension du bus :

Onglet	Paramètre
X: Fonction alarme	État de l'alarme avec rétablissement de la tension du bus

Valeurs devant être réglées :

- inactif : Une fois la tension du bus réenclenchée, la fonction d'alarme est désactivée, indépendamment de l'état qu'elle avait avant la coupure de la tension du bus.

- actif : La fonction d'alarme est activée après le retour de la tension du bus. La réaction des relais de sortie est déterminée par le biais de vos réglages pour le comportement une fois la tension du bus rétablie (voir le chapitre « Comportement de fonctionnement en cas de coupure et de rétablissement des tensions d'alimentation »).
- comme avant la coupure de tension du bus : La fonction d'alarme prend l'état qu'elle occupait avant la coupure de la tension du bus. La réaction des relais de sortie est également déterminée par vos réglages pour le comportement après le rétablissement de la tension du bus.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Canal X	Objet d'alarme	1 bit	Réduit	SK	Reçu

● Fonctions supérieures : Fonction verrouillage

Dans le cas d'un état de fonctionnement particulier, l'entraînement peut se déplacer sur une position de verrouillage souhaitée. Lorsque l'entraînement a atteint la position de verrouillage, une autre commande n'est plus possible. L'entraînement peut être déplacé sur une autre position uniquement par une fonction supérieure avec une priorité plus élevée. Vous pouvez autoriser individuellement la fonction verrouillage pour chaque canal de sortie :

Onglet	Paramètre
X: Store	Fonction verrouillage
X: Volets roulants	

Après autorisation de la fonction verrouillage, l'objet de communication « Objet de verrouillage » s'affiche pour ce canal, il permet d'activer et de désactiver la fonction.

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

Sélectionnez d'abord la valeur de l'objet avec laquelle la fonction verrouillage doit être activée :

Onglet	Paramètre
X: Fonction verrouillage	Verrouillage

Valeurs devant être réglées :

- avec valeur objet « 1 » : la valeur d'objet « 1 » active la fonction verrouillage. Lors de la réception de la valeur d'objet « 0 », la fonction verrouillage est de nouveau désactivée.
- avec valeur objet « 0 » : la valeur d'objet « 0 » active la fonction verrouillage. Un télégramme avec la valeur d'objet « 1 » désactive de nouveau la fonction.

Comportement de l'entraînement en activant la fonction verrouillage

Réglez ici la manière dont l'actionneur de stores doit se comporter lorsque la fonction verrouillage est activée :

Onglet	Paramètre
X: Fonction verrouillage	Comportement au début du verrouillage

Valeurs devant être réglées :

- aucune réaction : l'entraînement reste sur sa position actuelle.
- Montée : l'entraînement se déplace sur la position finale supérieure.
- Descente : l'entraînement se déplace sur la position finale inférieure.
- Approcher position : l'entraînement se déplace sur la position de sécurité déterminée.

Lorsque l'entraînement a exécuté l'action souhaitée, il reste dans cette position et ne peut pas être commandé tant que la fonction verrouillage est active. Uniquement si une fonction avec une priorité plus élevée est active, la réaction déterminée dans cette fonction est exécutée.

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

Onglet	Paramètre
X: Fonction verrouillage	Position hauteur au début verrouillage en %
	Position lamelle au début verrouillage en %

Cette position de sécurité est approchée lorsque vous avez sélectionné la valeur de paramètre « Approcher position » comme comportement au début de la fonction verrouillage.

Comportement de l'entraînement à la fin de la fonction verrouillage

Lorsque la fonction verrouillage a été de nouveau désactivée par une nouvelle valeur d'objet, vous pouvez commander de nouveau normalement l'entraînement. Si l'entraînement doit exécuter une action automatique une fois la fonction verrouillage terminée, vous pouvez déterminer ceci via le paramètre suivant :

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

Valeurs devant être réglées :

- aucune réaction : l'entraînement reste sur sa position actuelle.
- Montée : l'entraînement se déplace sur la position finale supérieure.
- Descente : l'entraînement se déplace sur la position finale inférieure.
- Approcher position comme avant le verr. l'entraînement revient sur la position qu'il occupait avant le verrouillage.
- prendre la position auto. actuelle : Ce réglage est judicieux uniquement si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace sur la dernière position automatique demandée.

Fonction verrouillage lors du rétablissement de la tension du bus

Via ce paramètre, vous pouvez régler la manière dont la fonction verrouillage doit réagir après une coupure de la tension du bus :

Onglet	Paramètre
X: Fonction verrouillage	Comportement du verrouillage lors du rétablissement de la tension du bus

Valeurs devant être réglées :

- inactif : Une fois la tension du bus réenclenchée, la fonction verrouillage est désactivée, indépendamment de l'état qu'elle avait avant la coupure de la tension du bus.
- actif : La fonction verrouillage est activée après le retour de la tension du bus. La réaction des relais de sortie est déterminée par le biais de vos réglages pour le comportement une fois la tension du bus rétablie (voir le chapitre « Comportement de fonctionnement en cas de coupure et de rétablissement des tensions d'alimentation »).
- comme avant la coupure de tension du bus : La fonction verrouillage prend l'état qu'elle occupait avant la coupure de tension du bus. La réaction des relais de sortie est également déterminée par vos réglages pour le comportement après le rétablissement de la tension du bus.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Canal X	Objet de verrouillage	1 bit	Réduit	SK	Reçu

● **Fonctions supérieures : Limitation de la zone de déplacement**

Pour certaines applications, par ex. avec des fenêtres basculantes ouvertes, il peut être judicieux ou nécessaire de limiter la zone de déplacement possible d'un entraînement de manière temporaire ou durable.

Lorsque la limitation de la zone de déplacement est active, l'entraînement peut se déplacer uniquement entre les limites réglées à l'aide de la commande manuelle, des fonctions automatiques, des appels de scénarios ou des présélections. La limitation s'applique également aux instructions de déplacement provenant de fonctions avec une priorité plus faible. L'entraînement peut être déplacé sur une autre position en dehors de la limitation uniquement par une fonction supérieure avec une priorité plus élevée.

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

Onglet	Paramètre
X: Store	Limites zone de dépl.
X : Volets roulants	

Après activation des limites de la zone de déplacement, l'onglet « X: Limites zone de dépl. » s'affiche :

Onglet	Paramètre
X: Limites zone de dépl.	Limiter la plage de dépl.

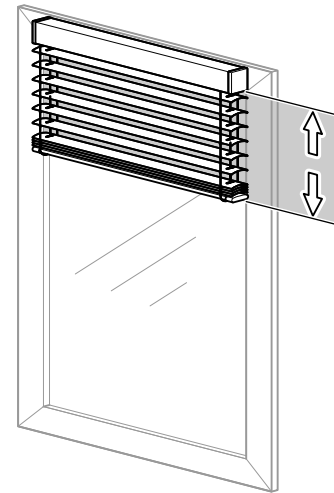
Valeurs devant être réglées :

- immédiatement après le rétablissement tens. bus
La fonction est immédiatement active après le rétablissement de la tension du bus ou après un téléchargement. L'entraînement peut se déplacer uniquement entre les valeurs limites. Uniquement une fonction avec une priorité plus élevée peut permettre de déplacer l'entraînement sur une position en dehors de la limitation.
- avec valeur objet « 1 » : la valeur d'objet « 1 » active la limitation. Lors de la réception de la valeur d'objet « 0 », l'ensemble de la zone de déplacement est de nouveau autorisé.
- avec valeur objet « 0 » : la valeur d'objet « 0 » active la limitation. Un télégramme avec la valeur d'objet « 1 » désactive de nouveau la limitation.

Lors de l'activation via une valeur d'objet, un objet de communication supplémentaire « Activer limites de dépl. » s'affiche pour ce canal, il permet d'activer et de désactiver la limitation.

Vous pouvez régler les limites de la zone de déplacement via d'autres paramètres :

Onglet	Paramètre
X: Limites zone de dépl.	valeur limite sup. en %
	valeur limite inf. en %



Avec une limitation active, l'entraînement se déplace uniquement encore entre les valeurs limites. La limitation s'applique à toutes les instructions de déplacement issues de la commande manuelle, des fonctions automatiques, des scénarios, des présélections et des instructions de déplacement issues des fonctions avec une priorité plus faible.

Lorsque l'entraînement se trouve en dehors des limites lors de l'activation de la limitation de la zone de déplacement, il est déplacé automatiquement sur la limite la plus proche et y reste.

i Remarque : veillez à régler la valeur limite inférieure sur une valeur supérieure à celle de la valeur limite supérieure puisque sinon, l'entraînement ne peut pas se déplacer.

Lorsqu'un entraînement atteint ses limites de la zone de déplacement, cet état peut être signalé via un objet d'état sur le bus . Les fonctions qui en dépendent, par ex. l'ouverture d'une fenêtre peuvent être désormais exécutées. Pour plus d'informations, consultez le chapitre suivant « Messages d'état ».

Course de référence après une initialisation

⚠ Attention !
Les stores/volets roulants peuvent être endommagés.

Les stores/volets roulants se déplacent le cas échéant hors des limites de la zone de déplacement dans des fenêtres éventuellement ouvertes. Tenez compte en conséquence de l'endroit où la course de référence doit s'effectuer.

Après un téléchargement ou un rétablissement de la tension du bus, une course de référence s'effectue après l'initialisation, même lorsque la fonction « Course de référence générale » est verrouillée. Les stores/volets roulants se déplacent le cas échéant hors des limites de la zone de déplacement dans des fenêtres éventuellement ouvertes.

Tenez compte en conséquence de l'endroit où la course de référence doit s'effectuer : La course de référence s'effectue toujours après l'initialisation dans le sens de la position finale supérieure. Uniquement lorsque le paramètre « Position de référence » est réglé sur « en bas », une course de référence est effectuée sur la position finale inférieure.

Dans le cas d'une course de référence, l'objet « Acquiescement limite zone de dépl. » reçoit la valeur « 0 ». Une fois la course de référence terminée, le store/volet roulant est déplacé dans la zone de déplacement.

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

Lorsque la limitation de la zone de déplacement est déterminée par des valeurs d'objet et lorsqu'une nouvelle valeur d'objet supprime de nouveau une limitation active, vous pouvez commander de nouveau normalement l'entraînement. Si l'entraînement doit exécuter dans ce cas une action automatique, vous pouvez déterminer ceci via le paramètre suivant :

Onglet	Paramètre
X: Limites zone de dépl.	Comportement à la fin de la limite dépl.

Valeurs devant être réglées :

- aucune réaction : l'entraînement reste sur sa position actuelle.
- Montée : l'entraînement se déplace sur la position finale supérieure.
- Descente : l'entraînement se déplace sur la position finale inférieure.
- Approcher position comme avant le dépl. l'entraînement revient sur la position qu'il occupait avant la limitation de déplacement.
- prendre la position auto. actuelle : Ce réglage est judicieux uniquement si la fonction automatique est active. L'entraînement se déplace sur la dernière position automatique demandée.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Canal X	Activer limites de dépl.	1 bit	Réduit	SK	Reçu

● Messages d'état/Acquittements

L'application logicielle vous propose de nombreuses possibilités pour signaler le statut de l'appareil actuel et le statut des canaux de sortie via les objets de communication. En fonction de ces messages d'état, vous pouvez déclencher dans l'installation certains processus de commande ou autoriser/verrouiller des fonctions.

Ainsi, par ex., l'ouverture d'une fenêtre peut être autorisée lorsqu'un entraînement de store signale qu'il a atteint la position en hauteur au sein d'une limitation de la zone de déplacement. Le statut de la fenêtre peut à son tour servir pour désactiver une limitation active de la zone de déplacement.

En outre, les messages d'état conviennent pour l'affichage des états de fonctionnement actuels via un logiciel de visualisation.

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

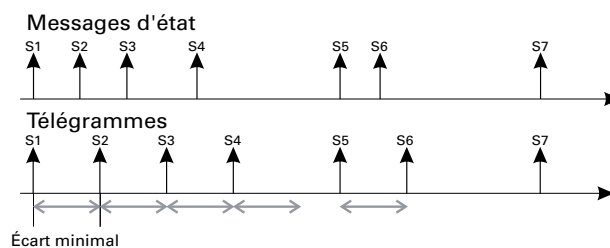
- verrouillé
L'objet d'état n'est pas actif.
- objet d'acquiescement actif
Après une modification de l'état, une émission automatique de l'état actuel est effectuée.
- objet d'état passif
L'objet d'état n'envoie pas ses valeurs. Il met cependant à disposition l'état actuel qui peut être lu par les autres appareils de bus.

Comportement d'envoi temporel des messages d'état

Vous pouvez régler l'écart temporel entre deux télégrammes d'état avec une priorité supérieure pour l'appareil. Ce réglage s'applique au comportement d'envoi de tous les messages d'état :

Onglet	Paramètre
Général	Écart minimal messages d'état

Si une seule demande d'envoi est en suspens, le message est immédiatement envoyé. Si plusieurs messages d'état sont en suspens, le premier est immédiatement envoyé et les autres messages d'état sont envoyés en respectant la temporisation définie par le paramètre « Écart minimal messages d'état ».



Lorsque vous souhaitez activer les messages d'état pour un canal de sortie, vous devez autoriser le paramètre « Messages d'état » :

Onglet	Paramètre
X: Store X: Volets roulants	Messages d'état

Un nouvel onglet « X: Messages d'état » s'affiche pour ce canal de sortie, il vous permet de procéder aux réglages pour les messages d'état possibles.

État hauteur

La position actuelle de l'entraînement est mise à disposition comme valeur entre 0–100 %. Les objets d'état correspondants modifient leur désignation, selon si l'état doit être envoyé (Acquittement hauteur) ou être lu (État hauteur).

Onglet	Paramètre
X: Messages d'état	État hauteur

L'objet d'état Hauteur est mis à jour uniquement lorsque l'entraînement a atteint une position fixe après un déplacement.

État lamelle

La position actuelle de l'angle de rotation des lamelles des stores est mise à disposition comme valeur entre 0–100 %. Les objets d'état correspondants modifient leur désignation, selon si l'état doit être envoyé (Acquittement lamelle) ou être lu (État lamelle).

Onglet	Paramètre
X: Messages d'état	État lamelle

L'objet d'état Lamelle est mis à jour uniquement lorsque l'entraînement a atteint une position fixe après un déplacement.

État mode automatique

Le message d'état de la fonction automatique s'effectue via l'objet « Verrouillage auto. » des canaux de sortie (voir le chapitre « Commande automatique »). Cet objet est un objet bidirectionnel. Outre la fonction d'état, il sert aussi à autoriser et à verrouiller directement la fonction automatique via les télégrammes de bus.

Lorsque vous souhaitez afficher une autorisation et un verrouillage de la fonction automatique via les télégrammes de commande manuels comme fonction d'état, réglez le paramètre « État mode automatique » sur la valeur souhaitée :

Onglet	Paramètre
X: Messages d'état	État mode automatique

La valeur actuelle de l'objet « Verrouillage auto. » est égale à la valeur d'état.

État message de verrouillage

Comme type de message de verrouillage, vous pouvez activer soit un verrouillage de l'entraînement ou une limitation de la zone de déplacement comme message d'état.

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

Type message de verrouillage = verrouillage de l'entraînement

Un verrouillage de l'entraînement est déclenché par les fonctions supérieures Alarme météo, Fonction alarme ou Fonction verrouillage.

Onglet	Paramètre
X: Messages d'état	État verrouillage du moteur

Lorsqu'une des fonctions supérieures est active et lorsque l'entraînement a atteint sa position de sécurité définie, l'objet d'état reçoit la valeur « 1 ». Lorsque l'entraînement est de nouveau autorisé, la valeur d'objet du message d'état se modifie et passe sur la valeur « 0 ».

Type message de verrouillage = limite zone de déplacement

Lorsque vous utilisez pour un canal la fonction supérieure de la limitation de la zone de déplacement et que d'autres fonctions de commande dépendent de l'attente ou non par l'entraînement de sa limitation en cas de limitation de la zone de déplacement activée, vous pouvez renvoyer cette information via ce type d'état :

Onglet	Paramètre
X: Messages d'état	État limite zone de déplacement

La valeur de l'objet d'état reçoit la valeur d'objet « 1 » dès que la limitation de la zone de déplacement est active et que l'entraînement atteint une des limites indiquées.

- Lorsque l'entraînement se trouve déjà au sein des limites spécifiées lors de l'activation de la limitation de la zone de déplacement, l'objet d'état reçoit immédiatement la valeur d'objet « 1 ».
- Lorsque la zone de déplacement est quittée en raison d'une fonction avec une priorité supérieure ou lorsque la limitation est supprimée, la valeur d'objet passe sur « 0 ».

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Canal X	Acquittement hauteur	1 bit	Réduit	KLÜ	Envoyer/Lire
Canal X	État hauteur	1 bit	Réduit	KL	Lire
Canal X	Acquittement lamelle	1 bit	Réduit	KLÜ	Envoyer/Lire
Canal X	État lamelle	1 bit	Réduit	KL	Lire
Canal X	Acquittement verr. du moteur	1 bit	Réduit	KLÜ	Envoyer/Lire
Canal X	État verrouillage du moteur	1 bit	Réduit	KL	Lire
Canal X	Acquittement limite zone de dépl.	1 bit	Réduit	KLÜ	Envoyer/Lire
Canal X	État limite zone de déplacement	1 bit	Réduit	KL	Lire
Canal X	Verrouillage auto.	1 bit	Réduit	KLSÜ	Envoyer/Reçu/Lire

● Commande manuelle et affichages d'état

L'appareil dispose sur son côté avant d'une touche de canal pour chaque canal et d'une diode lumineuse jaune pour l'affichage des états de fonctionnement (LED d'état du canal) du canal.

En plus des touches de canal pour les canaux de sortie et des LED d'état du canal, l'appareil dispose d'une touche de commutation et d'une LED rouge portant la désignation « Manuel » (LED du mode manuel). La touche de commutation permet d'activer et de désactiver la commande manuelle. Une autre LED verte de fonctionnement avec la désignation « RUN » (RUN-LED) indique l'état opérationnel de l'appareil.

La touche de programmation qui permet la programmation de l'adresse physique de l'appareil ainsi qu'une LED rouge de programmation correspondante se trouvent sous le couvercle du raccord de bus.

i Remarque : pour de plus amples informations, consultez le chapitre « Commande ».

Après avoir établi la tension du secteur ou la tension du bus, vous pouvez déplacer les entraînements raccordés via les touches de commande dès que la commande manuelle est activée. Vous pouvez relever l'état de commutation actuel sur les LED d'état qui sont affectées aux canaux.

Régler la commande manuelle

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

Onglet	Paramètre
Général	Type mode manuel
	Libération cde manu
	réinitialisation en fonction du temps du mode man.
	(si « réinitialisation en fonction du temps du mode man. » est autorisée) : Temps pour réinitialisation automatique du mode man. en minutes (5-255)

Avec le « Type mode manuel » = « Mode manuel exclusif », l'appareil se trouve en mode manuel exclusif après avoir appuyé sur la touche Manuel (la LED Manuel est allumée). Ce mode n'analyse pas de télégramme de bus. Les entraînements raccordés peuvent maintenant être déplacés uniquement via les touches de canal. Puisque les télégrammes de bus sont supprimés, les entraînements peuvent aussi être déplacés lorsque les fonctions supérieures sont actives.

⚠ Attention !

Lors de l'utilisation des stores ou volets roulants en « Mode manuel exclusif » par le biais des touches de canal, les fonctions de sécurité comme la position en cas d'alarme météo, la position d'alarme, la position de blocage ou encore la plage de déplacement ne sont plus disponibles. Pour éviter tout endommagement de vos stores/volets roulants, utilisez donc le mode manuel avec une prudence toute particulière !

Avec le paramètre « Type mode manuel » réglé sur la valeur « Mode bus et manuel », vous pouvez commander également avec les touches de canal les entraînements raccordés, en plus de l'activation via les télégrammes de bus. Ceci a le même effet que la réception d'un télégramme de bus. Pourtant, lorsque dans ce mode, une des fonctions supérieures (Alarme météo, Fonction alarme, Fonction verrouillage ou Limiter la plage de dépl.) est active, la commande manuelle est verrouillée.

Sélectionnez d'abord le mode de fonctionnement souhaité pour le mode manuel, comme décrit précédemment. Vous pouvez ensuite sélectionner les réglages pour une autorisation de la commande manuelle :

- verrouillée
La commutation en commande manuelle via la touche Manuel est impossible.
- libérée
La commutation en commande manuelle via la touche Manuel est possible. Le type mode manuel actuel est indiqué par la LED Manuel.

- libéré avec message d'état
La commutation en commande manuelle via la touche Manuel est possible. Le type mode manuel actuel est indiqué par la LED Manuel. Lorsque vous commutez en mode de commande manuelle, un télégramme avec la valeur « 1 » est envoyé via l'objet « État cde manuelle ». Lors de la réinitialisation de la commande manuelle, un télégramme avec la valeur « 0 » est envoyé.
- Libération via objet
La possibilité de commutation pour la commande manuelle est autorisée et verrouillée via l'objet « Validation cde manuelle ». Une autorisation s'effectue avec la réception d'un télégramme avec la valeur « 1 », un verrouillage avec la réception d'un télégramme avec la valeur « 0 ».
- Libération via objet 0 avec mess. d'état
En plus de la possibilité d'autorisation de la commande manuelle via l'objet « Validation cde manuelle », l'état de commutation est signalé via l'objet « État cde manuelle ».

i Remarque : pour commuter l'actionneur de stores en mode manuel, vous devez appuyer sur la touche Manuel avant d'appuyer sur une touche de canal.

Réinitialiser le mode manuel en fonction du temps

Vous pouvez limiter dans le temps la commutation en commande manuelle. Régler pour cela le paramètre « réinitialisation en fonction du temps du mode man. » sur « libérée ».

Réglez ensuite le paramètre « Temps pour réinitialisation automatique du mode man. en minutes » sur le laps de temps au bout duquel l'appareil réinitialise automatiquement la commande manuelle. Vous pouvez relever l'état de commande actuelle sur la LED Manuel.

Libération de commande manuelle en cas de coupure de tension du bus

Lorsque la tension du bus est coupée, vous pouvez mettre à disposition de l'utilisateur encore une possibilité de commande pour les consommateurs raccordés via la commande manuelle. Il convient pour cela que la tension du secteur soit encore disponible. Vous pouvez régler pour chaque canal l'autorisation de la commande manuelle en cas de coupure de tension du bus. Autorisez pour cela le paramètre suivant ou verrouillez-le :

Onglet	Paramètre
X: Store	Cde manuelle en cas de coupure
X: Volets roulants	tens. bus (tension secteur présente)

« Commande manuelle en cas de coupure de la tension du bus » verrouillée

Lorsque la tension du bus est coupée et que vous appuyez sur une touche de canal, aucune réaction de l'entraînement du store/volet roulant ne s'effectue.

« Commande manuelle en cas de coupure de la tension du bus » autorisée

Vous pouvez continuer à commander l'entraînement raccordé via les touches de canal en cas de coupure de tension du bus (appuyer sur la touche Manuel). La commande manuelle en cas de coupure de la tension du bus est indépendante des réglages de l'autorisation de la commande manuelle. Les LED d'état indiquent l'état de sortie actuel. En cas de retour de la tension du bus, le mode manuel est automatiquement réinitialisé.

⚠ Attention !
Risque d'endommagement !

Lors de l'utilisation en mode manuel des stores/volets roulants par le biais des touches de canal en cas d'une coupure de tension du bus, les fonctions de sécurité comme la position d'alarme météo, la position d'alarme, la position de verrouillage ou encore la zone de déplacement ne sont plus disponibles.

Pour éviter tout endommagement des stores/volets roulants, utilisez donc le mode manuel avec une prudence toute particulière !

Commande manuelle pour les stores/volets roulants

Lorsque le mode manuel est autorisé, vous pouvez déplacer les entraînements raccordés via les touches de canal (voir le chapitre « Commande »).

A l'usine, la durée de fonctionnement de l'entraînement est pré-réglée sur 2 min, la durée de commutation sur 500 ms. Respectez les indications du fabricant de l'entraînement. Après le premier téléchargement, les paramètres de l'ETS sont toujours actifs.

Lorsque vous appuyez sur une touche de canal, alors que la commande manuelle n'est pas active ou qu'elle est verrouillée temporairement via une fonction supérieure, l'appui sur la touche n'a dans ce cas aucun effet.

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
Commande manuelle	Validation cde manuelle	1 bit	Réduit	KS	Reçu
Commande manuelle	État cde manuelle	1 bit	Réduit	KLÜ	Envoyer/Lire

● **Comportement après la coupure et le rétablissement des tensions d'alimentation**

i Remarque : normalement, l'appareil est raccordé à la tension du bus et à la tension du secteur. Uniquement lorsque les deux tensions d'alimentation sont établies correctement sur l'appareil, les fonctions de l'appareil peuvent être garanties sans restriction.

Lorsque la tension d'alimentation du moteur pour les consommateurs tombe en panne ou est rétablie, l'actionneur de stores n'effectue pas d'action de manière automatique. Veuillez également observer les consignes suivantes :

⚠ Attention !
 en enclenchant la tension d'alimentation du moteur, des déplacements des entraînements peuvent survenir si les relais de sortie sont enclenchés à cet instant.

Pour éviter des dommages corporels et matériels, veuillez avant de réenclencher la tension d'alimentation à ce que tous les stores ou volets roulants raccordés puissent effectuer un déplacement libre.

i Remarque : uniquement lorsque la tension du bus est établie, l'actionneur de stores peut vraiment exécuter toutes les fonctions, toutefois il est possible qu'une temporisation survienne (par ex. pour la commutation des relais, l'orientation des lamelles). La commande manuelle est également possible.

Sans tension du bus (uniquement la tension du secteur), l'actionneur de stores fonctionne éventuellement uniquement en mode manuel, sans communication du bus. Vous avez ainsi la possibilité de commander les volets roulants ou stores en actionnant les touches de canal.

Pour laisser réagir en conséquence l'actionneur de stores en cas de coupures imprévues des tensions d'alimentation lors du fonctionnement, vous pouvez régler le comportement de défaut pour chaque canal :

Onglet	Paramètre
X: Store	Comportement de défaut
X: Volets roulants	

Lorsque vous avez autorisé le comportement de défaut pour un canal, un onglet supplémentaire « X: Comportement de défaut » s'affiche, il vous permet de régler les autres paramètres. Ceux-ci dépendent du type de coupure de tension :

- Possibilité 1 :
 Tension du bus coupure/rétablissement
 Tension du secteur disponible
- Possibilité 2 :
 Tension du bus disponible
 Tension du secteur coupure/rétablissement
- Possibilité 3 :
 Tension du bus coupure/rétablissement
 Tension du secteur coupure/rétablissement

Les possibilités de réglage dans l'onglet « X: Comportement de défaut » sont différentes selon le type de coupure de tension.

Possibilité 1 : tension du bus coupure/rétablissement, tension du secteur disponible

La tension de bus est coupée

La LED RUN est éteinte en cas de coupure de la tension du bus. Lorsque les canaux de sortie pour le mode manuel sont autorisés en cas de coupure de tension du bus, vous pouvez commander les entraînements raccordés via les touches de canal.

Comportement des canaux pour les stores/volets roulants

Vous pouvez régler le comportement de défaut de la manière suivante :

Onglet	Paramètre
X: Comportement de défaut	Comportement en cas de coupure de la tens. du bus, (pause de rebroussement fixe = 300 ms)

Valeurs de réglage possibles :

- aucune réaction
 L'entraînement reste sur sa position actuelle, en conséquence, il reste à l'arrêt ou continue d'effectuer un déplacement actuel jusqu'à la fin des durées de fonctionnement.
- Arrêt
 L'entraînement est immédiatement arrêté.
- Montée
 L'entraînement se déplace vers le haut. S'il était en train de descendre, il s'arrête, attend pendant la pause de rebroussement fixe de 300 ms puis débute le déplacement vers le haut.
- Descente
 L'entraînement se déplace vers le bas. S'il était en train de monter, il s'arrête, attend pendant la pause de rebroussement fixe de 300 ms puis débute le déplacement vers le bas.

⚠ Attention !
 Si en raison de vos réglages, une modification du sens de déplacement est effectué lors d'une coupure de tension du bus (réglages Montée ou Descente), la pause de rebroussement doit absolument être respectée. En cas de coupure de tension du bus, elle est pré-réglée de manière fixe sur 300 ms. La valeur paramétrée pour l'entraînement n'est pas active. Lorsque l'entraînement utilisé nécessite une pause de rebroussement plus longue (respecter les indications du fabricant), vous ne devez pas utiliser les valeurs de réglage « Montée » ou « Descente » afin d'éviter d'endommager l'entraînement.

Tenez compte dans vos réglages de l'inactivité des fonctions de sécurité supérieures au cours de la panne de tension du bus. Pour éviter des endommagements, il est judicieux de procéder aux réglages de manière à ce que les entraînements prennent une position sûre au cours d'une coupure de tension du bus.

La tension du bus est rétablie

La LED RUN est allumée et indique que la tension du bus est rétablie. Le comportement que vous définissez pour le rétablissement de la tension du bus est exécuté lorsque l'appareil reçoit une instruction de redémarrage via le bus (fonction de gestion).

Une fois que la tension du bus est stable et trente secondes après, l'appareil commence à envoyer successivement les messages d'état activés de tous les canaux. Seuls les messages d'état que vous n'avez **pas** définis comme objets d'état passifs, en conséquence seuls les messages non définis uniquement pour la lecture, sont envoyés. La valeur d'objet actuel au moment de l'envoi des objets d'état est toujours envoyée comme message d'état, même si cette valeur s'est déjà modifiée une fois ou plusieurs fois depuis le rétablissement de la tension du bus. Pour de plus amples informations à ce sujet, consultez le chapitre « Messages d'état ».

Comportement des canaux pour les stores/volets roulants

Après le rétablissement de la tension du bus, tous les relais de sortie sont ouverts (tous les entraînements restent à l'arrêt) et la pause de rebroussement définies par les paramètres démarre. Une fois le laps de temps prévu pour la pause de rebroussement écoulé, le comportement que vous réglez avec le paramètre suivant est exécuté :

Onglet	Paramètre
X: Comportement de défaut	Comportement en cas de rétablissement de la tension du bus

Valeurs réglables :

- Arrêt
L'entraînement reste sur son état de repos actuel.
- Montée
L'entraînement se déplace vers le haut. S'il était en train de descendre, il s'arrête, attend pendant la pause de rebroussement paramétrée puis débute le déplacement vers le haut.
- Descente
L'entraînement se déplace vers le bas. S'il était en train de monter, il s'arrête, attend pendant la pause de rebroussement paramétrée puis débute le déplacement vers le bas.
- Approcher position
Le store se déplace sur une position que vous avez définie. Pour régler cette position, le nouveau paramètre « Position hauteur avec rétablissement tens. bus en % » s'affiche. Réglez ici la position en hauteur souhaitée dans la plage de déplacements possible de 0–100 %. Pour les entraînements des stores, vous pouvez aussi définir l'angle d'ouverture des lamelles dans la plage d'orientation 0–100 % avec le paramètre « Position lamelle avec rétablissement tens. bus en % ».

Comportement en liaison avec l'alarme météo

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

Comportement des fonctions supérieures

En plus du comportement des canaux, vous pouvez aussi déterminer le comportement des fonctions supérieures après le rétablissement de la tension du bus.

Fonction alarme

En fonction de vos réglages, la fonction d'alarme du canal reste après une coupure de tension du bus inactive (désactivée), active ou reprend son état avant la coupure de tension du bus (voir aussi le chapitre « Fonction d'alarme »).

Onglet	Paramètre
X: Fonction alarme	État de l'alarme avec rétablissement de la tension du bus

Fonction verrouillage

En fonction de vos réglages, la fonction de verrouillage du canal reste après une coupure de tension du bus inactive (désactivée), active ou reprend son état avant la coupure de tension du bus (voir aussi le chapitre « Fonction verrouillage »).

Onglet	Paramètre
X: Fonction verrouillage	État du verrouillage avec rétablissement de la tension du bus

Possibilité 2 : tension du bus disponible, tension du secteur coupure/rétablissement

La tension du secteur est coupée

L'actionneur de stores peut exécuter toutes les fonctions avec une alimentation exclusive issue de la tension du bus. L'alimentation en énergie pour la commutation des relais s'effectue cependant principalement avec la tension du secteur. En cas de coupure de tension du secteur, il est capable d'exécuter toutes les fonctions avec, cependant, une certaine temporisation (par ex. commutation des relais, orientation des lamelles). La commande manuelle est également possible.

Vous pouvez envoyer l'état de la tension du secteur sur le bus via un objet de communication. Vous pouvez régler via un paramètre le comportement d'envoi de cet objet d'état :

Onglet	Paramètre
Général	État tension secteur

Valeurs de réglage possibles :

- verrouillée
 L'état actuel de la tension du secteur n'est pas envoyée sur le bus et ne peut pas être lue. Aucun objet de communication n'est disponible.
- objet d'acquiescement actif
 L'état actuel de la tension du secteur est envoyé sur le bus en cas de modifications via l'objet de communication « Acquiescement tension de secteur ». Avec la tension du secteur disponible, la valeur d'objet est égale à « 1 », sans tension du secteur, elle est de « 0 ».
- objet d'état passif
 Vous pouvez lire l'état actuel de la tension du secteur via l'objet de communication « État tension secteur ». La valeur d'objet n'est pas envoyée en cas de modifications

Voir également le chapitre « Messages d'état ».

La tension du secteur est rétablie

Lorsque la tension du secteur est de nouveau disponible, l'appareil se trouve de nouveau en mode de fonctionnement normal et les processus de commutation peuvent de nouveau être exécutés normalement. Vous pouvez envoyer sur le bus l'état de la tension du secteur ou le mettre à disposition pour qu'il puisse être lu. L'objet d'état a dans ce cas la valeur « 1 ».

Possibilité 3 : tension du bus et du secteur coupure/rétablissement

La tension du bus et celle du secteur sont coupées

Si l'alimentation en énergie pour la commutation des relais est aussi interrompue en plus de la coupure des fonctions du bus, l'actionneur de stores ne peut plus exécuter de commutation. Tous les affichages d'état, la LED Manuel et la LED RUN s'éteignent. Une commande manuelle via les touches de canal n'est plus possible.

Comportement des canaux pour les stores/volets roulants

Comportement comme la possibilité 1 mais les relais ne commutent plus. Les relais restent en permanence sur leur position de commutation actuelle. Uniquement après le rétablissement de la tension du bus, l'état de commutation des relais peut de nouveau être modifié.

Comportement en cas de panne de la tension du bus après la coupure de la tension du secteur

Comportement comme la possibilité 1 mais les relais ne commutent plus. Si la tension du bus est coupée après une coupure au préalable de la tension du secteur, les relais restent en permanence sur leur position de commutation actuelle. Uniquement après le rétablissement de la tension du bus, l'état de commutation des relais peut de nouveau être modifié.

Comportement en cas de panne de la tension du secteur après la coupure de la tension du bus

Si la tension du secteur est coupée après une coupure au préalable de la tension du bus, aucune autre réaction ne s'effectue. Les relais restent sur leur position

de commutation. Les affichages d'état, la LED Manuel et la LED RUN s'éteignent.

La tension du bus et celle du secteur sont rétablies

La LED RUN est allumée et indique que la tension du bus est rétablie. Les LED d'état des canaux indiquent les états de sortie actuels. La LED Manuel est éteinte et indique que le mode manuel est désactivé.

Les canaux de sortie se comportent selon vos réglages après une coupure et un rétablissement de la tension du bus (possibilité 1).

La commutation des relais est temporisée jusqu'à ce qu'il y ait suffisamment d'énergie pour une commutation sûre.

Messages d'état

L'appareil peut de nouveau envoyer des messages d'état, voir pour cela le comportement après le rétablissement de la tension du bus (possibilité 1).

Comportement des fonctions supérieures

Les possibilités de réglage et le comportement des fonctions supérieures correspondent aux descriptions du rétablissement de la tension du bus (possibilité 1).

Comportement en cas de rétablissement de la tension du bus sans tension du secteur

Dans ce cas, l'appareil exécute le comportement décrit dans le cas « La tension du bus et celle du secteur sont rétablies ». Il envoie l'état de la tension du secteur avec la valeur « 0 ».

Comportement en cas de rétablissement de la tension du secteur sans tension du bus

En cas de rétablissement de la tension du secteur sans tension du bus, l'appareil exécute le comportement décrit pour la coupure de la tension du bus avec une tension du secteur disponible (possibilité 1).

Objets de communication

Les objets de communication suivants sont disponibles :

Fonctionnement	Nom de l'objet	Type	Prio	Drapeau x	Comportement
État	État tension secteur	1 bit	Réduit	KL	Envoi
État	Acquiescement tension de secteur	1 bit	Réduit	KL	Envoyer/Lire

● **Comportement après le téléchargement de l'application**

Avant le premier téléchargement après la mise en service, tous les relais sont coupés (préréglage). Le mode manuel est désactivé, la LED Manuel est éteinte.

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

Onglet	Paramètre
X: Store X: Volets roulants	Comportement de défaut
X: Comportement de défaut (<i>lorsque le comportement de défaut est autorisé</i>)	État du relais après téléchargement

Valeurs de réglage possibles :

- aucune réaction
 Les relais restent sur leur état actuel après un téléchargement.
- comme pour le rétablissement de tension du bus
 Les relais exécutent le comportement que vous avez défini pour un rétablissement de la tension du bus pour ce canal.

S'il arrive suite à un défaut interne ou un téléchargement défectueux que l'application ne soit plus opérationnelle, l'appareil n'indique aucune réaction. Les entraînements restent sur leur dernière position. Tous les relais sont coupés.

● Paramètres et valeurs de réglage

Ce paragraphe vous indique tous les paramètres de l'application ETS avec leurs valeurs de réglage et leurs pré-réglages.

Général	
Paramètre	Réglage
Type mode manuel	Mode bus et manuel Mode manuel exclusif
Libération cde manu	verrouillée
	libérée
	libéré avec message d'état
	Libération via objet Libération via objet 0 avec mess. d'état
réinitialisation en fonction du temps du mode man.	verrouillée
	libérée
Temps pour réinitialisation automatique du mode man. en minutes (5-255) (si « réinitialisation en fonction du temps du mode man. » est autorisée)	60 , 5 à 255
Ambiances générales	verrouillée
	libérée
Poste secondaire scénarios	verrouillé
	libéré
État tension secteur	verrouillé
	objet d'acquiescement actif
	objet d'état passif
Écart minimal messages d'état	100 ms, 200 ms , 500 ms, 1 sec, 1,5 sec, 2 sec

Général	
Paramètre	Réglage
Ordre de priorité fonctions supérieures	1. Alarme, 2. Alarme météo, 3. Verrouillage, 4 Zone de déplacement
	1. Alarme, 2. Alarme météo, 3. Zone de déplacement, 4. Verrouillage
	1. Alarme, 2. Verrouillage, 3. Alarme météo, 4 Zone de déplacement
	1. Alarme, 2. Verrouillage, 3. Zone de déplacement, 4. Alarme météo
	1. Alarme, 2. Zone de déplacement, 3. Alarme météo, 4. Verrouillage
	1. Alarme, 2. Zone de déplacement, 3. Verrouillage, 4. Alarme météo
	1. Alarme météo, 2. Alarme, 3. Verrouillage, 4 Zone de déplacement
	1. Alarme météo, 2. Alarme, 3. Zone de déplacement, 4. Verrouillage
	1. Alarme météo, 2. Verrouillage, 3. Alarme, 4. Zone de déplacement
	1. Alarme météo, Verrouillage, 3. Zone de déplacement, 4. Alarme
	1. Alarme météo, 2. Zone de déplacement, 3. Alarme, 4. Verrouillage
	1. Alarme météo, 3. Zone de déplacement, 3. Verrouillage, 4. Alarme
	1. Verrouillage, 2. Alarme 3. Alarme météo, 4. Zone de déplacement
	1. Verrouillage, 2. Alarme 3. Zone de déplacement, 4. Alarme météo
	1. Verrouillage, 2. Alarme météo, 3. Alarme, 4. Zone de déplacement
	1. Verrouillage, 2. Zone de déplacement, 3. Alarme météo, 4. Alarme
	1. Verrouillage, 2. Zone de déplacement, 3. Alarme, 4. Alarme météo
	1. Zone de déplacement, 2. Alarme, 3. Alarme météo, 4. Verrouillage
	1. Zone de déplacement, 2. Alarme météo, 3. Alarme, 4. Verrouillage
	1. Zone de déplacement, 2. Alarme météo, 3. Verrouillage, 4. Alarme
1. Zone de déplacement, 2. Alarme, 3. Alarme météo, 4. Alarme	
1. Zone de déplacement, 2. Alarme, 3. Alarme météo, 4. Alarme	

Général	
Paramètre	Réglage
Fonction alarme météo. générale	verrouillée libérée (=> onglet « Alarme météo générale »)
Course de référence générale	verrouillée libérée

Config. canal_X	
Paramètre	Réglage
Canal X mode de fonctionnement	verrouillé (préréglage pour tous les canaux sauf le canal 1)
	Store (préréglage pour la canal 1) (=> onglet « X:_store » (=> onglet « X:_entraînement »)
	Volets roulants (=> onglet « X:_volets roulants » (=> onglet « X:_entraînement »)

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

Alarme météo générale	
Paramètre	Réglage
Base temporelle temps de surveillances des alarmes météo.	1 sec, 1 min , 1 h
Ordre de priorité des alarmes météo	1. Alarme de vent, 2. Alarme pluie, 3. Alarme hors-gel 1. Alarme de vent, 2. Alarme hors-gel, 3. Alarme pluie 1. Alarme pluie, 2. Alarme de vent, 3. Alarme hors-gel 1. Alarme pluie, 2. Alarme hors-gel, 3. Alarme de vent 1. Alarme hors-gel, 2. Alarme de vent, 3. Alarme pluie 1. Alarme hors-gel, 2. Alarme pluie, 3. Alarme de vent
Alarme de vent N°1	verrouillée libérée
Facteur temps de surv. alarme vent N°1 (si Alarme de vent N°1 est autorisée)	verrouillée , 1 à 255
Alarme de vent N°2	verrouillée libérée
Facteur temps de surv. alarme vent N°2 (si Alarme de vent N°2 est autorisée)	verrouillée , 1 à 255
Alarme de vent N°3	verrouillée libérée
Facteur temps de surv. alarme vent N°3 (si Alarme de vent N°3 est autorisée)	verrouillée , 1 à 255
Alarme pluie	verrouillée libérée
Facteur temps de surv. alarme pluie (si Alarme pluie est autorisée)	verrouillée , 1 à 255
Alarme hors-gel	verrouillée libérée

Alarme météo générale	
Paramètre	Réglage
Facteur temps de surv. alarme hors-gel (si Alarme pluie est autorisée)	verrouillée , 1 à 255

X_Store X_Volets roulants	
Paramètre	Réglage
Uniquement pour le mode de fonctionnement « Store	
Comment se déplace le store existant?	fermé vers le bas / horizontal vers le haut (= type de store 1) basculé vers le bas / horizontal vers le haut (= type de store 2) fermé vers le bas / fermé vers le haut (= type de store 3) basculé vers le bas / fermé vers le haut (= type de store 4)
Pos. de travail lamelles en % (pour types de store 1 et 3 - si position de travail)	0-100 Réglages standard : type de store 1 : 50% type de store 3 : 75%
Quelle est l'orientation des lamelles lors de la descente en %? (pour types de store 2 et 4)	0-100 Réglages standard : type de store 2 : 50% type de store 4 : 75%
Position lamelle après course	aucune réaction Position de travail dernière position lamelles

Mode de fonctionnement « Store »/Mode de fonctionnement « Volets roulants »

Commande auto. / présélections	verrouillée Commande automatique (=> onglet « X_Automatique ») Présélections (=> onglet « X_Présélections »)
Scénarios	verrouillé libéré (=> onglet « X_Scénarios »)
Verrouillage manuel	inactif avec valeur objet « 0 » avec valeur objet « 1 »
Calibrage	verrouillé libéré (=> onglet « X_Calibrage »)
Alarme météo	verrouillée libérée (=> onglet « X_Alarme météo »)
Fonction alarme	verrouillée libérée (=> onglet « X_Fonction alarme »)
Fonction verrouillage	verrouillée libérée (=> onglet « X_Fonction verrouillage »)
Limites zone de dépl.	verrouillée libérée (=> onglet « X_Limites zones de dépl. »)
Comportement de défaut	verrouillé libéré (=> onglet « X_Comportement de défaut »)

X_Store X_Volets roulants	
Paramètre	Réglage
Messages d'état	verrouillé libéré (=> onglet « X_Messages d'état »)
Cde manuelle en cas de coupure tens. bus (tension secteur présente)	verrouillée libérée

X: Entraînement	
Paramètre	Réglage
Paramètres d'entr. étendus	libéré verrouillé
Base temporelle durée de fonctionnement haut	10 ms, 100 ms
Facteur durée fonct. haut. (10-64000) 1 seconde = 1000 ms	10-64000, 1200 préréglage
Base de temps commune pour suppl. durée de fonct. / temps mort	10 ms , 100 ms
Facteur suppl. temps de fonct., montée	verrouillé, 1-255, 20 préréglage
Facteur temps mort avant la montée	verrouillé , 1-255
Facteur suppl. démarrage ouvrir lamelle en haut (<i>uniquement « Store »</i>)	verrouillé , 1-255
Facteur suppl. dém. ouvrir lamelle en bas (<i>uniquement « Store »</i>)	verrouillé , 1-255
Base temporelle durée de pas lamelle (<i>uniquement « Store »</i>)	10 ms , 100 ms
Facteur durée de phase lamelle (5-255) (<i>uniquement « Store »</i>)	5-255, 10 préréglage
Base temporelle durée de fonct. lamelle (<i>uniquement « Store »</i>)	10 ms , 100 ms
Facteur durée de fonct. lamelle (5-255) (<i>uniquement « Store »</i>)	5-255, 100 préréglage
Pause rebrouss. pdt chang. direct. (1-255) Fact * 100ms, données fabricant !	1-255, 5 préréglage
Facteur temporisation au démarrage Facteur * 10 ms	verrouillé , 1-255
Facteur température de décharge Facteur * 10 ms	verrouillé , 1-255

Si « Commande auto. / présélections » dans l'onglet « X_Store » est sur « Commande automatique » :

X: Automatique	
Paramètre	Réglage
Verrouillage auto.	inactif avec valeur objet « 0 » avec valeur objet « 1 »
Réaction en mode auto. lors de la réception d'une valeur objet man.	Mode automatique verrouillé Mode auto. reste libéré Mode auto. temporairement verrouillé
Comportement lors de la désactivation du verr. auto. via val. objet (<i>uniquement si Verrouillage auto. est autorisé</i>)	aucune réaction prendre la position auto. actuelle
Base temporelle temps de désactivation auto. (<i>uniquement si Mode auto. temporairement verrouillé</i>)	1 sec, 1 min , 1 h

X: Automatique	
Paramètre	Réglage
Facteur de durée de désactivation auto. (1-255) (<i>uniquement si Mode auto. temporairement verrouillé</i>)	1-255, 1 préréglage

Si « Commande auto. / présélections » dans l'onglet « X_Store » est sur « Présélections » :

X: Présélections	
Paramètre	Réglage
Écraser val. de présél. dans l'actionneur lors du téléchargement	verrouillé libéré
Présélection 1: pos. hauteur en %	0-100, 0 préréglage
Présélection 1: pos. lamelle en %	0-100, 0 préréglage
Présélection 2: pos. hauteur en %	0-100, 0 préréglage
Présélection 2: pos. lamelle en %	0-100, 0 préréglage
Présélection 3: pos. hauteur en %	0-100, 0 préréglage
Présélection 3: pos. lamelle en %	0-100, 0 préréglage
Présélection 4: pos. hauteur en %	0-100, 0 préréglage
Présélection 4: pos. lamelle en %	0-100, 0 préréglage

Si « Scénarios » dans l'onglet « X_Store » est sur « libéré » :

X: Scénarios	
Paramètre	Réglage
Écraser val. du scé. dans l'actionneur lors du téléchargement?	verrouillé libéré
Scénario 1	verrouillé libéré
Scénario 1 : Numéro du scénario (0-63) (<i>uniquement si Scénario 1 est autorisé</i>)	(0-63), 0 préréglage
Scénario 1 : Pos. hauteur en % (<i>uniquement si Scénario 1 est autorisé</i>)	0-100, 0 préréglage
Scénario 1 : Pos. hauteur en % (<i>uniquement pour le fonctionnement de stores et si Scénario 1 est autorisé</i>)	0-100, 0 préréglage
Scénario 2	verrouillé libéré
Scénario 2 : Numéro du scénario (0-63) (<i>uniquement si Scénario 2 est autorisé</i>)	(0-63), 1 préréglage
Scénario 2 : Pos. hauteur en % (<i>uniquement si Scénario 2 est autorisé</i>)	0-100, 0 préréglage
Scénario 2 : Pos. hauteur en % (<i>uniquement pour le fonctionnement de stores et si Scénario 2 est autorisé</i>)	0-100, 0 préréglage
Scénario 3	verrouillé libéré
Scénario 3 : Numéro du scénario (0-63) (<i>uniquement si Scénario 3 est autorisé</i>)	(0-63), 2 préréglage
Scénario 3 : Pos. hauteur en % (<i>uniquement si Scénario 3 est autorisé</i>)	0-100, 0 préréglage
Scénario 3 : Pos. hauteur en % (<i>uniquement pour le fonctionnement de stores et si Scénario 3 est autorisé</i>)	0-100, 0 préréglage

X: Scénarios	
Paramètre	Réglage
Scénario 4	verrouillé libéré
Scénario 4 : Numéro du scénario (0-63) <i>(uniquement si Scénario 4 est autorisé)</i>	(0-63), 3 préréglage
Scénario 4 : Pos. hauteur en % <i>(uniquement si Scénario 4 est autorisé)</i>	0-100, 0 préréglage
Scénario 1 : Pos. hauteur en % <i>(uniquement pour le fonctionnement de stores et si Scénario 4 est autorisé)</i>	0-100, 0 préréglage
Scénario 5	verrouillé libéré
Scénario 5 : Numéro du scénario (0-63) <i>(uniquement si Scénario 5 est autorisé)</i>	(0-63), 4 préréglage
Scénario 5 : Pos. hauteur en % <i>(uniquement si Scénario 5 est autorisé)</i>	0-100, 0 préréglage
Scénario 5 : Pos. hauteur en % <i>(uniquement pour le fonctionnement de stores et si Scénario 5 est autorisé)</i>	0-100, 0 préréglage

Si « Calibrage » dans l'onglet « X_Store » est sur « libéré » :

X: Calibrage	
Paramètre	Réglage
Course de référence après	Nombre de courses Déclencher valeur « 1 » sur objet course de réf. Nombre de dépl. et déclencher objet course de réf.
Nombre de dépl. jusqu'à ce qu'un déplacement de réf. soit effectué (1-20)	1-20, 7 préréglage
Position de référence	en haut en bas en haut et en bas
Calibrage automatique	Pos. finale sup. Position finale sup. et inférieure
Temporisation course de réf. via objet en secondes <i>(uniquement avec « Course de référence après »)</i>	verrouillé , 1-255
Position après course de réf. via objet <i>(uniquement avec « Course de référence après »)</i>	nouvelle position rester sur la position de réf. Position comme avant la course de réf.
Position haut. après course de référence en % <i>(uniquement avec une « nouvelle position »)</i>	0-100, 0 préréglage
Position lamelle après course de réf. en % <i>(uniquement avec une « nouvelle position »)</i>	0-100, 0 préréglage

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

X: Alarme météo	
Paramètre	Réglage
Réagit à l'alarme vent N°	aucune réaction 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
Réaction à/aux alarme(s) vent (aucune réaction = fonction alarme inactive)	aucune réaction Montée Descente Approcher position
Réaction à l'alarme pluie (aucune réaction = fonction alarme inactive)	aucune réaction Montée Descente Approcher position
Réaction à l'alarme hors-gel (aucune réaction = fonction alarme inactive)	aucune réaction Montée Descente Approcher position
Position hauteur lors de l'alarme météorologique en %	0-100, 0 préréglage
Position lamelle lors de l'alarme météo. en %	0-100, 0 préréglage
Comportement à la fin de toutes les fonctions alarme météo.	aucune réaction Montée Descente Approcher pos. comme avant alarme météo. prendre la position auto. actuelle

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

X: Fonction alarme	
Paramètre	Réglage
Alarme	avec valeur objet « 0 »
	avec valeur objet « 1 »
Comportement au début de l'alarme	aucune réaction
	Montée
	Descente
Comportement à la fin de l'alarme	aucune réaction
	Montée
	Descente
État de l'alarme avec rétablissement de la tension du bus	inactif
	actif
	comme avant la coupure de tension du bus
Position hauteur au début alarme en % (<i>uniquement avec « Approcher position »</i>)	0-100, 0 pré-réglage
Position lamelle au début alarme en % (<i>uniquement avec « Approcher position »</i>)	0-100, 0 pré-réglage

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

X: Fonction verrouillage	
Paramètre	Réglage
Verrouillage	avec valeur objet « 0 »
	avec valeur objet « 1 »
Comportement au début du verrouillage	aucune réaction
	Montée
	Descente
Comportement à la fin du verrouillage	aucune réaction
	Montée
	Descente
État du verrouillage avec rétablissement de la tension du bus	inactif
	actif
	comme avant la coupure de tension du bus
Position hauteur au début verrouillage en % (<i>uniquement avec « Approcher position »</i>)	0-100, 0 pré-réglage
Position lamelle au début verrouillage en % (<i>uniquement avec « Approcher position »</i>)	0-100, 100 pré-réglage

Si « Limites zone de dépl. » dans l'onglet « X_Store » est sur « libérée » :

X: Limites zone de dépl.	
Paramètre	Réglage
Limiter la plage de dépl.	immédiatement après le rétablissement tens. bus
	avec valeur objet « 0 »
	avec valeur objet « 1 »
valeur limite sup. en %	0-100, 0 pré-réglage
valeur limite inf. en %	0-100, 0 pré-réglage

Si « Comportement de défaut » dans l'onglet « X_Store » est sur « libéré » :

X: Comportement de défaut	
Paramètre	Réglage
Comportement en cas de coupure de la tens. du bus, (pause de rebroussement fixe = 300 ms)	aucune réaction
	Arrêt
	Montée
Comportement en cas de rétablissement de la tension du bus	Arrêt
	Montée
	Descente
État du relais après téléchargement	aucune réaction
	comme pour le rétablissement de tension du bus
Position hauteur avec rétablissement tens. bus en % (<i>uniquement avec « Approcher position »</i>)	0-100, 0 pré-réglage
Position lamelle avec rétablissement tens. bus en % (<i>uniquement avec « Approcher position »</i>)	0-100, 0 pré-réglage

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

X: Messages d'état	
Paramètre	Réglage
État hauteur	verrouillé
	objet d'acquiescement actif
	objet d'état passif
État lamelle	verrouillé
	objet d'acquiescement actif
	objet d'état passif
État mode automatique	verrouillé
	objet d'acquiescement actif
	objet d'état passif
Type message de verrouillage	Verr. du moteur
État verrouillage du moteur (<i>si Type message de verrouillage = Verr. du moteur</i>)	verrouillé
	objet d'acquiescement actif
	objet d'état passif
État limite zone de déplacement (<i>si Type message de verrouillage = Limite zone de dépl.</i>)	verrouillé
	objet d'acquiescement actif
	objet d'état passif