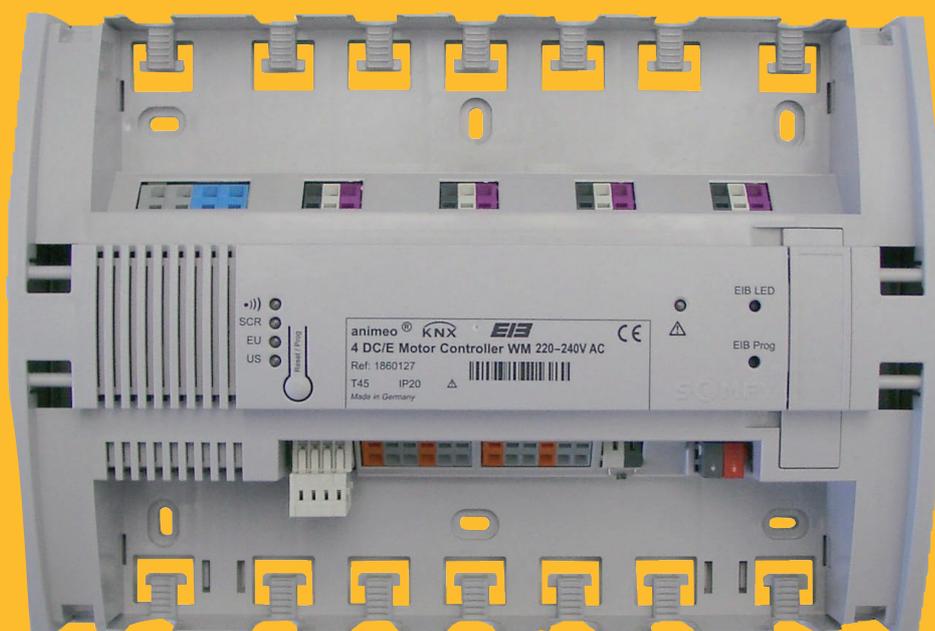


animeo®

KNX 4 DC/E Motor Controller WM 220–230 V AC

Bedienungsanleitung



Ref. 1860127

Inhaltsverzeichnis

	Einleitung	3
1	Definitionen	4
	1.1 Position der Lamelle	5
	1.2 Behangpositionen für DC Encoder – Motoren (LW 25 E83).....	5
2	Montage	6
3	Anschlussplan	6
	3.1 Motorausgänge	7
	3.2 Verdrahtung	7
	3.3 Überprüfung der Laufrichtung der Endprodukte.....	7
	3.4 Überprüfung der Wenderichtung der Lamellen	8
4	Einstellungen im Auslieferungszustand	9
	4.1 Funktion der Reset/Prog Taste	9
	4.2 Auswahl verschiedener Bedienergonomien	9
	4.3 Modusauswahl DC oder DCE	10
	4.4 Manuelles Einlernen der Lauf- und Wendezeiten/-längen	10
	4.5 Manuelles Einlernen der Zwischenposition 1	11
	4.6 Zurücksetzen in den Auslieferungszustand	11
5	Kommunikationsobjekte.....	12
6	Parameter	20
7	Diagnose.....	50
	7.1 LEDs am animeo KNX Motor Controller	50
	7.2 Informationen während des Betriebs	50
	7.3 Status der Konfiguration	50
	7.4 Erstdiagnose.....	51
8	Diagnose.....	52
9	Technische Daten	53



Diese Gebrauchsanweisung gilt für KNX 4 DC/E Motor Controller WM/DRM 220 – 230 V AC ab Version B !!!



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

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

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

Der KNX 4 DC/E Motor Controller WM 220 – 230 V AC dient zur Steuerung von Antrieben der Concept 25 Motorreihe (24V DC). Er eignet sich zum Ansteuern von bis zu vier individuell parametrierbaren Antrieben für Jalousien und Rollos.

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

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

Funktionen und Vorteile

- Zeitersparnis durch Montagefreundlichkeit, zum Beispiel durch Federzugklemmen, Zugentlastung durch Kabelbinder, ausreichend Klemmraum, ...
- Weniger Verkabelungs- und Platzbedarf dank integrierter Stromversorgung.
- Ein Gruppeneingang kann zur Steuerung aller vier Antriebe genutzt werden, unabhängig von der ETS Programmierung.
- Laufrichtungskontrolle der Antriebe ohne ETS möglich.
- Das Gerät kann im Auslieferungszustand genutzt werden, ohne dass eine Programmierung durch die ETS Software notwendig ist.
- Die lokalen Tastereingänge können als konventionelle Taster genutzt oder über die ETS-Software als universelle KNX Binäreingänge konfiguriert werden.
In den ersten fünf Sekunden nach Einschalten des Geräts wirken die Tastereingänge als konventionelle Taster. Erst wenn das KNX-Modul hochgefahren ist, stehen die konventionellen Tastereingänge als Binäreingänge zur Verfügung.
- Benutzerfreundliche und intuitive Parametereinstellungen in der ETS Software.
- Intelligente Umschaltung zwischen Manuell- und Automatikbetrieb, um exzellente Nutzerfreundlichkeit und Energieeinsparungen zu gewährleisten.
- Positionsrückmeldung der angeschlossenen Antriebe während der Fahrt und bei Erreichen der oberen oder unteren Endlage.
- Zwei verschiedene Sicherheitspositionen, frei definierbar für jeden einzelnen Motorausgang.
- Überstrom- und Kurzschlusserkennung mit LED Anzeige und Rückmeldung über Objekt für jeden einzelnen Motor.
- LED Fehleranzeige wenn die eingestellte Betriebsgeschwindigkeit nicht erreicht wird.
- Sicherheitsposition bei Netzspannungswiederkehr frei definierbar und Rückmeldung über Objekt.
- Automatische Kaskadierung der Ausgänge bei Netzspannungswiederkehr und Bus-Sicherheitsfunktionen, um die Stromspitzen zu minimieren.
- Plug and Play! Jederzeit erweiterbar mit dem animeo RTS Funkmodul (Ref. 1860105) oder animeo EnOcean Funkmodul (Ref. 1860220). Ohne zusätzlichen Verdrahtungsaufwand lassen sich die vier Antriebe mittels der Somfy RTS Technologie individuell auch per Funk ansteuern.
- In Gebäuden, in denen Funktechnologie nicht genutzt werden kann, wie etwa in Krankenhäusern, ist die Fernsteuerung auch über das animeo Infrarot-Modul möglich!

Besondere Vorteile bei Verwendung von Encoder-Motor

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

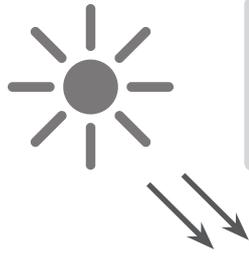


Vollständige Parametrierung und Programmierung ist nur möglich, wenn die Spannungsversorgung und KNX Busspannung am KNX Motor Controller anliegen. Wenn nur KNX Busspannung anliegt, kann nur die physikalische Adresse programmiert werden.

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

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

1.1 Position der Lamelle



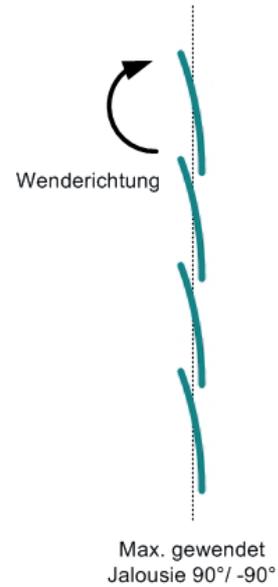
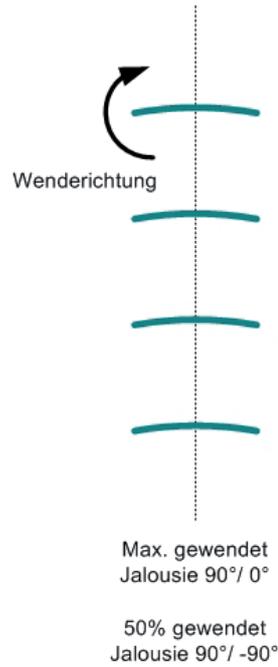
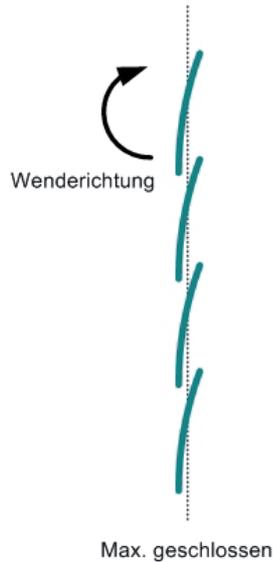
Jalousie 90° / -90°
 Winkel: 90°
 Wendung: 0%
 KNX Byte Wert: 255 oder 0

Jalousie 90° / -90°
 Winkel: 0°
 Wendung: 50%
 KNX Byte Wert: 127

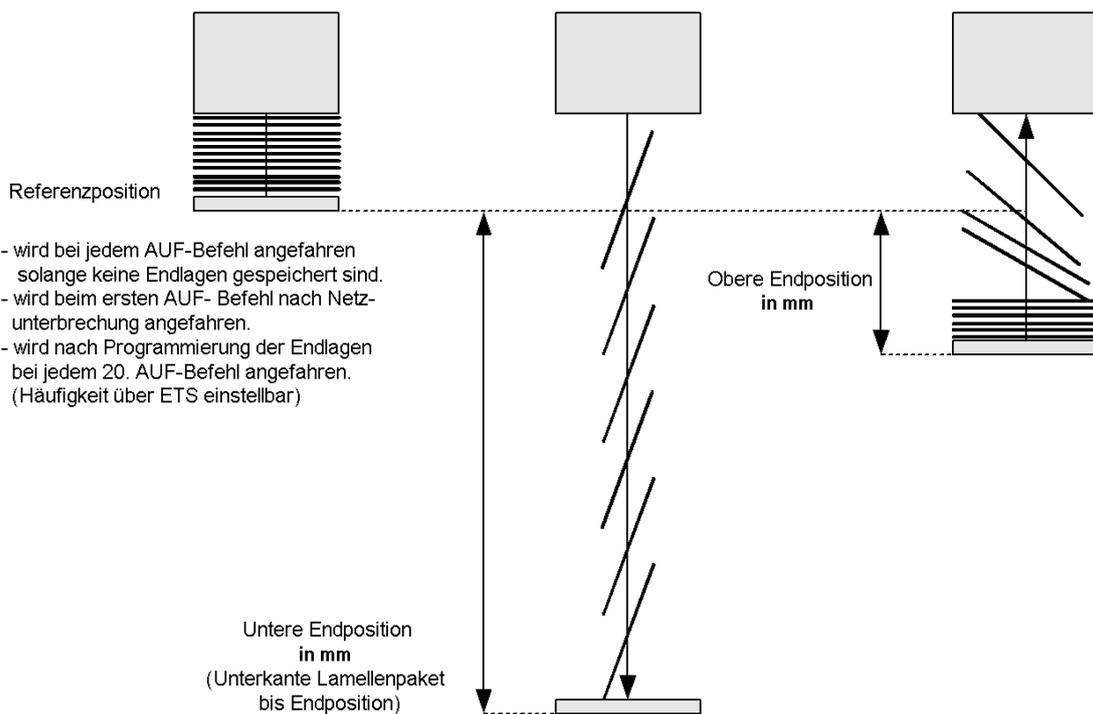
Jalousie 90° / -90°
 Winkel: -90°
 Wendung: 100%
 KNX Byte Wert: 0 oder 255

Jalousie 90° / 0°
 Winkel: 90°
 Wendung: 0%
 KNX Byte Wert: 255 oder 0

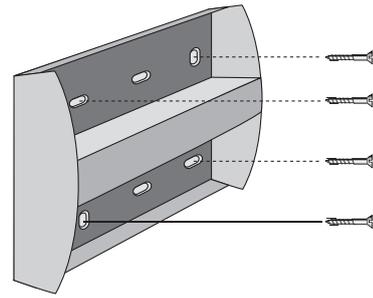
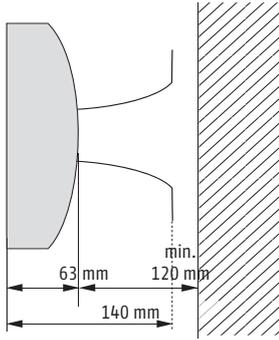
Jalousie 90° / 0°
 Winkel: 0°
 Wendung: 100%
 KNX Byte Wert: 0 oder 255



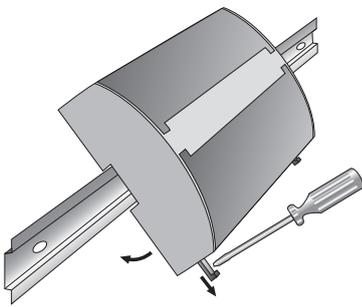
1.2 Behangpositionen für DC Encoder - Motoren (LW 25 E83)



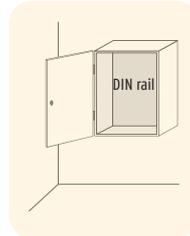
2 Montage



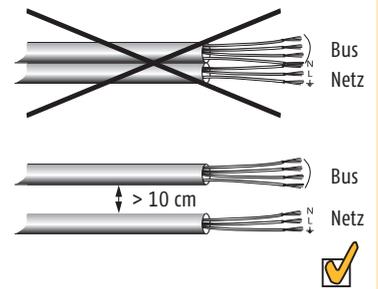
Montage des Motor Controller 4 DC/E WM



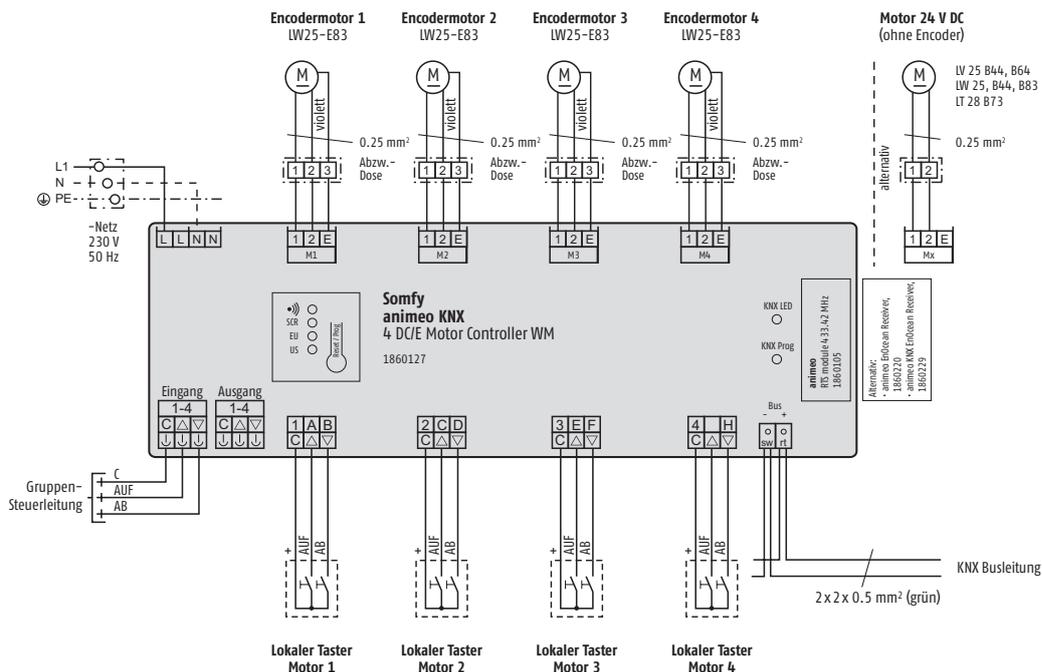
Schaltschrank



Spannungsversorgung anschließen und fertig verdrahten



3 Anschlussplan



Tastereingänge können als universelle Binäreingänge genutzt werden!

3.1 Motorausgänge

Max. Strom pro Ausgang: 500 mA.

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



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



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



LW 25-E83
DCE-Modus
3-drahtig



LT 28-B73
DC-Modus
2-drahtig



Stehle
J 101

⚠ Ansteuerung von Fremdantrieben nur auf Anfrage

3.2 Verdrahtung



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

VERDRAHTUNG

Anschluss an	Leitung	Verdrilltes Adernpaar	Max. Länge
Motoren	Min.: 3 x 0.28 mm ² /22 AWG Max.: 3 x 2.5 mm ² /13 AWG	–	20 m
Taster	Min.: 3 x 0.28 mm ² /22 AWG Max.: 3 x 2.5 mm ² /13 AWG	Empfohlen	100 m
Gruppensteuerung	Min.: 3 x 0.28 mm ² /22 AWG Max.: 3 x 1.5 mm ² /15 AWG	Empfohlen	50 m
KNX Bus	2 x 0.5 mm ² /20 AWG	Vorgeschrieben, entsprechend KNX Topologie-Richtlinien	
220 - 230 V AC	Min.: 3 x 1.5 mm ² /15 AWG Max.: 3 x 2.5 mm ² /13 AWG	–	

3.3 Überprüfung der Laufrichtung der Endprodukte

Gruppensteuerung der Motorausgänge 1 - 4 über den Gruppeneingang

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

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

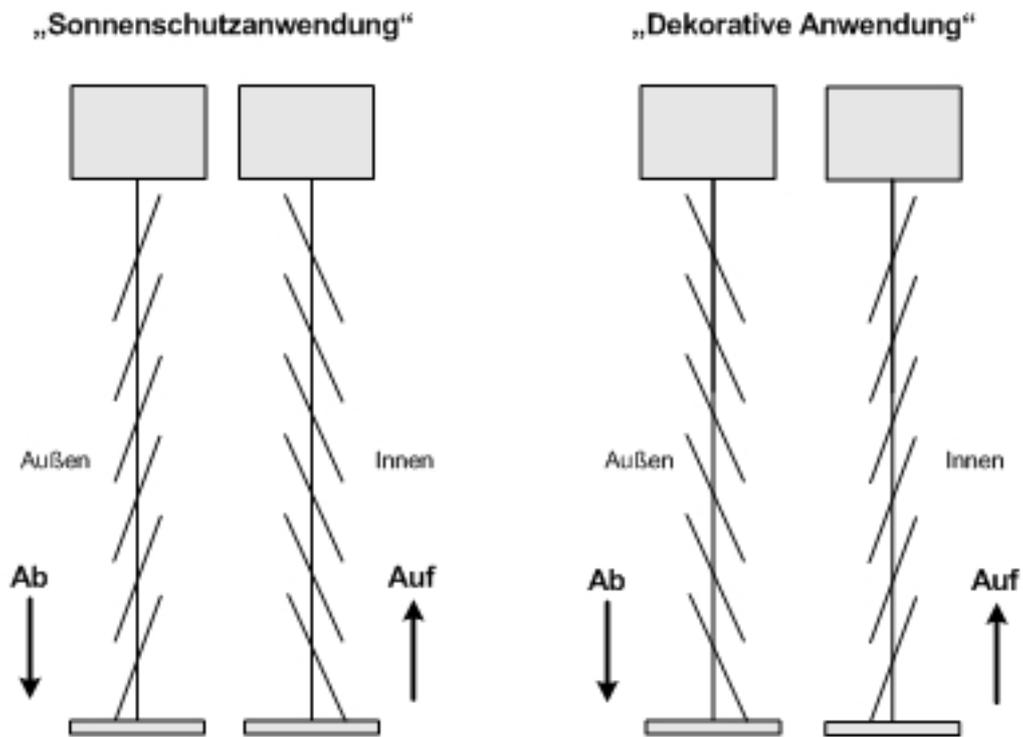


Prüfen Sie die korrekte Laufrichtung des Endprodukts

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

Sollte die Jalousie zu Beginn der Inbetriebnahme ganz oder teilweise abgefahren sein, muss beim Überprüfen der Wenderichtung auf die Lamellenstellung geachtet werden (Herstellerangaben beachten!).

Sollte die Lamellenstellung gemäß Herstellerangabe nicht zur Fahrriichtung passen, darf erst nach Absprache mit dem Jalousiehersteller die Lamellenstellung korrigiert und danach die Drehrichtung geprüft werden.



4 Einstellungen im Auslieferungszustand

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

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

* Δ Siehe Kapitel 1 Definitionen

4.1 Funktion der Reset/Prog Taste

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

4.2 Auswahl verschiedener Bedienergonomien

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

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

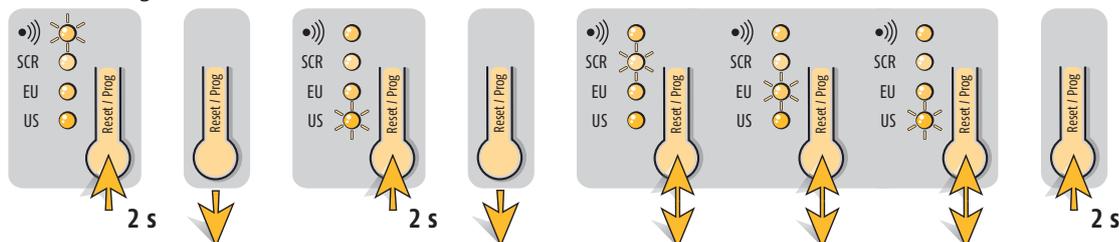
- Δ Die Auswahl der Bedienergonomien sollte mit dem entsprechenden Endprodukt übereinstimmen.



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

* siehe Kapitel 1 Definitionen

Ändern der Ergonomie:



Der Auslieferungszustand ist Jalousie mit US Ergonomie

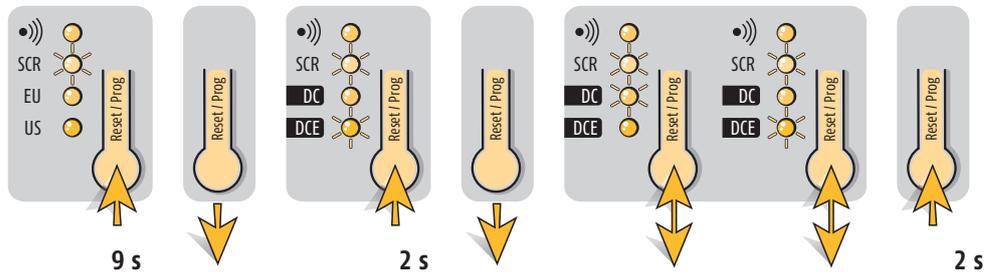
Zum Umschalten der verschiedenen Ergonomien kurz die Reset/Prog-Taste drücken. So lange wiederholen, bis die gewünschte LED leuchtet.

Speichern und Verlassen des Einstellmodus

4.3 Modusauswahl DC oder DCE

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

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

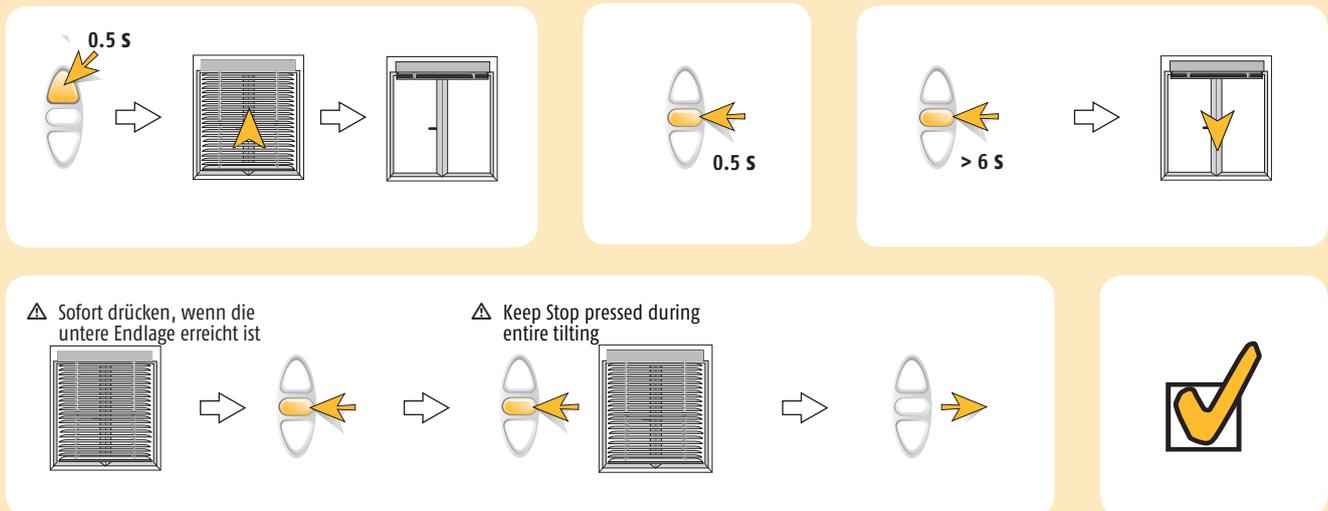


Durch einen unzulässigen Funktionsmodus kann der Motor beschädigt werden!
Der Modus ist für alle vier Motorausgänge gemeinsam bestimmt!

4.4 Manuelles Einlernen der Lauf- und Wendezeiten/-längen

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

⚠ Alternativ zum konventionellen Taster können die Einstellungen auch mittels Somfy RTS Sender und animeo RTS Funkmodul (Ref. 1860105) durchgeführt werden. Eine Einstellung mittels animeo KNX RTS Receiver (Ref. 1860191) bzw. animeo EnOcean Funkmodul (Ref. 1860220) oder animeo KNX EnOcean Funkmodul (Ref. 1860229) und EnOcean Sender ist nicht möglich!



4.5 Manuelles Einlernen der Zwischenposition 1

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

⚠ Alternativ zum konventionellen Taster können die Einstellungen auch mittels Somfy RTS Sender und animeo RTS Funkmodul (Ref. 1860105) durchgeführt werden. Eine Einstellung mittels animeo KNX RTS Receiver (Ref. 1860191) und Somfy RTS Sender bzw. animeo EnOcean Funkmodul (Ref. 1860220) oder animeo KNX EnOcean Funkmodul (Ref. 1860229) und EnOcean Sender ist nicht möglich!

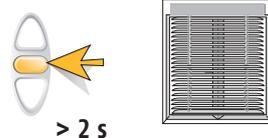
⚠ Dabei ist die zuletzt eingelernte Position gültig.

1 Behang in die gewünschte Position fahren

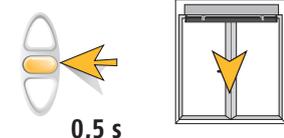


⚠ Bei konventionellen unverriegelten Tastern wird ein Stopp-Befehl durch gleichzeitiges Drücken der AUF- und AB-Taste generiert

2 Position speichern



1

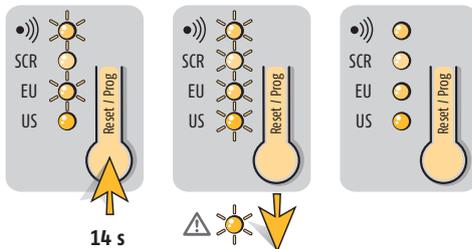


⚠ Die gespeicherte Position wird angefahren

⚠ Bei DCE (IW25-E83) Motoren muss nach dem Einlernen der Lauf und Wendezeiten/-längen ein kompletter AUF-Befehl gegeben werden, sodass der Behang seinen oberen Referenzpunkt erkennen kann.

4.6 Zurücksetzen in den Auslieferungszustand

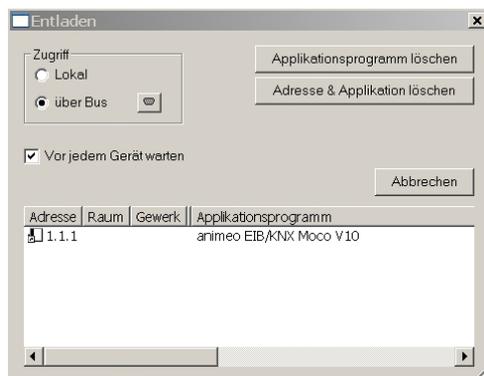
1. Wenn das Gerät noch nicht mit der ETS-Software programmiert wurde.



Komplett-RESET:

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

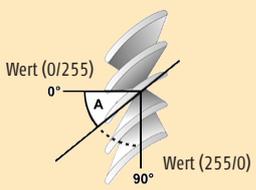
2. Wenn das Gerät schon mit der ETS-Software programmiert wurde.



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

5 Kommunikationsobjekte

Maximal stehen 160 Kommunikationsobjekte zur Verfügung, die jedoch nicht auf einmal benutzt werden können. Es können maximal 250 Gruppenadressen verknüpft werden.

Nr.	Objektname	Typ	DPT_ID	Beschreibung
1	Motor 1 AUF/AB, ZU/ÖFFNEN	1 Bit	1.001	<p>Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, dann wird der entsprechende Behang nach oben gefahren bzw. ein Fenster zugefahren.</p> <p>Wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann wird der entsprechende Behang nach unten gefahren bzw. ein Fenster geöffnet. Nach Ablauf der eingestellten Fahrzeit für die AUF oder AB Richtung bzw. die Fahrzeit zum Öffnen oder Schließen des Fensters sind die Relais der Ausgänge freigeschaltet.</p>
2	Motor 2 AUF/AB, ZU/ÖFFNEN	1 Bit	1.001	
3	Motor 3 AUF/AB, ZU/ÖFFNEN	1 Bit	1.001	
4	Motor 4 AUF/AB, ZU/ÖFFNEN	1 Bit	1.001	
5	Motor 1 Wendeschritt/STOPP	1 Bit	1.001	<p>Bei Jalousien: Ist die Jalousie in Fahrt, wird beim Empfang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte die Fahrt gestoppt, unabhängig davon, ob eine „0“ oder eine „1“ empfangen wird. Ist die Jalousie in Ruhe, wird eine Wendung ausgeführt. Dabei wendet die Lamelle beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „1“ ZU und beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ AUF. Die Wendeschrittdauer wird in den Parametereinstellungen definiert.</p> <p>Bei Senkrechtmarkise, Rollläden, Markise und Fenster: Ist eines dieser Endprodukte in Fahrt, wird beim Empfang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte die Fahrt gestoppt, unabhängig davon, ob eine „0“ oder eine „1“ empfangen wird. Ist eines dieser Endprodukte in Ruhe, dann wird beim Empfang eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte keine Aktion ausgeführt.</p>
6	Motor 2 Wendeschritt/STOPP	1 Bit	1.001	
7	Motor 3 Wendeschritt/STOPP	1 Bit	1.001	
8	Motor 4 Wendeschritt/STOPP	1 Bit	1.001	
9	Motor 1 Position AUF/AB	1 Byte	5.004	<p>Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm empfangen, dann wird der entsprechende Behang in die Position fahren, die durch den empfangenen Wert definiert ist, „0“ = oben / „255“ = unten.</p> <p>Bei Jalousien: Ist die Position erreicht, wird der gleiche Lamellenwinkel angefahren, in dem sich die Jalousie vorher befand.</p> <p>⚠ Zwischen dem Empfang eines Telegramms auf den Objekten 8-11 und dem Empfang eines Telegramms auf den Objekten 12-15 sollte ein zeitlicher Versatz von 2 Sek. berücksichtigt werden.</p>
10	Motor 2 Position AUF/AB	1 Byte	5.004	
11	Motor 3 Position AUF/AB	1 Byte	5.004	
12	Motor 4 Position AUF/AB	1 Byte	5.004	
13	Motor 1 Position Lamelle	1 Byte	5.004	<p>Bei Jalousien: Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm empfangen, dann wird die entsprechende Lamelle in die Position fahren, die durch den empfangenen Wert definiert ist. Ist eine Jalousie in Fahrt und empfängt währenddessen ein Telegramm auf dem entsprechenden Objekt, dann wird die Position der Lamelle erst angefahren, wenn die Fahrt beendet ist. Abhängig von den Parametereinstellungen auf der Karteikarte „Allgemein“ ist die Position wie folgt definiert:</p> <p>„255“ = Lamelle max. geschlossen/ „0“ = Lamelle max. gewendet oder „0“ = Lamelle max. geschlossen/ „255“ = Lamelle max. gewendet</p> 
14	Motor 2 Position Lamelle	1 Byte	5.004	
15	Motor 3 Position Lamelle	1 Byte	5.004	
16	Motor 4 Position Lamelle	1 Byte	5.004	
17	Motor 1 Langsam wenden	4 Bit		<p>Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm empfangen, dann wird die Lamelle der Jalousie entweder langsam auf- oder langsam zugewendet. Die Wendegeschwindigkeit wird auf der Karteikarte „Motor 1...4“ parametrieren. Diese Funktion wird durch Dauerbetätigung eines Tastsensors, Applikation „Dimmen“, erfüllt.</p> <p>⚠ Diese Objekte können auch mit konventionellen Tastern angesteuert werden, wenn die lokalen Tastereingänge des Motor Controller als universelle Binäreingänge (Basis Funktion „Dimmen“) genutzt werden.</p>
18	Motor 2 Langsam wenden	4 Bit		
19	Motor 3 Langsam wenden	4 Bit		
20	Motor 4 Langsam wenden	4 Bit		

Nr.	Objektname	Typ	DPT_ID	Beschreibung
21	Motor 1 Zwischenposition 1	1 Bit	1.001	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte, per lokalen Tastern oder per Funkhandsender eingelernte Zwischenposition 1 an. Dabei ist die zuletzt eingelernte Position gültig. Beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte fährt der entsprechende Behang in die obere Endposition.
22	Motor 2 Zwischenposition 1	1 Bit	1.001	
23	Motor 3 Zwischenposition 1	1 Bit	1.001	
24	Motor 4 Zwischenposition 1	1 Bit	1.001	
25	Motor 1-4 Zwischenposition 1	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte, per lokalem Taster oder per Funkhandsender eingelernte Zwischenposition 1 an. Dabei ist die zuletzt eingelernte Position gültig. Beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt fahren die Behänge 1-4 in die obere Endposition.
26	Motor 1 Zwischenposition 2	1 Bit	1.001	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Zwischenposition 2 an. Beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf einem dieser Kommunikationsobjekte fährt der entsprechende Behang in die obere Endposition.
27	Motor 2 Zwischenposition 2	1 Bit	1.001	
28	Motor 3 Zwischenposition 2	1 Bit	1.001	
29	Motor 4 Zwischenposition 2	1 Bit	1.001	
30	Motor 1-4 Zwischenposition 2	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte Zwischenposition 2 an. Beim Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“ auf diesem Kommunikationsobjekt fahren die Behänge 1-4 in die obere Endposition.
31	Motor 1-4 Referenzfahrt	1 Bit		Wird auf diesem Objekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ empfangen, wird für die Motoren 1-4 eine Referenzfahrt ausgeführt. △ Erklärung Referenzfahrt siehe Kapitel 1 Definitionen
32	Motor 1 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Position an. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, wird diese Aktion für den entsprechenden Behang ausgeführt. Ist eines dieser Kommunikationsobjekte durch ein Telegramm auf dem Wert „1“ aktiv und wird dann auf einem der Kommunikationsobjekte 37-40 (Sicherheit hoch) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Position (Sicherheit hoch) an.
33	Motor 2 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
34	Motor 3 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
35	Motor 4 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	
36	Motor 1-4 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte Position an. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, wird diese Aktion für die Behänge 1-4 ausgeführt. Ist dieses Kommunikationsobjekt durch ein Telegramm mit dem Wert „1“ aktiv und wird dann auf dem Kommunikationsobjekt 35 (Sicherheit hoch) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, so fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte Position (Sicherheit hoch) an.

Nr.	Objektname	Typ	DPT_ID	Beschreibung
37	Motor 1 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Position an. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, wird diese Aktion für den entsprechenden Behang ausgeführt. Ist in diesem Fall ein Objekt für Sicherheit niedrig aktiv („1“) so wird die entsprechend parametrisierte Position angefahren.
38	Motor 2 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
39	Motor 3 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
40	Motor 4 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	
41	Motor 1-4 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fahren die Behänge 1-4 die in den ETS-Parametern parametrisierte Position an. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen“, wird diese Aktion für die Behänge 1-4 ausgeführt. Ist in diesem Fall ein Objekt für Sicherheit niedrig aktiv („1“) so wird die entsprechend parametrisierte Position angefahren.
42	Motor 1 Fehlererkennung ¹⁾	1 Bit		Über diese Kommunikationsobjekte kann ein Fehler für den entsprechenden Motor signalisiert werden. Bei Auftreten eines Fehlers wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ geschickt. Ist der Fehler behoben, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ geschickt. Folgende Fehler werden erkannt: <ul style="list-style-type: none"> • Kurzschluss am Motorausgang, oder mindestens ein Draht ist nicht angeschlossen. • Encoder Draht (lila) wurde fälschlicherweise an dem Motorausgang (z.B. M1 Klemme 1 oder 2) angeschlossen. • Ein DC/E Motor wurde angeschlossen, der Motor Controller befindet sich jedoch im DC-Modus.
43	Motor 2 Fehlererkennung ¹⁾	1 Bit		
44	Motor 3 Fehlererkennung ¹⁾	1 Bit		
45	Motor 4 Fehlererkennung ¹⁾	1 Bit		
	¹⁾ Bei Anschluss des Motors wird ein Fehlerflag gesetzt. Dieser kann durch einen Netzspannungsreset zurückgesetzt werden.			
46	Motor 1 Rückmeldung AUF / AB	1 Byte	5.004	Über diese Kommunikationsobjekte wird die aktuelle Position, basierend auf der eingelernten Fahrzeit (AUF/AB-Richtung), des entsprechenden Behangs auf den Bus gesendet. Die Art des Sendens (Anfordern, bei Positionswechsel, Zyklisch) wird in den ETS-Parametern eingestellt. „0“ = Oben / „255“ = Unten
47	Motor 2 Rückmeldung AUF / AB	1 Byte	5.004	
48	Motor 3 Rückmeldung AUF / AB	1 Byte	5.004	
49	Motor 4 Rückmeldung AUF / AB	1 Byte	5.004	
50	Motor 1 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.004	Auf diesen Kommunikationsobjekten wird die aktuelle Lamellenposition des jeweiligen Behangs, basierend auf der eingelernten Wendezeit, auf den Bus gesendet. Die Art des Sendens (Anfordern, bei Positionswechsel, Zyklisch) wird in den ETS-Parametern eingestellt. Abhängig von den Parametereinstellungen auf der Karteikarte „Allgemein“ ist die Position wie folgt definiert: „255“ = Lamelle max. geschlossen / „0“ = Lamelle max. gewendet oder „0“ = Lamelle max. geschlossen / „255“ = Lamelle max. gewendet
51	Motor 2 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.004	
52	Motor 3 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.004	
53	Motor 4 Rückmeldung Lamelle	1 Byte	5.004	
54	Motor 1-4 Status Positionen	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ empfangen, werden die aktuellen Statuspositionen der entsprechenden Behänge auf den Bus gesendet (Objekte 46-53).
55	Motor 1 obere Endposition	1 Bit	1.001	Über diese Kommunikationsobjekte wird für den entsprechenden Behang ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn die obere Endposition erreicht ist. Beim Verlassen der oberen Endposition des entsprechenden Behangs wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endposition ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
56	Motor 2 obere Endposition	1 Bit	1.001	
57	Motor 3 obere Endposition	1 Bit	1.001	
58	Motor 4 obere Endposition	1 Bit	1.001	

Nr.	Objektname	Typ	DPT_ID	Beschreibung
59	Motor 1-4 obere Endposition	1 Bit	1.001	Über dieses Kommunikationsobjekt wird für die Behänge 1-4 ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn alle vier Behänge die obere Endposition erreicht haben. Wenn alle vier Behänge die obere Endposition verlassen haben, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endposition ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
60	Motor 1 untere Endposition	1 Bit	1.001	Über diese Kommunikationsobjekte wird für den entsprechenden Behang ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn die untere Endposition erreicht ist. Beim Verlassen der unteren Endposition des entsprechenden Motors wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endposition ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
61	Motor 2 untere Endposition	1 Bit	1.001	
62	Motor 3 untere Endposition	1 Bit	1.001	
63	Motor 4 untere Endposition	1 Bit	1.001	
64	Motor 1-4 untere Endposition	1 Bit	1.001	Über dieses Kommunikationsobjekt wird für die Behänge 1-4 ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn alle 4 Behänge die untere Endposition erreicht haben. Wenn alle vier Behänge die untere Endposition verlassen haben, wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endposition ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
65	Motor 1 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, werden die in den ETS-Parametern parametrisierten Funktionen für den entsprechenden Behang gesperrt. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, werden die in den ETS-Parametern parametrisierten Funktionen für den entsprechenden Behang wieder freigegeben.
66	Motor 2 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
67	Motor 3 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
68	Motor 4 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	
69	Motor 1-4 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, werden die in den ETS Parametern parametrisierten Funktionen für die Behänge 1-4 gesperrt. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, werden die in den ETS Parametern parametrisierten Funktionen für die Behänge 1-4 wieder freigegeben.
70	Motor 1 Vorrang Auto/Manu	1 Bit	1.001	Über diese Kommunikationsobjekte kann zwischen Vorrang Automatik Funktionen und Vorrang Manuell Funktionen umgeschaltet werden. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, sind die Automatik-Funktionen für den entsprechenden Behang vorrangig aktiv. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, sind die Manuell-Funktionen für den entsprechenden Behang vorrangig aktiv.
71	Motor 2 Vorrang Auto/Manu	1 Bit	1.001	
72	Motor 3 Vorrang Auto/Manu	1 Bit	1.001	
73	Motor 4 Vorrang Auto/Manu	1 Bit	1.001	
74	Motor 1 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.001	Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ empfangen, wird die Vorrangschaltung für den entsprechenden Behang zurückgesetzt. Automatik-Funktionen oder Manuell-Funktionen sind dann wieder vorrangig aktiv geschaltet. Welcher Vorrang aktiv ist, hängt vom Status der Kommunikationsobjekte 70-73 ab bzw. welcher Vorrang in den ETS-Parametern parametrisiert ist.
75	Motor 2 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.001	
76	Motor 3 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.001	
77	Motor 4 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.001	
78	Tastereingang 1: AUF/AB	1 Bit	1.001	Eine lange Betätigung des Tasters am Eingang A generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Jalousie fährt AUF. Eine lange Betätigung des Tasters am Eingang B generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Jalousie fährt AB.
79	Tastereingang 1: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Eine kurze Betätigung des Tasters am Eingang A generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Lamelle wendet AUF. Ist die Jalousie in Fahrt wird bei einer kurzen Betätigung des Tasters am Eingang A ein Stopp-Befehl generiert. Eine kurze Betätigung des Tasters am Eingang B generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Lamelle wendet ZU. Ist die Jalousie in Fahrt wird bei einer kurzen Betätigung des Tasters am Eingang B ein Stopp-Befehl generiert.

Nr.	Objektname	Typ	DPT_ID	Beschreibung
80	Tastereingang 1: A, Schalten	1 Bit	1.001	Entsprechend der Parametereinstellungen und dem Zustand am Eingang 1 Kontakt A wird über dieses Kommunikationsobjekt ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert.
81	Tastereingang 1: B, Schalten	1 Bit	1.001	Entsprechend der Parametereinstellungen und dem Zustand am Eingang 1 Kontakt B wird über dieses Kommunikationsobjekt ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert.
82	Tastereingang 1: A, 8-Bit Wert	1 Bit	5.004	Entsprechend der Parametereinstellungen wird bei einer steigenden Flanke am Eingang 1 Kontakt A der parametrisierte Wert (0–255) gesendet.
83	Tastereingang 1: B, 8-Bit Wert	1 Bit	5.004	Entsprechend der Parametereinstellungen wird bei einer steigenden Flanke am Eingang 1 Kontakt B der parametrisierte Wert (0–255) gesendet.
84	Tastereingang 1: A/B, Dimmen	1 Bit	1.001	Ein/Aus: Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A/B bei einer kurzen Betätigung ein Telegramm mit dem Wert „1“ bzw. „0“ generiert. Um/Um: Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A/B bei einer kurzen Betätigung ein Telegramm mit dem Wert „1“ bzw. „0“ generiert.
85	Tastereingang 1: A/B, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	Heller/Dunkler dimmen: Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A bei einer langen Betätigung heller gedimmt. Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt B bei einer langen Betätigung dunkler gedimmt. Heller/Dunkler Um: Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A bei einer langen Betätigung 100 % gedimmt. Beim Loslassen des entsprechenden Tasters am Eingang A wird ein Stopp-Befehl generiert. Die zuletzt betätigte Dimmaktion wird dabei invertiert. Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt B bei einer langen Betätigung 100 % gedimmt. Beim Loslassen des entsprechenden Tasters am Eingang B wird ein Stopp-Befehl generiert. Die zuletzt betätigte Dimmaktion wird dabei invertiert.
86	Tastereingang 2: AUF / AB	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 78, C/D statt A/B
87	Tastereingang 2: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 79, C/D statt A/B
88	Tastereingang 2: C, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 80, C statt A
89	Tastereingang 2: D, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 81, D statt B
90	Tastereingang 2: C, 8-Bit-Wert	8 Bit	5.004	Siehe Objektbeschreibung 82, C statt A
91	Tastereingang 2: D, 8-Bit-Wert	8 Bit	5.004	Siehe Objektbeschreibung 83, D statt B
92	Tastereingang 2: C/D, Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 84, C/D statt A/B
93	Tastereingang 2: C/D, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	Siehe Objektbeschreibung 84, C/D statt A/B
94	Tastereingang 3: AUF / AB	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 78, E/F statt A/B
95	Tastereingang 3: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 79, E/F statt A/B
96	Tastereingang 3: E, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 80, E statt A
97	Tastereingang 3: F, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 81, F statt B
98	Tastereingang 3: E, 8-Bit-Wert	8 Bit	5.004	Siehe Objektbeschreibung 82, E statt A

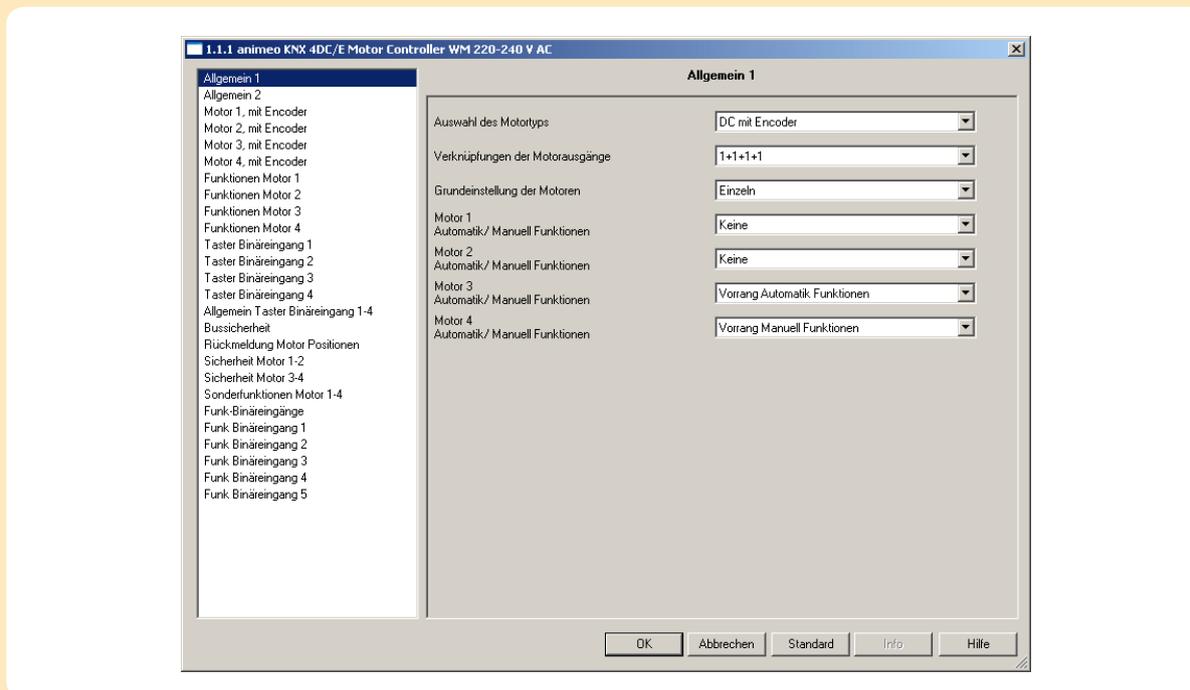
Nr.	Objektname	Typ	DPT_ID	Beschreibung
99	Tastereingang 3: F, 8-Bit-Wert	8 Bit	5.004	Siehe Objektbeschreibung 83, F statt B
100	Tastereingang 3: E/F, Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 84, E/F statt A/B
101	Tastereingang 3: E/F, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	Siehe Objektbeschreibung 84, E/F statt A/B
102	Tastereingang 4: AUF / AB	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 78, G/H statt A/B
103	Tastereingang 4: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 79, G/H statt A/B
104	Tastereingang 4: G, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 80, G statt A
105	Tastereingang 4: H, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 81, H statt B
106	Tastereingang 4: G, 8-Bit-Wert	8 Bit	5.004	Siehe Objektbeschreibung 82, G statt A
107	Tastereingang 4: H, 8-Bit-Wert	8 Bit	5.004	Siehe Objektbeschreibung 83, H statt B
108	Tastereingang 4: G/H, Dimmen	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 84, G/H statt A/B
109	Tastereingang 4: G/H, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	Siehe Objektbeschreibung 85, G/H statt A/B
110	Funkeingang 1: AUF / AB	1 Bit	1.001	Eine lange Betätigung der „AUF“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Jalousie fährt AUF. Eine lange Betätigung der „AB“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Jalousie fährt AB.
111	Funkeingang 1: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Eine kurze Betätigung der „AUF“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Die Lamelle wendet AUF. Ist die Jalousie in Fahrt wird bei einer kurzen Betätigung des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders ein Stopp-Befehl generiert. Eine kurze Betätigung der „AB“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Die Lamelle wendet AB. Ist die Jalousie in Fahrt wird bei einer kurzen Betätigung des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders ein Stopp-Befehl generiert.
112	Funkeingang 1: Schalten „my“ Taste	1 Bit	1.001	Entsprechend der Parametereinstellungen wird beim Betätigen der „my“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders über dieses Kommunikationsobjekt ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert.
113	Funkeingang 1: 8-Bit Wert „my“ Taste	1 Byte	5.004	Entsprechend der Parametereinstellungen wird beim Betätigen der „my“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders der parametrisierte Wert (0–255) gesendet.
114	Funkeingang 1: Schalten „AUF“ Taste	1 Bit	1.001	Entsprechend der Parametereinstellungen wird beim Betätigen der „AUF“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders über dieses Kommunikationsobjekt ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert.
115	Funkeingang 1: Schalten „AB“ Taste	1 Bit	1.001	Entsprechend der Parametereinstellungen wird beim Betätigen der „AB“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders über dieses Kommunikationsobjekt ein Schalttelegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ generiert.
116	Funkeingang 1: 8-Bit Wert „AUF“ Taste	1 Byte	5.004	Entsprechend der Parametereinstellungen wird beim Betätigen der „AUF“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders der parametrisierte Wert (0–255) gesendet.

Nr.	Objektname	Typ	DPT_ID	Beschreibung
117	Funkeingang 1: 8-Bit Wert „AB“ Taste	1 Byte	5.004	Entsprechend der Parametereinstellungen wird beim Betätigen der „AB“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders der parametrisierte Wert (0-255) gesendet.
118	Funkeingang 1: Dimmen Ein/Aus oder Langsam wenden Auf/Ab	1 Bit	1.001	<p>Ein/Auf: Eine kurze Betätigung der „AUF“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Das Licht schält aus oder die Jalousie fährt auf.</p> <p>Aus/Ab: Eine kurze Betätigung der „AB“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Das Licht schält ein oder die Jalousie fährt ab.</p> <p>Um/Um: Eine kurze Betätigung der „AB“ bzw. „AUF“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ bzw. „0“. Das Licht schält ein bzw. aus oder die Jalousie fährt ab bzw. auf.</p>
119	Funkeingang 1: Dimmen Heller/Dunkler oder Langsam wenden Auf/Zu	4 Bit	3.007	<p>Heller/Langsam wenden auf: Eine lange Betätigung der „AUF“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“. Das Licht dimmt dunkler oder die Jalousie wendet langsam auf.</p> <p>Dunkler/Langsam wenden zu: Eine lange Betätigung der „AB“ Taste des auf Kanal 1 eingelernten Funksenders generiert auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“. Das Licht dimmt heller oder die Jalousie wendet langsam zu.</p>
120	Funkeingang 2: AUF/AB	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 110, Kanal 2 statt Kanal 1
121	Funkeingang 2: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 111, Kanal 2 statt Kanal 1
122	Funkeingang 2: Schalten „my“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 112, Kanal 2 statt Kanal 1
123	Funkeingang 2: 8-Bit Wert „my“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 113, Kanal 2 statt Kanal 1
124	Funkeingang 2: Schalten „AUF“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 114, Kanal 2 statt Kanal 1
125	Funkeingang 2: Schalten „AB“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 115, Kanal 2 statt Kanal 1
126	Funkeingang 2: 8-Bit Wert „AUF“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 116, Kanal 2 statt Kanal 1
127	Funkeingang 2: 8-Bit Wert „AB“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 117, Kanal 2 statt Kanal 1
128	Funkeingang 2: Dimmen Ein/Aus oder Langsam wenden Auf/Ab	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 118, Kanal 2 statt Kanal 1
129	Funkeingang 2: Dimmen Heller/Dunkler oder Langsam wenden Auf/Zu	4 Bit	3.007	Siehe Objektbeschreibung 119, Kanal 2 statt Kanal 1
130	Funkeingang 3: AUF/AB	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 110, Kanal 3 statt Kanal 1
131	Funkeingang 3: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 111, Kanal 3 statt Kanal 1
132	Funkeingang 3: Schalten „my“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 112, Kanal 3 statt Kanal 1
133	Funkeingang 3: 8-Bit Wert „my“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 113, Kanal 3 statt Kanal 1
134	Funkeingang 3: Schalten „AUF“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 114, Kanal 3 statt Kanal 1
135	Funkeingang 3: Schalten „AB“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 115, Kanal 3 statt Kanal 1

Nr.	Objektname	Typ	DPT_ID	Beschreibung
136	Funkeingang 3: 8-Bit Wert „AUF“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 116, Kanal 3 statt Kanal 1
137	Funkeingang 3: 8-Bit Wert „AB“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 117, Kanal 3 statt Kanal 1
138	Funkeingang 3: Dimmen Ein/Aus oder Langsam wenden Auf/Ab	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 118, Kanal 3 statt Kanal 1
139	Funkeingang 3: Dimmen Heller/Dunkler oder Langsam wenden Auf/Zu	4 Bit	3.007	Siehe Objektbeschreibung 119, Kanal 3 statt Kanal 1
140	Funkeingang 4: AUF/AB	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 110, Kanal 4 statt Kanal 1
141	Funkeingang 4: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 111, Kanal 4 statt Kanal 1
142	Funkeingang 4: Schalten „my“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 112, Kanal 4 statt Kanal 1
143	Funkeingang 4: 8-Bit Wert „my“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 113, Kanal 4 statt Kanal 1
144	Funkeingang 4: Schalten „AUF“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 114, Kanal 4 statt Kanal 1
145	Funkeingang 4: Schalten „AB“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 115, Kanal 4 statt Kanal 1
146	Funkeingang 4: 8-Bit Wert „AUF“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 116, Kanal 4 statt Kanal 1
147	Funkeingang 4: 8-Bit Wert „AB“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 117, Kanal 4 statt Kanal 1
148	Funkeingang 4: Dimmen Ein/Aus oder Langsam wenden Auf/Ab	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 118, Kanal 4 statt Kanal 1
149	Funkeingang 4: Dimmen Heller/Dunkler oder Langsam wenden Auf/Zu	4 Bit	3.007	Siehe Objektbeschreibung 119, Kanal 4 statt Kanal 1
150	Funkeingang 5: AUF/AB	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 110, Kanal 5 statt Kanal 1
151	Funkeingang 5: Wendeschritt/Stopp	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 111, Kanal 5 statt Kanal 1
152	Funkeingang 5: Schalten „my“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 112, Kanal 5 statt Kanal 1
153	Funkeingang 5: 8-Bit Wert „my“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 113, Kanal 5 statt Kanal 1
154	Funkeingang 5: Schalten „AUF“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 114, Kanal 5 statt Kanal 1
155	Funkeingang 5: Schalten „AB“ Taste	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 115, Kanal 5 statt Kanal 1
156	Funkeingang 5: 8-Bit Wert „AUF“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 116, Kanal 5 statt Kanal 1
157	Funkeingang 5: 8-Bit Wert „AB“ Taste	1 Byte	5.004	Siehe Objektbeschreibung 117, Kanal 5 statt Kanal 1
158	Funkeingang 5: Dimmen Ein/Aus oder Langsam wenden Auf/Ab	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 118, Kanal 5 statt Kanal 1
159	Funkeingang 5: Dimmen Heller/Dunkler oder Langsam wenden Auf/Zu	4 Bit	3.007	Siehe Objektbeschreibung 119, Kanal 5 statt Kanal 1
160	Netzspannungsausfall (230 V AC) ²⁾	1 Bit	1.002	<p>Mit diesem Kommunikationsobjekt kann ein Netzspannungsausfall signalisiert werden. 20 Sekunden nach Erkennen des Netzspannungsausfalls wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ auf den Bus gesendet. Bei Netzspannungswiederkehr sendet dieses Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“.</p> <p>²⁾ Die Statusinformationen werden immer nach Ende einer Fahrt im Motor Controller abgespeichert.</p>

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

6.1 Karteikarte „Allgemein 1“



Auswahl des Motortyps

Auswahlmöglichkeiten:

- DC ohne Encoder
- *DC mit Encoder*

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

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

DC Motoren mit Encoder: Somfy LW 25-E83

Die Auswahl des Motortyps bezieht sich auf alle vier Motorausgänge.

Verknüpfungen der Motorausgänge

Auswahlmöglichkeiten:

- *1+1+1+1*
- *2+1+1*
- *2+2*

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

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

Grundeinstellungen der Motoren

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Gemeinsam*
 - *Einzeln*

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

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

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

Motor 1...4

Automatik/Manuell Funktionen

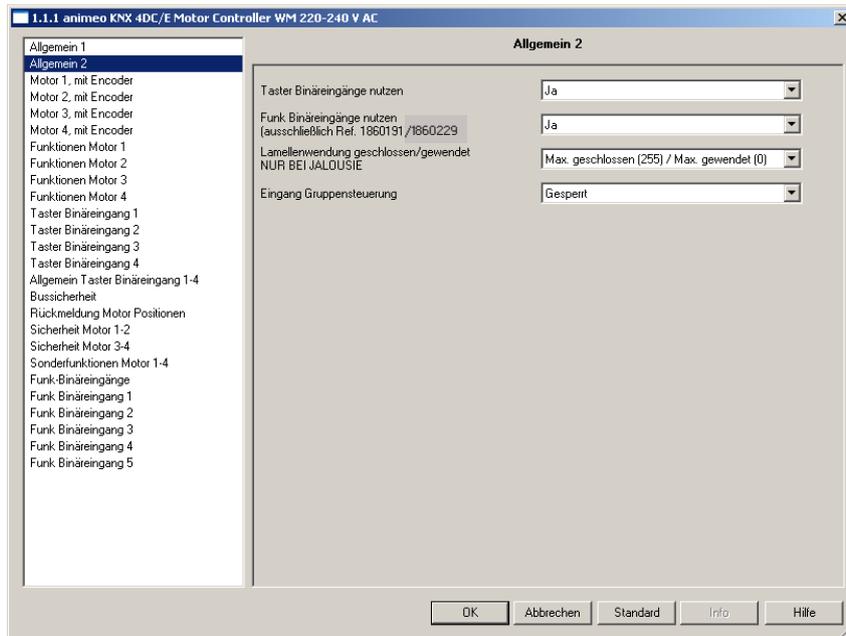
- Auswahlmöglichkeiten:
- *Keine*
 - *Vorrang Automatik Funktionen*
 - *Vorrang Manuell Funktionen*

- **Keine:**
Die Fahrbefehle werden in der eingehenden Reihenfolge abgearbeitet.
 - **Vorrang Automatik Funktion:**
Wenn ein Automatikbefehl (1 Byte Fahrbefehl) vor einem Manuellbefehl (1 Bit Fahrbefehl) erfolgt, sind alle Manuellbefehle gesperrt. Auch die Objekte zum Anfahren der Zwischenpositionen 1 und 2 (Objekte 21-30) sind gesperrt. Ein Manuellbefehl wird auch über die lokalen Tastereingänge oder den Funkhandsender generiert. Ein Wendebefehl (1 Bit) kann allerdings immer innerhalb der parametrisierten Wendezeit ausgeführt werden. Zurücksetzen der Vorrang Automatik Funktion erfolgt, wenn auf dem entsprechenden Objekt „Vorrang zurücksetzen“ (74-77) eine „1“ oder „0“ empfangen wird. Umschalten zwischen Priorität Vorrang Manuell Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik Funktionen (Wert „1“) erfolgt über die entsprechenden Objekte (70-73). Nach Umschaltung ist die entsprechende Vorrang Funktion wieder im zurückgesetzten Zustand. Das bedeutet für Vorrang Automatik Funktionen, dass die Manuellbefehle erst durch den nächsten Automatikbefehl wieder gesperrt werden.
 - **Vorrang Manuell Funktion:**
Wenn ein Manuellbefehl (1 Bit) vor einem Automatikbefehl (1 Byte) erfolgt, sind alle Automatikbefehle gesperrt. Ein Manuellbefehl wird auch über die lokalen Tastereingänge oder den Funkhandsender generiert. Zurücksetzen der Vorrang Manuell Funktion erfolgt, wenn auf dem entsprechenden Objekt „Vorrang zurücksetzen“ (74-77) eine „1“ oder „0“ empfangen wird. Umschalten zwischen Priorität Vorrang Manuell Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik Funktionen (Wert „1“) erfolgt über die entsprechenden Objekte (70-73). Nach Umschaltung ist die entsprechende Vorrang Funktion wieder im zurückgesetzten Zustand. Das bedeutet für Vorrang Manuell Funktionen, dass die Automatikbefehle erst durch den nächsten Handbefehl wieder gesperrt werden.
- △ Siehe Kapitel 1 Definitionen.
- △ Über die Vorrang Manuell Funktion wird dem Nutzer die Möglichkeit geboten, die Automatik-Funktionen auszuschalten. Über einen Timer kann so zum Beispiel der Nutzerkomfort definiert werden. Um 8:00 Uhr wird über das entsprechende Objekt (70-73) der Vorrang Manuell Funktionen aktiviert und der Nutzer kann mit dem nächsten Handbefehl eine Wunschposition anfahren bis die Steuerung um 17:00 auf Vorrang Automatik Funktionen umschaltet. Über das entsprechende Objekt (70-73) kann jederzeit zwischen Vorrang Manuell Funktion und Vorrang Automatik Funktion umgeschaltet werden.



Zum Einstellen eines Timers kann idealerweise die Fassadensteuerung animeo KNX Master Control W2 (Ref. 1860187) oder animeo KNX Master Control W8 (Ref. 1860193) verwendet werden.

6.2 Karteikarte „Allgemein 2“



Taster Binäreingang nutzen

Auswahlmöglichkeiten:

- *Nein*
- *Ja*

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

Funk Binäreingang nutzen

Auswahlmöglichkeiten:

- *Nein*
- *Ja*

Mit dem Parameter „Ja“ wird eine Karteikarte (Allgemein: Funk Binäreingang) geöffnet, über die dann fünf weitere Karteikarten (Funk Binäreingang 1 ... 5) aktiviert werden können. Die Funkkanäle können jetzt über die entsprechenden Objekte (110 – 159) verknüpft werden. Ein Funksender kann somit für verschiedenste Funktionen genutzt werden.

Lamellenwendung geschlossen/gewendet NUR BEI JALOUSIE

Auswahlmöglichkeiten:

- *Max. geschlossen (255) / Max. gewendet (0)*
- *Max. geschlossen (0) / Max. gewendet (255)*

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

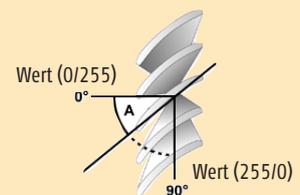
Wird ein Wert von „255“ auf das entsprechende Objekt (13–16) gesendet, wird die Lamelle maximal geschlossen.

Wird ein Wert von „0“ auf das entsprechende Objekt (13–16) gesendet, wird die Lamelle maximal gewendet bzw. geöffnet.

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

Wird ein Wert von „0“ auf das entsprechende Objekt (13–16) gesendet, wird die Lamelle maximal geschlossen.

Wird ein Wert von „255“ auf das entsprechende Objekt (13–16) gesendet, wird die Lamelle maximal gewendet bzw. geöffnet.



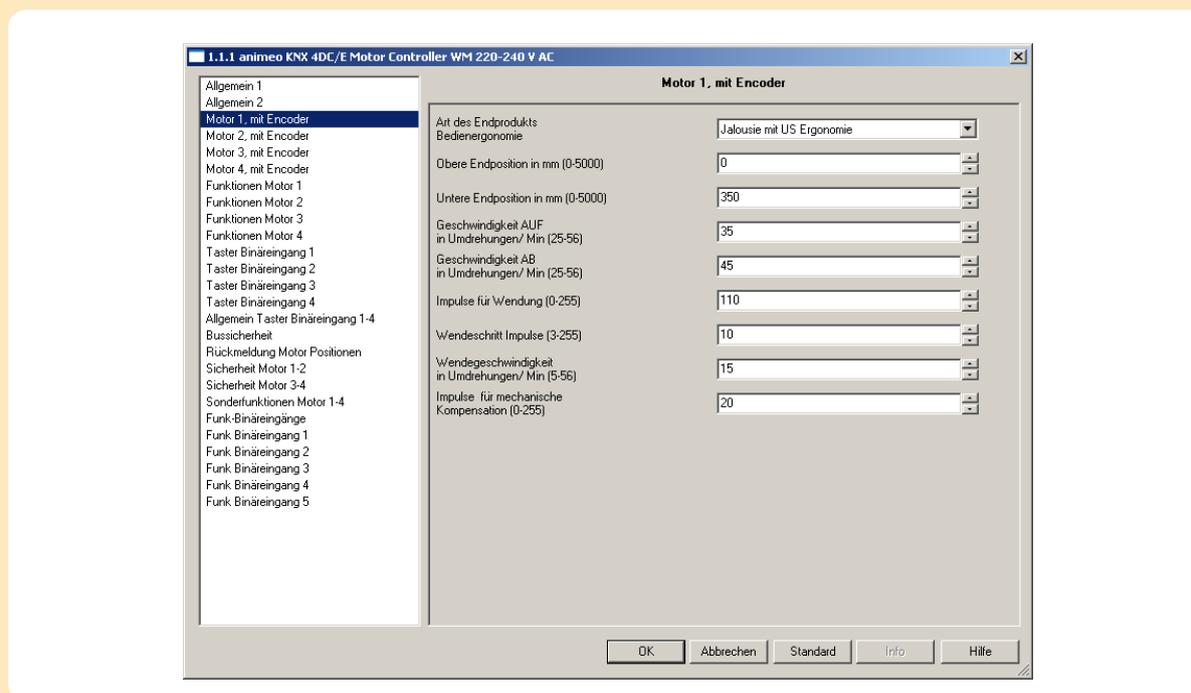
Eingang Gruppensteuerung

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Gesperrt*
 - Freigegeben

Über diesen Parameter kann festgelegt werden, ob der Eingang zur Gruppensteuerung gesperrt oder freigegeben ist. Über diesen Eingang werden alle vier Antriebe gleichzeitig angesteuert. Unabhängig von den Parametereinstellungen haben die Sicherheitseinstellungen (Objekte 32 – 41) höhere Priorität. Ist eines der Sicherheitsobjekte aktiv, ist der Eingang zur Gruppensteuerung gesperrt.

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

6.3 Karteikarte „Motor 1...4, mit Encoder“



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

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

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

Art des Endprodukts/Bedienergonomie

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

• Jalousie mit EU Ergonomie

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

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

⚠ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 1 Definitionen

- **Jalousie mit US Ergonomie**

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

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

△ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 1 Definitionen

- **Rollo**

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

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

△ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 1 Definitionen

Obere Endposition in mm (0-5000)

Auswahlmöglichkeiten:

- 0
- 0-5000 Millimeter

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

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

Untere Endposition in mm (0-5000)

Auswahlmöglichkeiten:

- 350
- 0-5000 Millimeter

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

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

Geschwindigkeit AUF in Umdrehungen/ Min (25-56)

Auswahlmöglichkeiten:

- 35
- 25-56

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

Geschwindigkeit AB in Umdrehungen/ Min (25-56)

Auswahlmöglichkeiten:

- 45
- 25-56

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

Impulse für die Wendung

Auswahlmöglichkeiten:

- 110
- 0-255

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

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

Wendeschritt Impulse (3-255)

Auswahlmöglichkeiten:

- 10
- 3-255

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

Wendeschrittgeschwindigkeit in Umdrehungen/ Min (5-56)

Auswahlmöglichkeiten:

- 15
- 5-56

Die hier parametrisierte Geschwindigkeit definiert die Wendegeschwindigkeit der Lamelle. Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn als Art des Endprodukts/Bedienergonomie entweder Jalousie mit EU Ergonomie oder Jalousie mit US Ergonomie ausgewählt wurde.

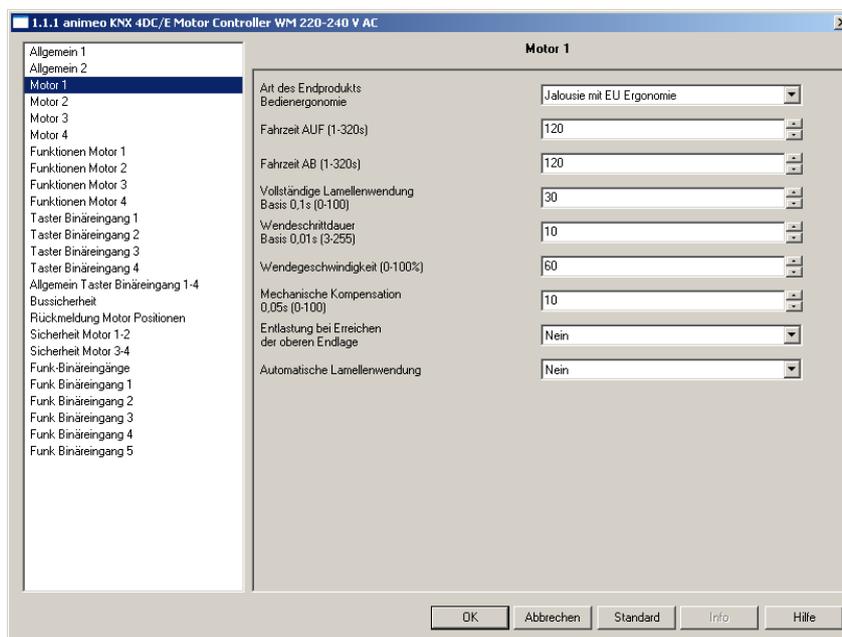
Impulse für mechanische Kompensation (0-255)

Auswahlmöglichkeiten:

- 20
- 0-255

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

6.4 Karteikarte „Motor 1...4“



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

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

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

Art des Endprodukts/Bedienergonomie

Auswahlmöglichkeiten:

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

• **Jalousie mit EU Ergonomie:**

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

△ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 1 Definitionen

• **Jalousie mit US Ergonomie**

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

△ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 1 Definitionen

• **Rollo**

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

△ Erklärung EU/US Ergonomie und Screen, Rollo siehe Kapitel 1 Definitionen

Fahrzeit AUF (1-320s)

Auswahlmöglichkeiten:

- 120
- 1 - 320 Sekunden

Die hier parametrisierte Zeit ist die maximale Laufzeit aus der unteren Endposition in die obere Endposition. Eine Überlaufzeit von 5 Sekunden wird immer dazu addiert, außer bei Positionstelegrammen (Objekte 9-12). Wird jedoch ein Positionstelegramm mit dem Wert „0“ auf dem entsprechenden Objekt empfangen, wird eine Überlaufzeit von 5 Sekunden dazu addiert.

Fahrzeit AB (1-320s)

Auswahlmöglichkeiten:

- 120
- 1 - 320 Sekunden

Die hier parametrisierte Zeit ist die maximale Laufzeit aus der oberen Endposition in die untere Endposition. Eine Überlaufzeit von 5 Sekunden wird immer dazu addiert, außer bei Positionstelegrammen (Objekte 9-12). Wird jedoch ein Positionstelegramm mit dem Wert „255“ auf dem entsprechenden Objekt empfangen, wird eine Überlaufzeit von 5 Sekunden dazu addiert.

Vollständige Lamellenwendung Basis 0,1s (0-100)

Auswahlmöglichkeiten:

- 30
- 0 - 100

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

Wendesrittdauer Basis 0,01s (3-255)

Auswahlmöglichkeiten:

- 10
- 3 - 255

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

Wendegeschwindigkeit (0 - 100 %)

Auswahlmöglichkeiten:

- 60
- 0 - 100

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

Mechanische Kompensation 0,05s (0 - 100)

Auswahlmöglichkeiten:

- 10
- 0 - 100

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

Entlastung bei Erreichen der oberen Endlage

Auswahlmöglichkeiten:

- Nein
- Ja

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

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

Automatische Lamellenwendung

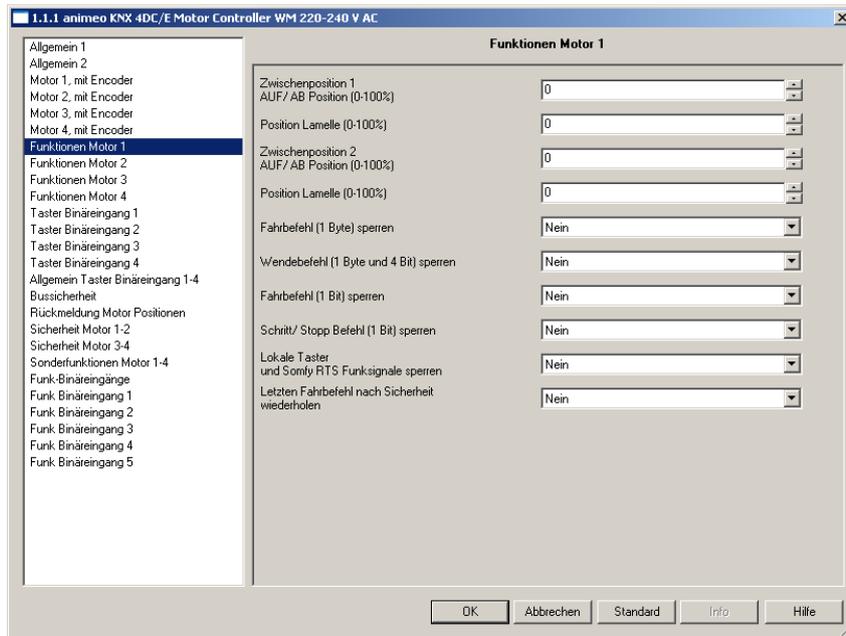
Auswahlmöglichkeiten:

- Nein
- Ja

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

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

6.5 Karteikarte „Funktionen Motor 1...4“



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

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

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

Auswahlmöglichkeiten:

- 0
- 0 - 100

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

Wenn der Parameter „Zwischenposition Auf/Ab Position“ auf 0 % gesetzt ist, wird die Zwischenposition deaktiviert. Diese Funktion verhindert die Bewegung der Jalousien über das Objekt „Zwischenposition 2“ oder über die lokalen Tastereingänge.

Position Lamelle (0 - 100 %)

Auswahlmöglichkeiten:

- 0
- 0 - 100

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

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

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

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 100

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

Wenn der Parameter „Zwischenposition Auf/Ab Position“ auf 0 % gesetzt ist, wird die Zwischenposition deaktiviert. Diese Funktion verhindert die Bewegung der Jalousien über das Objekt „Zwischenposition 2“ oder über die lokalen Tastereingänge.

Position Lamelle (0 - 100 %)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 100

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

Fahrbehl (1 Byte) sperren

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

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

Wendebefehl (1 Byte und 4 Bit) sperren

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

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

Fahrbehl (Bit) sperren

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

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

Schritt/Stopp (Bit) sperren

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - Ja

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

Lokale Taster und Somfy RTS Funksignale sperren

Auswahlmöglichkeiten:

- *Nein*
- Ja

Über diesen Parameter können die lokalen Tastereingänge und die Somfy RTS Funksignale per Objekt (65–69) gesperrt werden. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ während ein Motor in Bewegung ist, wird diese Wendung bis zum Ende ausgeführt. Erst dann sind weitere Befehle, die über die lokalen Tastereingänge oder den Somfy RTS Funk generiert werden, gesperrt. Empfängt das entsprechende Objekt ein Telegramm mit dem Wert „0“, sind die lokalen Tastereingänge und die Somfy RTS Funksignale wieder freigegeben.

⚠ Diese Funktion ist für lokale Tastereingänge deaktiviert, wenn in der Karteikarte „Taster Binäreingänge nutzen“ „Ja“ ausgewählt worden ist (s. Kapitel 6.2, Seite 22)

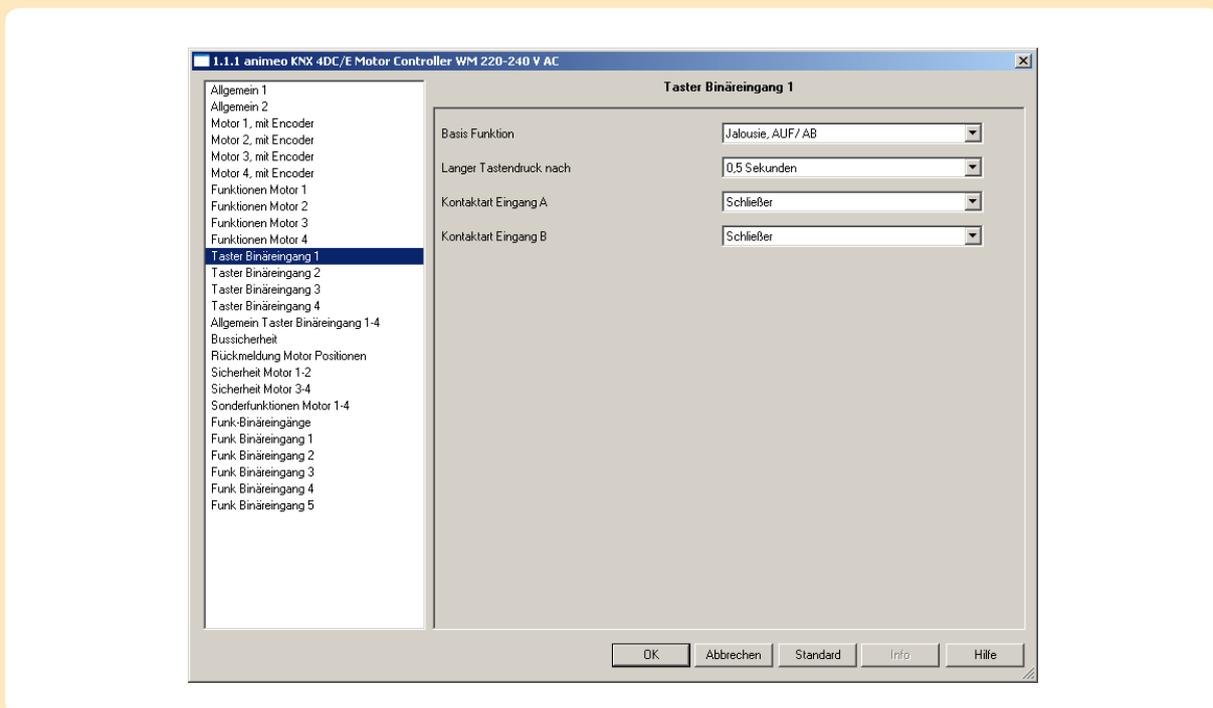
Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen

Auswahlmöglichkeiten:

- *Nein*
- Ja

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

6.6 Karteikarte „Taster Binäreingang 1 ... 4“



Allgemeine Information zu Taster Binäreingang

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

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

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

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

Basis Funktion

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

Langer Tastendruck nach

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

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

Kontaktart Eingang A

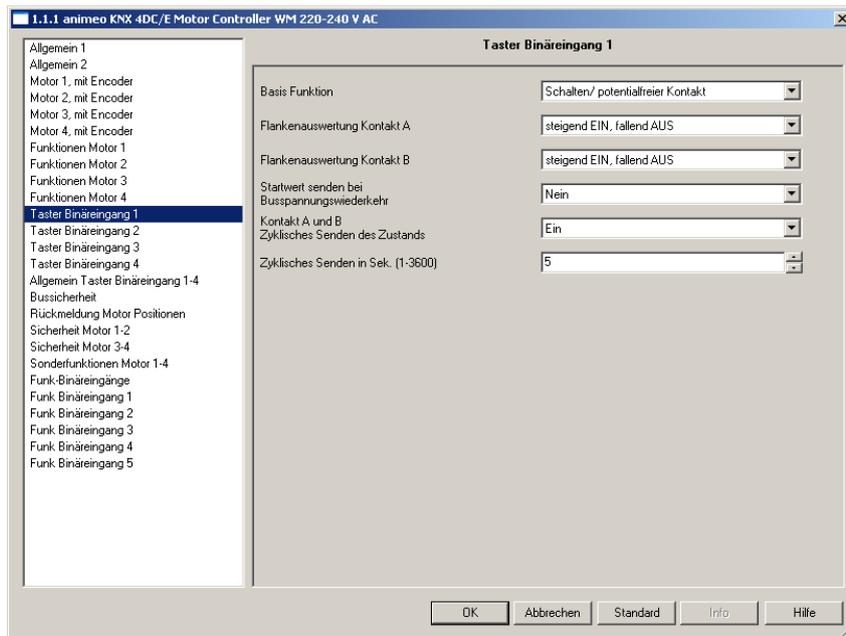
- Auswahlmöglichkeiten:
- *Schließer*
 - *Öffner*

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

Kontaktart Eingang B

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Schließer*
 - *Öffner*

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



Basis Funktion

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

Flankenauswertung Kontakt A

- Auswahlmöglichkeiten:
- *steigend EIN, fallend AUS*
 - steigend AUS, fallend EIN
 - steigend EIN
 - fallend EIN
 - steigend AUS
 - fallend AUS
 - steigend Um
 - fallend Um
 - steigend Um, fallend Um
 - keine Auswertung

Ein („1“) Aus („0“) Um („1/0“)

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

• **Steigend EIN, fallend AUS**

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

• **Steigend AUS, fallend EIN**

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

• **Steigend EIN**

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

• **Fallend EIN**

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

• **Steigend AUS**

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

- **Fallend AUS**

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

- **Steigend Um**

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

- **Fallend Um**

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

- **Steigend Um, fallend Um**

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

- **Keine Auswertung**

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

Flankenauswertung Kontakt B

- Auswahlmöglichkeiten:
- *steigend EIN, fallend AUS*
 - steigend AUS, fallend EIN
 - steigend EIN
 - fallend EIN
 - steigend AUS
 - fallend AUS
 - steigend Um
 - fallend Um
 - steigend Um, fallend Um
 - keine Auswertung

Ein („1“) Aus („0“) Um („1/0“)

Startwert senden bei Busspannungswiederkehr

- Auswahlmöglichkeiten:
- Ja
 - *Nein*

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

Kontakt A und B

Zyklisches Senden des Zustands

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Kein zyklisches Senden*
 - Ein
 - Aus
 - Ein und Aus

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

- **Kein zyklisches Senden**

Der Schalterwert des Kommunikationsobjektes wird nicht zyklisch gesendet.

- **Ein**

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

- **Aus**

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

- **Ein und Aus**

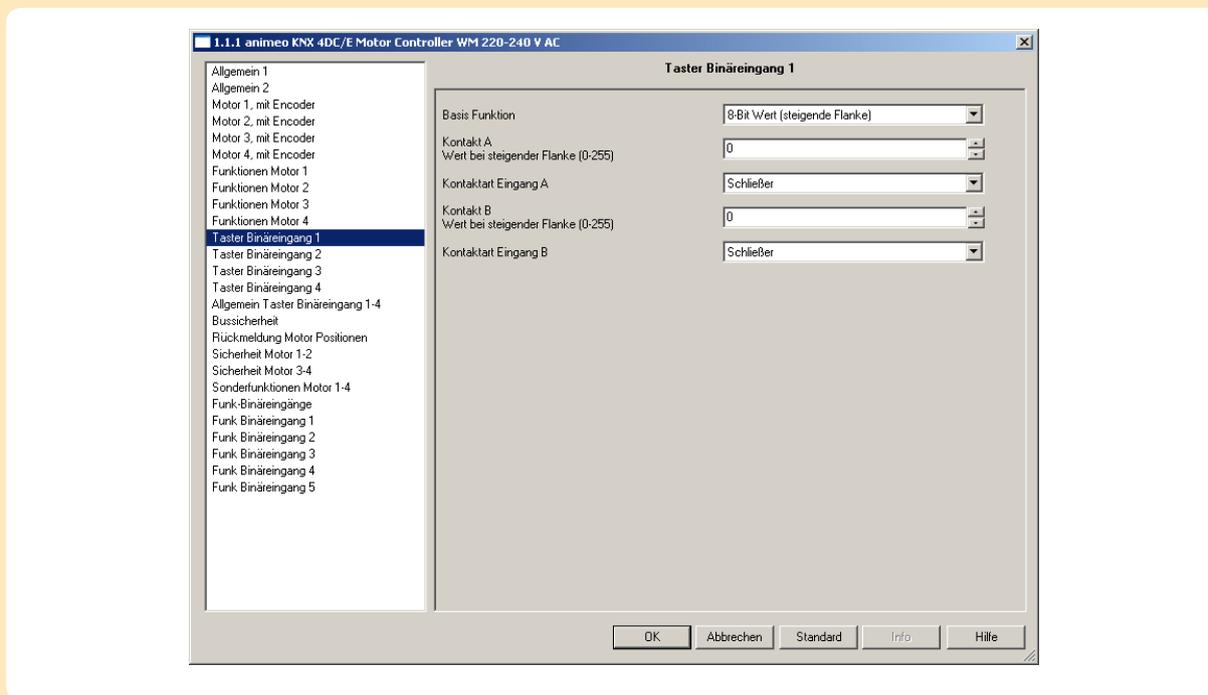
Ist der Objektwert „1“ oder „0“, wird dieser zyklisch gesendet. Wechselt der Objektwert durch Flankenwechsel am lokalen Eingang oder durch Empfang eines Telegramms, wird der aktuelle Objektwert zyklisch gesendet.

Zyklisches Senden in Sekunden (1 - 3600)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 5
 - 1 - 3600

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

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



Basis Funktion

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

Kontakt A

Wert bei steigender Flanke (0 - 255)

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 255

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

Kontaktart Eingang A

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Schließer*
 - Öffner

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

Kontakt B

Wert bei steigender Flanke (0 - 255)

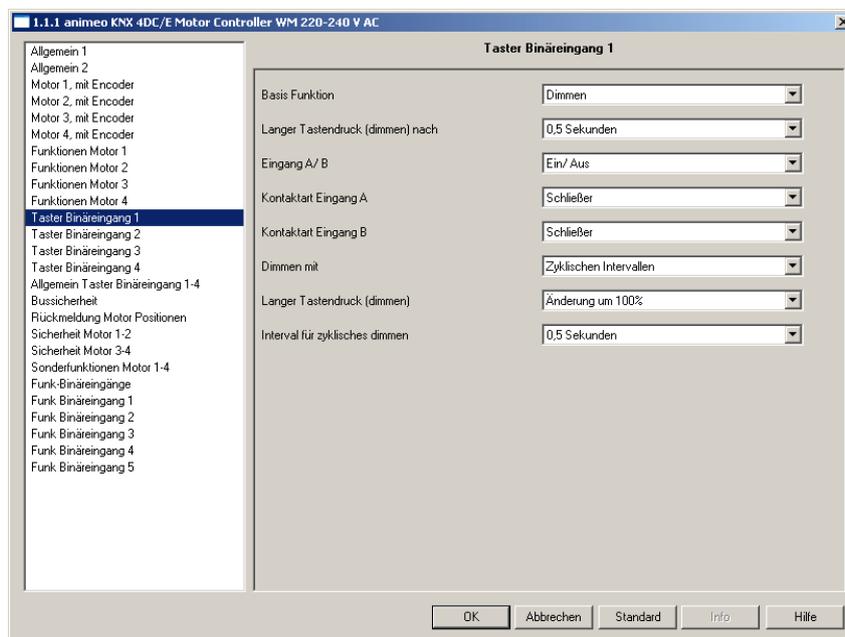
- Auswahlmöglichkeiten:
- 0
 - 0 - 255

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

Kontaktart Eingang B

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Schließer*
 - *Öffner*

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



Basis Funktion

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

Langer Tastendruck (dimmen) nach

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

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

Eingang A/B

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Ein/Aus*
 - *Um/Um*

Ein („1“) Aus („0“) Um („1/0“)

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

• *Ein/Aus*

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

- **Um/Um**

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

Kontaktart Eingang A

Auswahlmöglichkeiten:

- *Schließer*
- *Öffner*

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Kontaktart sich am entsprechenden lokalen Eingang befindet.

Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geschlossen und nicht betätigt geöffnet.

Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geöffnet und nicht betätigt geschlossen.

Kontaktart Eingang B

Auswahlmöglichkeiten:

- *Schließer*
- *Öffner*

Über diesen Parameter wird festgelegt, welche Kontaktart sich am entsprechenden lokalen Eingang befindet.

Schließer: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geschlossen und nicht betätigt geöffnet.

Öffner: Der Kontakt am lokalen Eingang ist betätigt geöffnet und nicht betätigt geschlossen.

Dimmen mit

Auswahlmöglichkeiten:

- *Zyklischen Intervallen*
- *Stopp Telegramm*

- **Zyklische Intervalle**

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

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

- **Stopp Telegramm**

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

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

Langer Tastendruck (dimmen)

Auswahlmöglichkeiten:

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

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

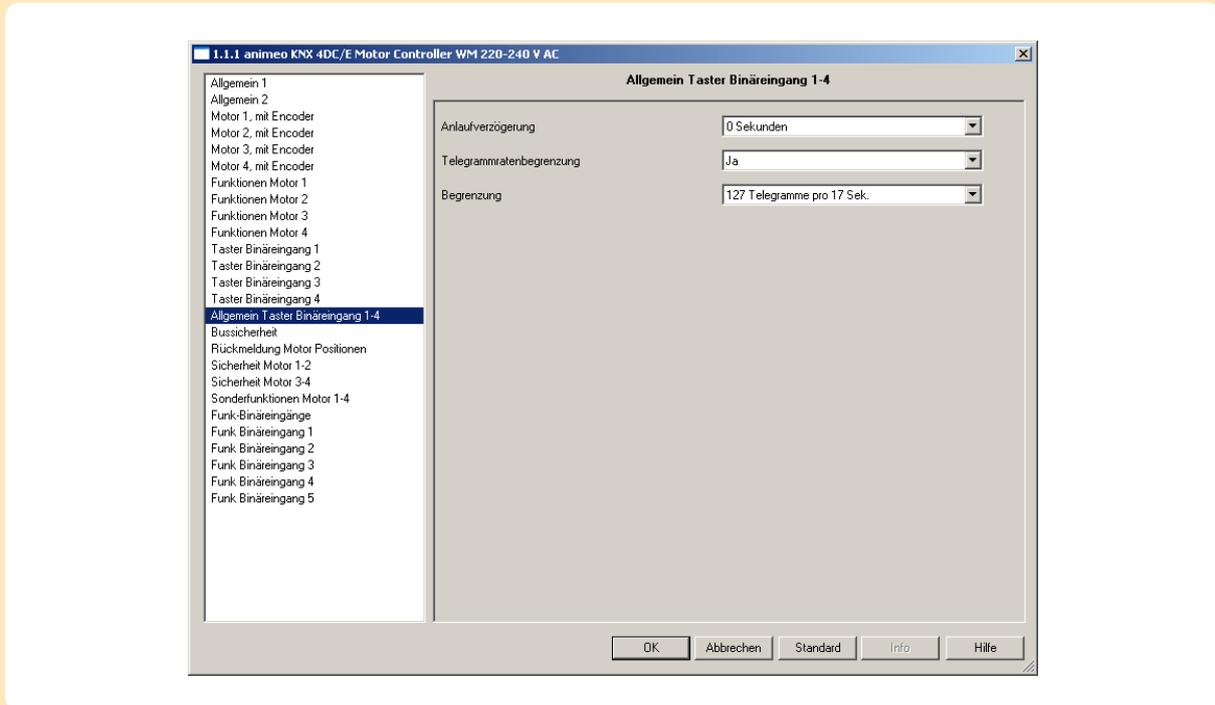
⚠ Ist in den Parametern „Dimmen mit Zyklischen Intervallen“ parametrisiert, so ist darauf zu achten, dass die Dimmschrittweite und der Intervall für das zyklische Dimmen auf die Dimmzeit des Aktors abgestimmt sind.

Intervall für zyklisches Dimmen

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

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

6.7 Karteikarte „Allgemein Taster Binäreingänge 1 - 4“



Die hier eingestellten Parameter beziehen sich auf die Tastereingänge 1 - 4.

Anlaufverzögerung Motor 1...2

- Auswahlmöglichkeiten:
- 0 Sekunden
 - 0 - 21 Sekunden

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

Telegrammratenbegrenzung

- Auswahlmöglichkeiten:
- Ja
 - Nein

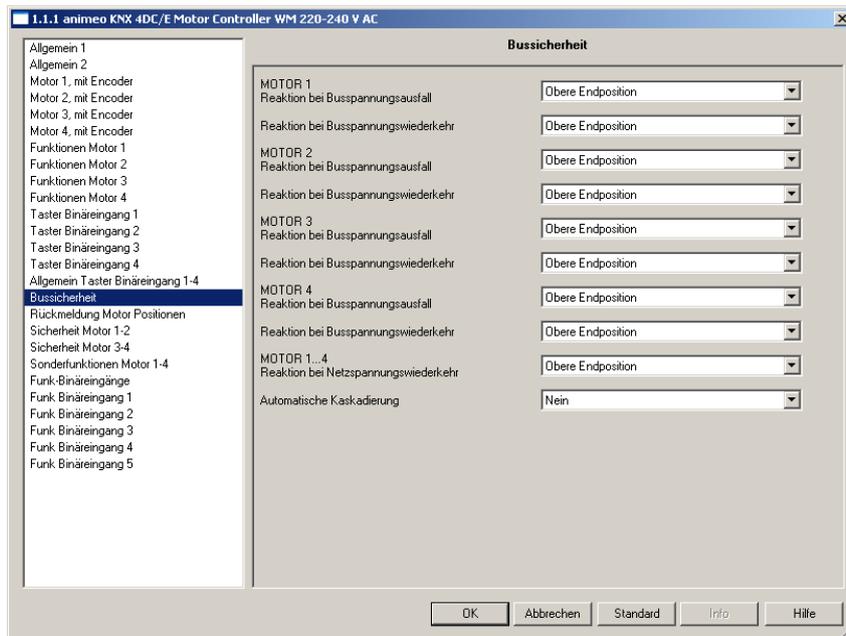
Dieser Parameter öffnet den Parameter zur Einstellung der Telegrammratenbegrenzung. Dabei kann die Anzahl der Telegramme, die pro Zeiteinheit zyklisch gesendet werden, begrenzt werden.

Begrenzung

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

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

6.8 Karteikarte „Bussicherheit“



Auf dieser Karteikarte kann für jeden einzelnen Motorausgang die Reaktion bei Busspannungsausfall und Busspannungswiederkehr definiert werden.

MOTOR 1 ... 4 Reaktion bei Busspannungsausfall

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

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

MOTOR 1 ... 4 Reaktion bei Busspannungswiederkehr

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

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

MOTOR 1 - 4 Reaktion bei Netzspannungswiederkehr (230 V)

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

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

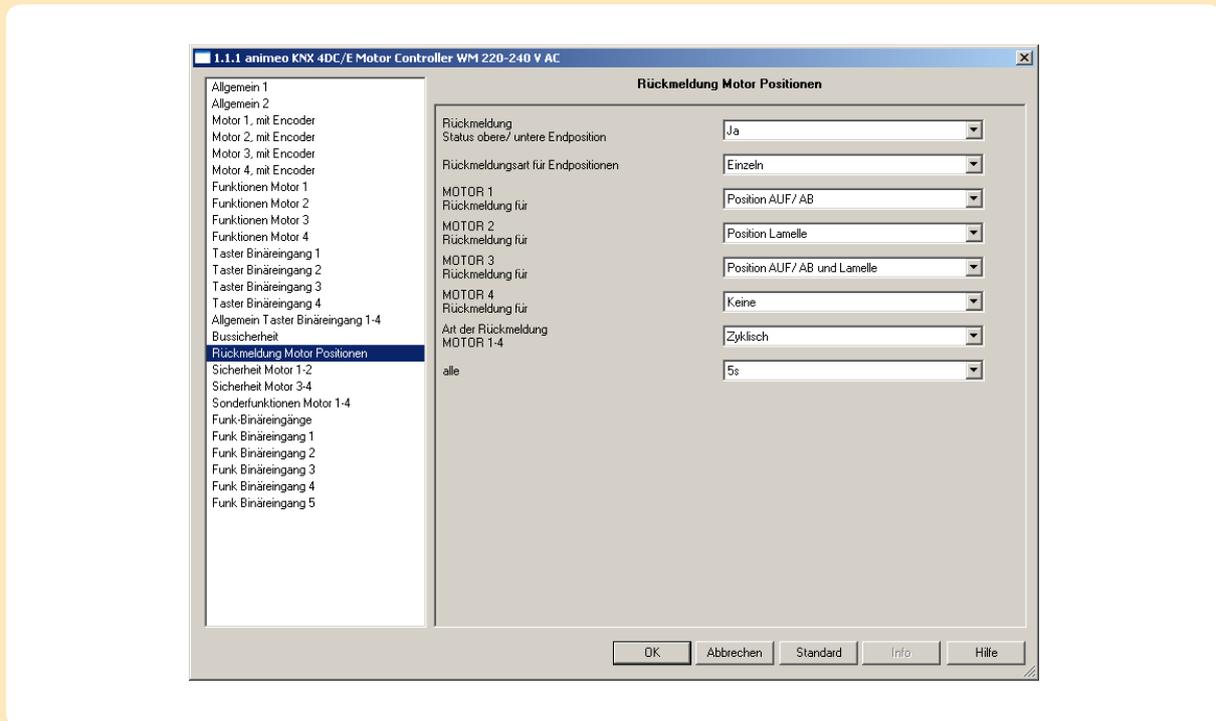
Automatische Kaskadierung

Auswahlmöglichkeiten: • *Nein*
• *Ja*

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

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

6.9 Karteikarte „Rückmeldungen Motor Positionen“



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

Rückmeldung Status obere/untere Endposition

Auswahlmöglichkeiten: • *Nein*
• *Ja*

Dieser Parameter öffnet den Parameter „Art der Rückmeldung“.

Rückmeldungsart für Endpositionen

Auswahlmöglichkeiten: • *Gemeinsam, wenn alle Behänge oben/unten sind*
• *Einzel*

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

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

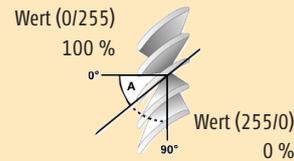
• **Einzel**

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

MOTOR 1...4

Rückmeldung für

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



• Position AUF / AB

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

• Position Lamelle

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

Lamellenwendung Geschlossen/Gewendet NUR BEI JALOUSIE

• Position AUF / AB und Lamelle

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

Lamellenwendung Geschlossen/Gewendet NUR BEI JALOUSIE

• *Keine*

Es werden keine Positionen auf den Bus gemeldet.

Art der Rückmeldung

Motor 1 - 4

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

• *Anfordern*

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

• Bei Positionswechsel

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

• Zyklisch

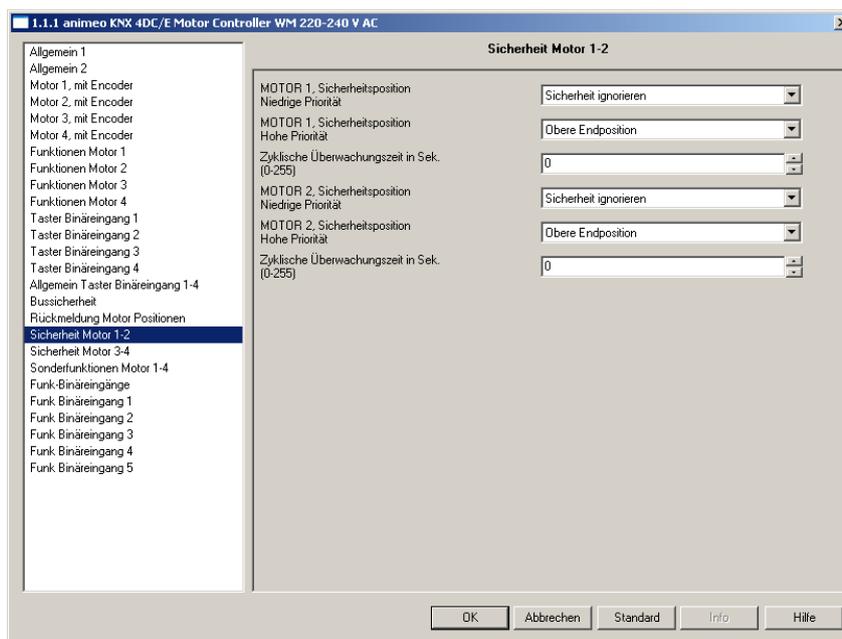
Dieser Parameter öffnet einen weiteren Parameter („alle“), mit dem die Zeit für das zyklische Senden parametrisiert wird.

Alle

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

⚠ Über diesen Parameter wird definiert, in welchen Zeitabständen die aktuelle Position der entsprechenden Behänge gemeldet wird. Die aktuelle Position der Behänge wird nur während der Fahrt auf den Bus gesendet.

6.10 Karteikarte „Sicherheit Motor 1-2/Motor 3-4/Motor 1-4“



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

MOTOR 1, Sicherheitsposition Niedrige Priorität

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

Über diesen Parameter wird die Sicherheitsposition „niedrige Sicherheit“ für den entsprechenden Behang festgelegt. Wird auf einem der Kommunikationsobjekte (Objekte 32–36) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrierte Position an. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, dann wird diese Aktion für den entsprechenden Behang ausgeführt. Ist eines dieser Kommunikationsobjekte durch ein Telegramm mit dem Wert „1“ aktiv und wird auf einem der Kommunikationsobjekte 37–41 (Sicherheitsposition, hohe Priorität) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, so fährt der entsprechende Motor die in den ETS-Parametern parametrierte Position (Sicherheitsposition, hohe Priorität) an.

MOTOR 1, Sicherheitsposition Hohe Priorität

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

Über diesen Parameter wird die Sicherheitsposition „hohe Sicherheit“ für den entsprechenden Behang festgelegt. Wird auf einem der Kommunikationsobjekte (Objekte 37–41) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrierte Position an. Wird auf einem dieser Kommunikationsobjekte ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird keine Aktion ausgeführt. Wenn in den ETS-Parametern ausgewählt wurde „Letzten Fahrbehl nach Sicherheit wiederholen (Ja)“, wird diese Aktion für den entsprechenden Behang ausgeführt. Ist in diesem Fall ein Objekt für niedrige Priorität aktiv („1“), so wird die entsprechend parametrierte Position angefahren.

Zyklische Überwachungszeit in Sekunden (0 - 255)

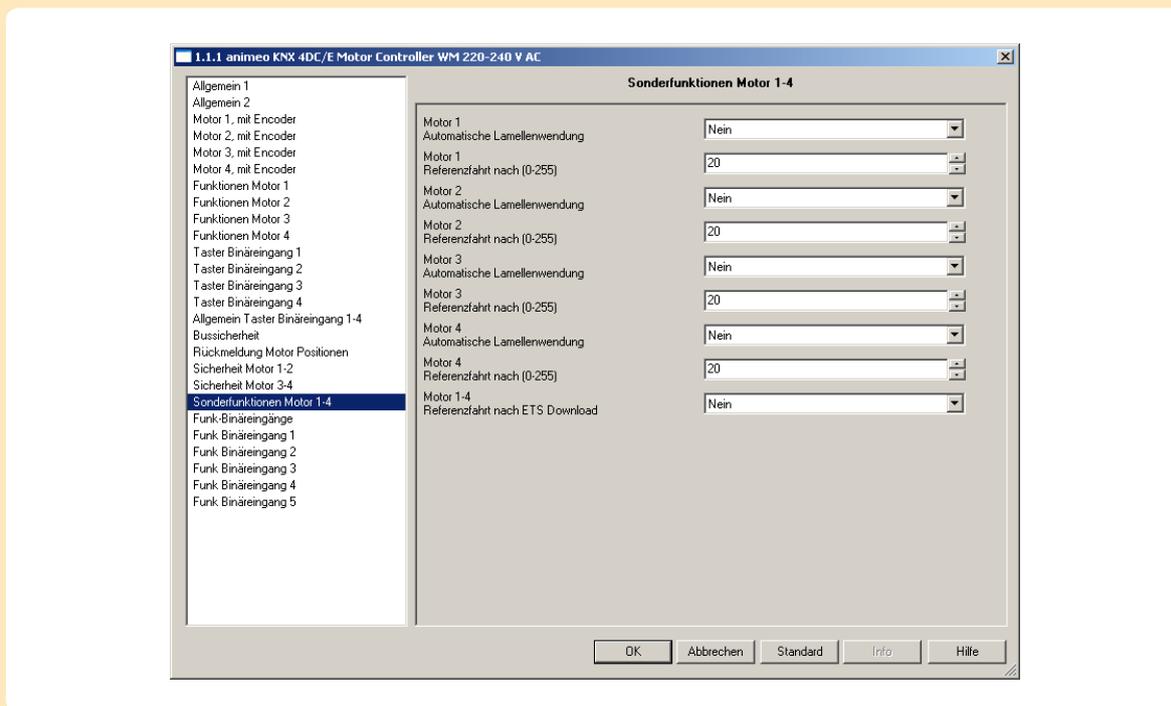
Auswahlmöglichkeiten:

- 0
- 0 - 255

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

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

6.11 Karteikarten „Sonderfunktion Motor 1-4“



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

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

Motor 1 Automatische Lamellenwendung

Auswahlmöglichkeiten:

- Nein
- Ja

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

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

Motor 1 Referenzfahrt nach (0-255)

Auswahlmöglichkeiten:

- 20
- 0 - 255

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

△ Siehe auch Kapitel 1 Definitionen

Motor 1-4 Referenz nach ETS Download

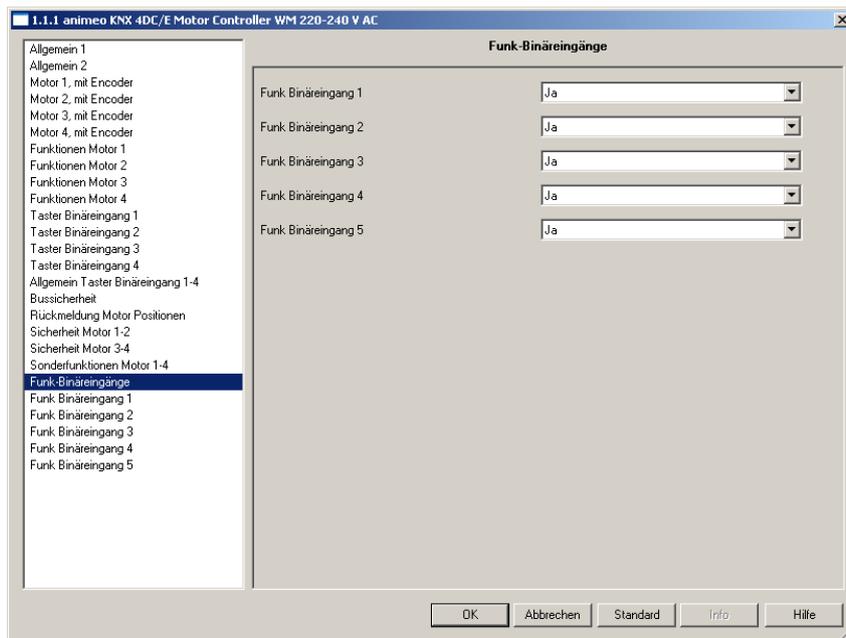
Auswahlmöglichkeiten:

- Nein
- Ja

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

△ Siehe auch Kapitel 1 Definitionen

6.12 Karteikarte „Funk Binäreingänge“



Allgemeine Information zu Funk-Binäreingängen

Für jeden Funkeingang stehen fünf verschiedene Basis-Funktionen zur Auswahl:

Auswahlmöglichkeiten:

- *Jalousie AUF/AB*
- Schalten
- 8-Bit Wert (steigende Flanke)
- Dimmen
- Jalousie langsam wenden

Die einzelnen Funktionen und Parameter, die sich abhängig von der Auswahl der Basis-Funktionen ergeben, werden nun beschrieben. Dafür ist bildlich für jeden Funkeingang eine andere Basis-Funktion ausgewählt worden. Die Funktionen werden anhand des Funkeingangs 1 (Kanal A) beschrieben und sind für die Funkeingänge 2 - 5 (Kanal B, C, D und E) identisch.

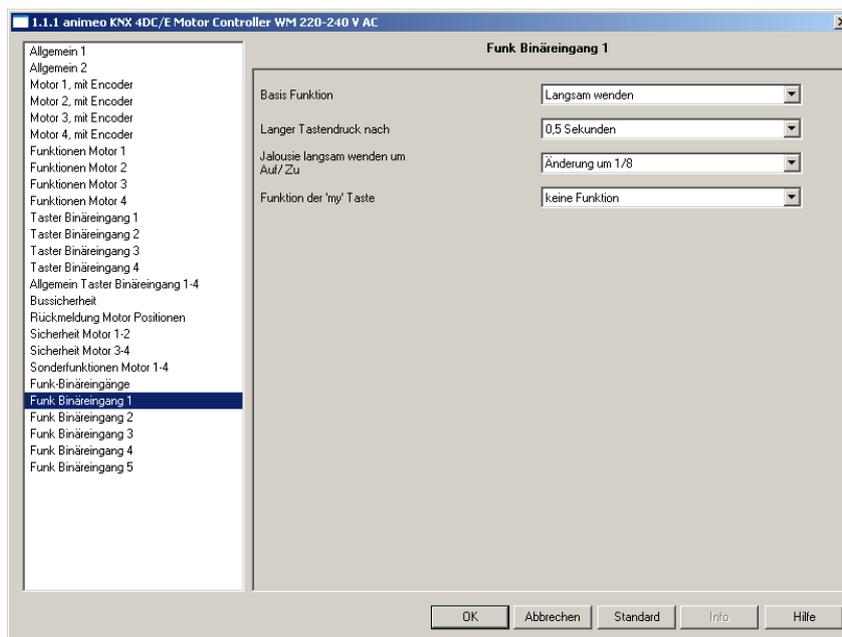
Die Voreinstellung der Basis-Funktion für die Karteikarten Funkeingang 1...5 ist Jalousie AUF/AB.

Funk Binäreingang 1...5

Für jeden Funkeingang stehen fünf verschiedene Basis-Funktionen zur Auswahl:

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Nein*
 - *Ja*

Mit dem Parameter „Ja“ werden zusätzliche Karteikarten „Funk Binäreingang 1...5“ sichtbar. Gleichzeitig erscheinen die dafür notwendigen Objekte.



Basis Funktion

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Jalousie AUF/AB*
 - *Schalten*
 - *8-Bit Wert*
 - *Dimmen*
 - Langsam wenden

Langer Tastendruck nach

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

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

Funktion der „my“-Taste

- Auswahlmöglichkeiten:
- *1-Bit Wert*
 - *8-Bit Wert*
 - *keine Funktion (keine Auswertung)*

Beschreibung siehe „Funktion der „my“-Taste bei Jalousie AUF/AB“.

Funktion der „my“ Taste 1 Bit Wert

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Ein*
 - *Aus*
 - *Toggle (Um)*
 - *Keine Funktion (keine Auswertung)*

Ein („1“) Aus („0“) Um („1/0“)

• **Ein**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird der Objektwert „Ein“ erzeugt. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

• **Aus**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird der Objektwert „Aus“ erzeugt. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

• **Toggle (Um)**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird der Objektwert „Um“ erzeugt. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

• **Keine Funktion (keine Auswertung)**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird diese nicht ausgewertet.

8-Bit Wert (Steigende Flanke)

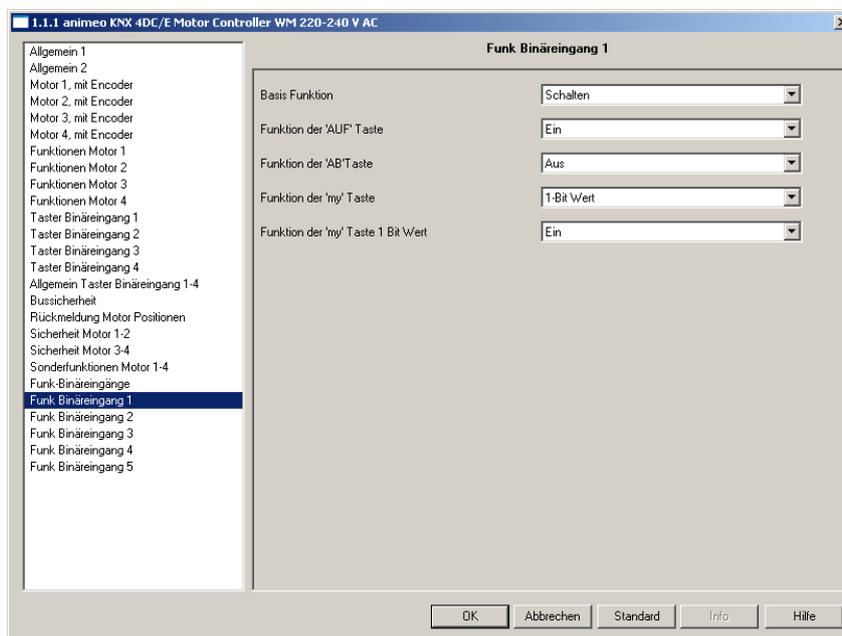
- Auswahlmöglichkeiten:
- *0*
 - *0 - 255*

• **0 - 255**

Über diesen Parameter wird der Wert eingestellt, der bei Betätigen der „my“ Taste am Funksender gesendet wird.

• **Keine Funktion (keine Auswertung)**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird diese nicht ausgewertet.



- Auswahlmöglichkeiten:
- *Jalousie AUF/AB*
 - *Schalten*
 - *8-Bit Wert*
 - *Dimmen*
 - *Jalousie langsam wenden*

Funktion der „AUF“-Taste

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Ein*
 - *Aus*
 - *Toggle (Um)*
 - *Keine Funktion (keine Auswertung)*

Ein („1“) Aus („0“) Um („1/0“)

- **Ein**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird der Objektwert „Ein“ erzeugt. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Aus**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird der Objektwert „Aus“ erzeugt. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Toggle (Um)**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird der Objektwert „Um“ erzeugt. Die Dauer der Betätigung wird nicht ausgewertet.

- **Keine Funktion (keine Auswertung)**

Wird die „my“ Taste am Funksender betätigt, wird diese nicht ausgewertet.

Funktion der „AB“-Taste

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Ein*
 - *Aus*
 - *Toggle (Um)*
 - *Keine Funktion (keine Auswertung)*

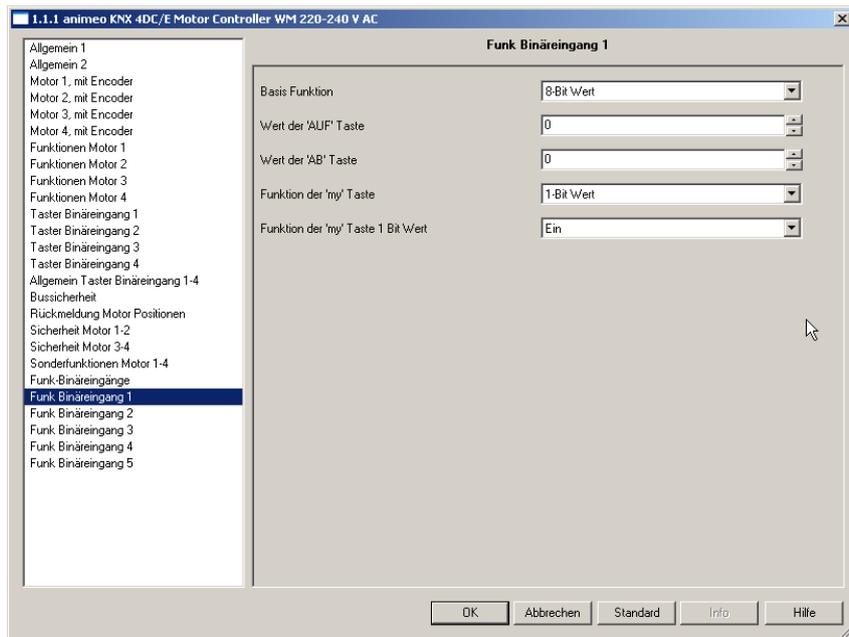
Ein („1“) Aus („0“) Um („1/0“)

Beschreibung siehe „Funktion der „AUF“-Taste bei Schatten“.

Funktion der „my“-Taste

- Auswahlmöglichkeiten:
- *1-Bit Wert*
 - *8-Bit Wert*
 - *Keine Funktion (keine Auswertung)*

Beschreibung siehe „Funktion der „my“-Taste bei Jalousie AUF/AB“.



- Auswahlmöglichkeiten:
- *Jalousie AUF/AB*
 - *Schalten*
 - 8-Bit Wert
 - *Dimmen*
 - *Jalousie langsam wenden*

Wert der „AUF“-Taste

- Auswahlmöglichkeiten:
- *0*
 - *0 - 255*

0 - 255

Über diesen Parameter wird der Wert eingestellt, der bei Betätigen der „AUF“-Taste am Funksender gesendet wird.

Wert der „AB“-Taste

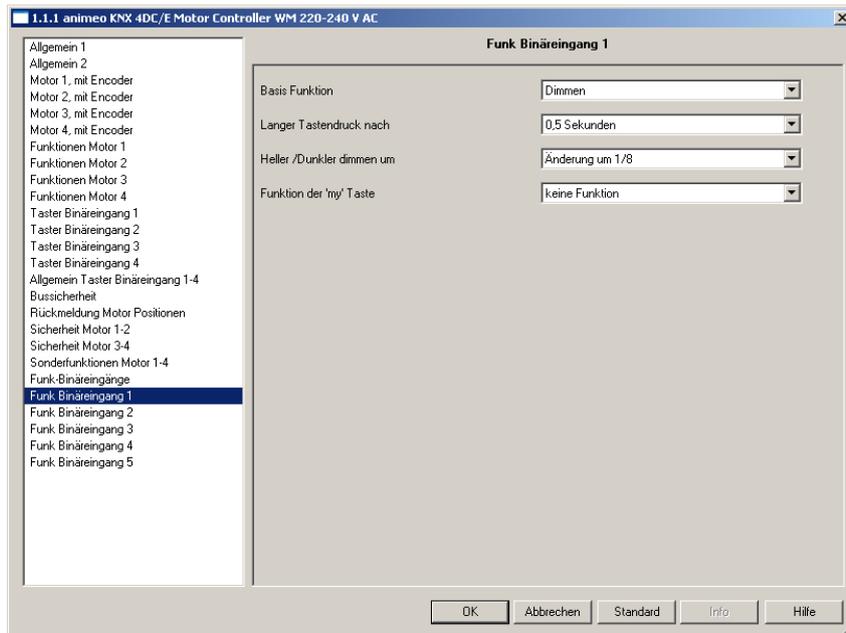
- Auswahlmöglichkeiten:
- *0*
 - *0 - 255*

Beschreibung siehe „Funktion der „AUF“-Taste bei 8-Bit Wert“.

Funktion der „my“-Taste

- Auswahlmöglichkeiten:
- *1-Bit Wert*
 - *8-Bit Wert*
 - *Keine Funktion (keine Auswertung)*

Beschreibung siehe „Funktion der „my“-Taste bei Jalousie AUF/AB“.



- Auswahlmöglichkeiten:
- *Jalousie AUF/AB*
 - *Schalten*
 - *8-Bit Wert*
 - Dimmen
 - *Jalousie langsam wenden*

Langer Tastendruck nach

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

Dieser Parameter definiert die Betätigungszeit des entsprechenden Sendertasters (Auf/Ab), die zwischen dem Senden eines Kurzzeittelegramms (EIN/AUS) und eines Langzeittelegramms (Heller/Dunkler dimmen) unterscheidet. Ist die Zeit zum Beispiel auf 0,5 Sekunden parametrisiert, wird erst bei einer Betätigungsdauer, die länger ist als 0,5 Sekunden, ein Langzeittelegramm generiert. Bei einer Betätigungsdauer, die kleiner ist als 0,5 Sekunden, wird ein Kurzzeittelegramm generiert.

Heller/Dunkler dimmen um

- Auswahlmöglichkeiten:
- *Änderung um 1/8*
 - *Änderung um 100 %...1/64*

Dieser Parameter definiert die Dimmschrittweite, der bei einem langen Tastendruck als Telegramm gesendet wird.

Funktion der „my“-Taste

- Auswahlmöglichkeiten:
- *1-Bit Wert*
 - *8-Bit Wert*
 - *Keine Funktion (keine Auswertung)*

Beschreibung siehe „Funktion der „my“-Taste bei Jalousie AUF/AB“.

7 Diagnose

7.1 LEDs am animeo KNX Motor Controller

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

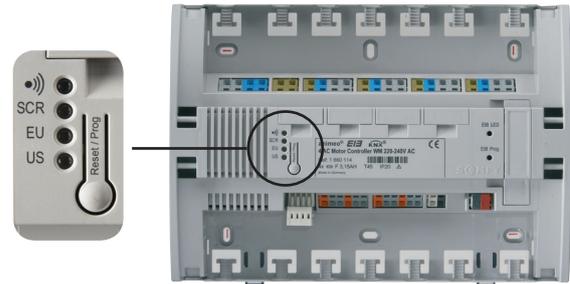
- Funktionsfähigkeit des Gerätes während des Betriebs (230 V / KNX-Bussspannung angeschlossen, Indikation über Funksignale, ...)
- Ein begrenzter Überblick über die Einstellungen

7.2 Informationen während des Betriebs

Erhalt einer Funknachricht

Sicherheit niedrig/hoch oder Objekt „Funktion sperren“ aktiv.....

Das Gerät ist betriebsbereit, Anzeige Empfang KNX Telegramme.....



7.3 Status der Konfiguration

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

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

7.4.1 Warn-LED (⚠) am Motor Controller

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

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

Bei Modusauswahl DCE:

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

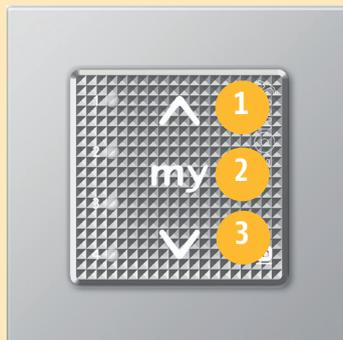
7.4.2 Optische Anzeige bei Fehlererkennung

Motor 1
Motor 2
Motor 3
Motor 4



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

		Jalousie AUF/AB	Schalten (1-Bit)	8-Bit Wert	Dimmen/Jalousie langsam wenden
1	AUF-Taste	AUF/Wendeschritt/Stopp	EIN/AUS/Toggle/Keine Funktion	WERT	EIN/Heller
2	"my"-Taste	EIN/AUS/Toggle/WERT/Keine Funktion			
3	AB-Taste	AB/Wendeschritt/Stopp	EIN/AUS/Toggle/Keine Funktion	WERT	AUS/Dunkler



		Jalousie AUF/AB	Schalten (1-Bit)	8-Bit Wert	Dimmen/Jalousie langsam wenden
1	AUF-Taste	AUF/Wendeschritt/Stopp	EIN/AUS/Toggle/Keine Funktion	WERT	EIN/Heller
2	"my"-Taste	EIN/AUS/Toggle/WERT/Keine Funktion			
3	AB-Taste	AB/Wendeschritt/Stopp	EIN/AUS/Toggle/Keine Funktion	WERT	AUS/Dunkler
4	Scrollrad	Wendeschritt/Stopp	---	---	heller/dunkler



4 DC/E Motor Controller KNX	Art. 1860127
Spannungsversorgung	220 - 230 V AC / 50/60 Hz
Stand-by-Strom (IEC 62301)	< 0,05 A @ 230 V AC
Stand-by-Leistung (IEC 62301)	< 4 W @ 230 V AC
KNX Spannungsversorgung	KNX-Bussspannung 21...30 V DC, SELV
KNX Nennstromaufnahme	gemäß KNX-Richtlinie 10 mA
Max. Stromaufnahme	4 x 0,6 A @ 24 V DC
Spannung des Gruppeneingangs	SELV, 16 VDC ===
Spannung der lokalen Tastereingänge	SELV, 16 VDC ===
Ausgänge	Kurzschlussgeschützt
Anschluss	Federzugklemmen
Anschluss KNX	KNX Busanschlussklemme (schwarz/rot)
Laufzeit Antrieb (Schaltzeit Relais)	Max. 5 Minuten oder 5 000 mm
Betriebstemperatur	- 5° C - 45° C
Relative Luftfeuchtigkeit	Max. 85 %
Gehäusematerial	PC-ABS
Gehäusemaße (H x B x T)	180 x 255 x 61 mm
Gewicht	790 g
Schutzgrad	IP 20
Schutzklasse	II
Konformität	www.somfy.com/ce

Der Motor Controller ist ein elektronisches und manuell betätigtes, unabhängig montiertes Regel- und Steuergerät.

Software-Klasse:	A
Wirkungsweise:	Typ 1
Verschmutzungsgrad:	2
Bemessungs-Stoßspannung:	4 kV
Temperatur der Kugeldruckprüfung:	87° C
Anbringungsart:	Typ X
Befestigungsart für fest angeschlossene Leitungen:	Schraubenlose Federklemme
EMV Störaussendungsprüfung:	U _{AC} = 230 V AC I _{AC} = 0,05 A (EN 55022 Sendeklasse B)

Somfy Activités SA
50 Avenue du Nouveau Monde
74300 Cluses

www.somfy.com/projects

somfy[®]

