

# animeo® KNX RS485 Motor Controller WM/PCB Gebrauchsanweisung



Ref. 1860236



Ref. 1860238

<b>1</b>	<b>Anschlussplan .....</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Kommunikationsobjekte .....</b>	<b>4</b>
<b>3</b>	<b>Parameter .....</b>	<b>7</b>
3.1	Menü-Indexkarte "Motor" .....	7
3.2	Menü-Indexkarte "Funktionen Motor" .....	11
3.3	Menü-Indexkarte "Binäreingang 1 A/B" .....	13
3.4	Menü-Indexkarte "Binäreingang 2 C" .....	20
3.5	Menü-Indexkarte "Bussicherheit" .....	21
3.6	Menü-Indexkarte "Rückmeldung Motorpositionen" .....	21
<b>4</b>	<b>Technische Daten .....</b>	<b>23</b>



Diese Gebrauchsanweisung gilt für den animeo KNX RS485 Motor Controller WM/PCB ab Version A.



Wird mehr als ein Motor an den animeo KNX RS485 Motor Controller WM (Ref.-Nr. 1860236) oder PCB (Ref.-Nr. 1860238) angeschlossen, müssen Motortyp und Endprodukt übereinstimmen. Die Behänge müssen gleich lang sein. In diesem Fall ist es nicht möglich, Fehler- oder Positionsrückmeldung von einem einzelnen Motor zu erhalten.

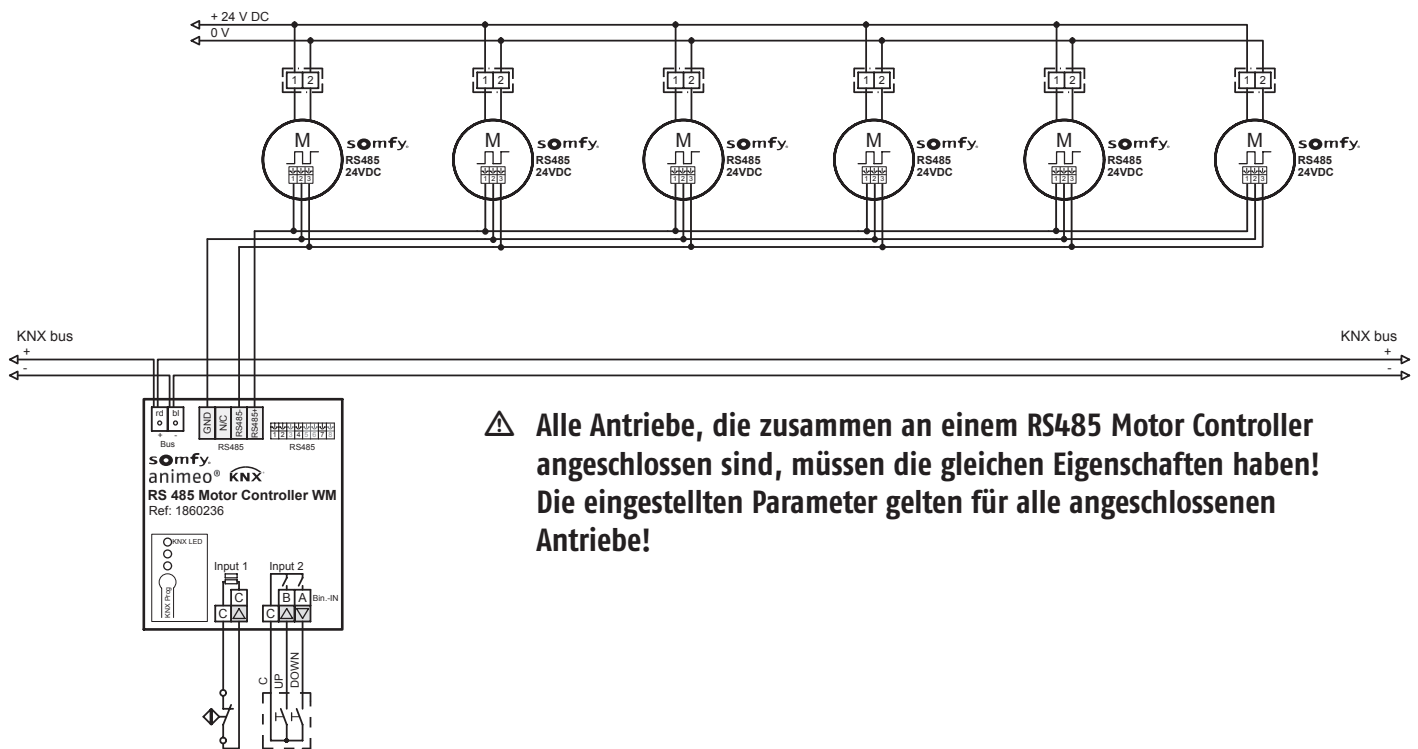
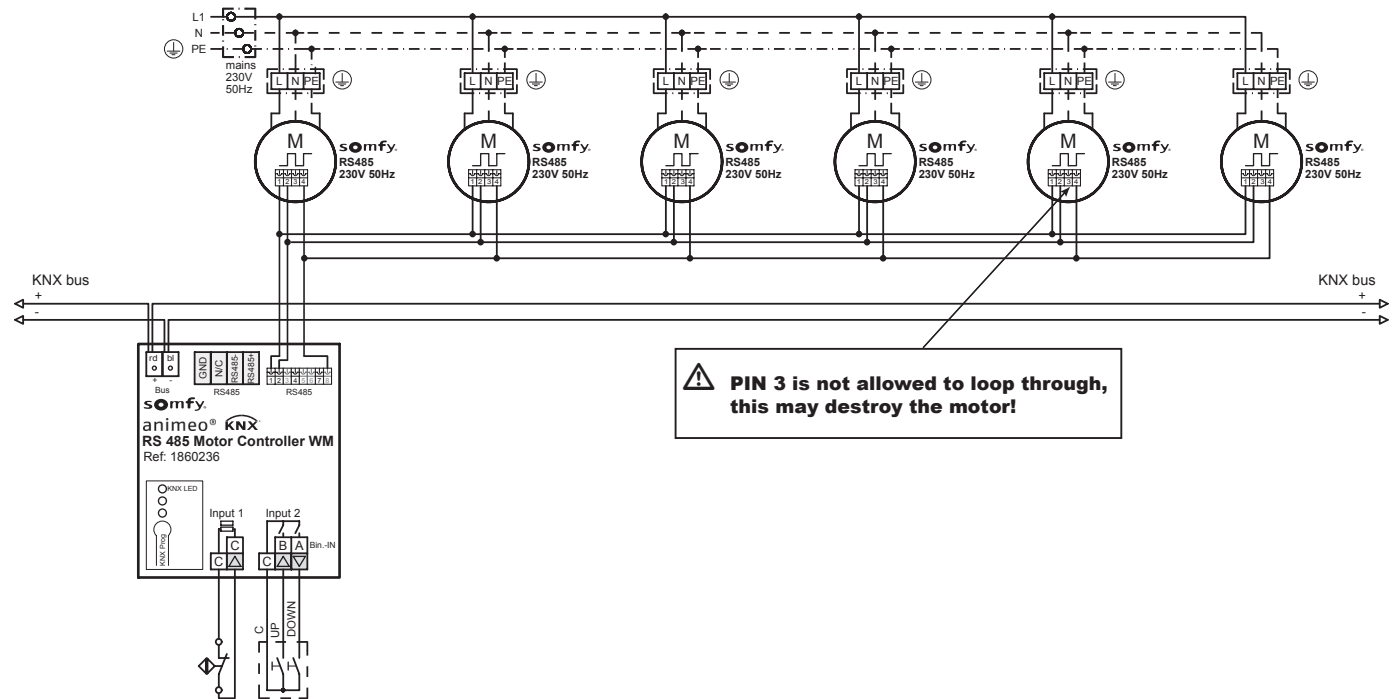
Vor Anschluss des Motors und des Motor Controllers muss geprüft werden, ob die Endlagen des Motors richtig eingestellt wurden.

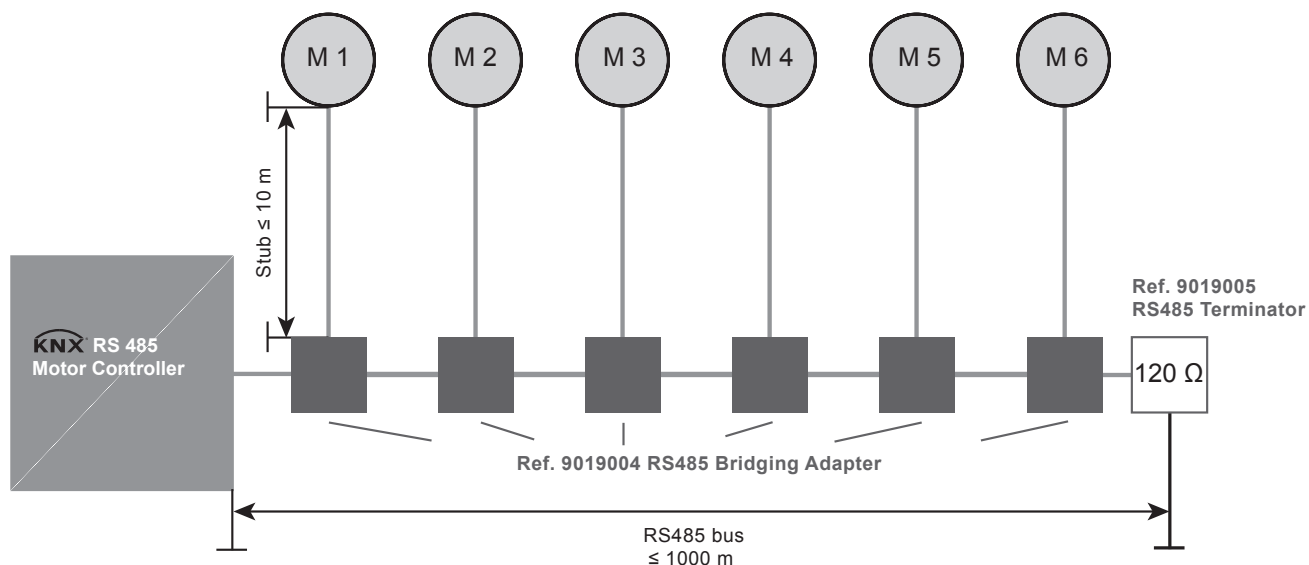


Vor Inbetriebnahme unbedingt die Sicherheitsanweisungen in dieser Anleitung beachten. Die Haftung von SOMFY für Mängel und Schäden ist ausgeschlossen, wenn diese auf Nichtbeachten der Gebrauchsanweisung (falsche Installation, Fehlbedienung etc.) beruhen. Errichten, Prüfen und Inbetriebsetzen der Anlage 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.

# 1 Anschlussplan





## KABEL

Anschluss an ...	Kabel	Verdrilltes Adernpaar	Max. Abstand
<b>RS485 bus</b>	RJ45 Buchse Federanschlussklemme	Min.: 4 x 2 x 0.4 mm/26 AWG Geschirmtes verdrilltes Adernpaar erforderlich, Impedanz 100 Ω (-10 Ω/+30 Ω), CAT5-FTP empfohlen, gemäß SOMFY RS485-Richtlinien	1000 m
<b>Schalter</b>	Federanschlussklemme	Min.: 3 x 0.6 mm/22 AWG Max.: 3 x 0.8 mm/20 AWG Empfohlen	100 m
<b>KNX Bus</b>	2 x 0.8 mm/20 AWG	Erforderlich, gemäß KNX-Richtlinien	–

## 2 Kommunikationsobjekte

Es sind maximal 26 Kommunikationsobjekte verfügbar, die allerdings nicht gleichzeitig benutzt werden können. Es können maximal 255 Gruppenadressen verbunden werden.

Nr.	Objektname	Model	DPT_ID	Beschreibung
1	Motor AUF / AB	1 Bit	1.008	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, dann wird der entsprechende Behang nach oben gefahren. Wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, dann wird der entsprechende Behang nach unten gefahren.
2	Motor Wendeschritt / STOPP	1 Bit	1.017	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.
3	Motor Position AUF / AB	1 Byte	5.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm empfangen, dann wird der entsprechende Behang in die Position fahren, die durch den empfangenen Wert definiert ist, „0“ = oben / „100“ = unten.
4	Motor Zwischenposition 1	1 Bit	1.022	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt 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 diesem Kommunikationsobjekt fährt der entsprechende Behang in die obere Endlage.
5	Motor Zwischenposition 2	1 Bit	1.022	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt 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 diesem Kommunikationsobjekt fährt der entsprechende Behang in die obere Endlage.
6	Motor Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, 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 dieses Kommunikationsobjekt durch ein Telegramm auf dem Wert „1“ aktiv und wird dann auf dem Kommunikationsobjekt 7 (Sicherheit hoch) ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, fährt der entsprechende Behang die in den ETS-Parametern parametrisierte Position (Sicherheit hoch) an.
7	Motor Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt 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“, 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.
8	Motor Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Über dieses Kommunikationsobjekt 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" = AUF / "100" = AB
9	Motor Status Position	1 Bit	1.017	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert "1" oder "0" empfangen, wird die aktuelle Position auf den Bus gesendet (Objekt 8).

Nr.	Objektname	Model	DPT_ID	Beschreibung
10	Motor Obere Endlage	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt wird für den entsprechenden Behang ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn die obere Endlage erreicht ist. Beim Verlassen der oberen Endlage des entsprechenden Behangs wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die obere und untere Endlage ergibt sich aus den parametrisierten Fahrzeiten.
11	Motor Untere Endlage	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt wird für den entsprechenden Behang ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn die untere Endlage erreicht ist. Beim Verlassen der unteren Endlage des entsprechenden Motors wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet.
12	Motor Funktionen sperren	1 Bit	1.001	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, wird die in den ETS-Parametern parametrisierte Funktion für den entsprechenden Behang gesperrt. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, wird die in den ETS-Parametern parametrisierte Funktion für den entsprechenden Behang wieder freigegeben.
13	Motor Vorrang Auto/Manu	1 Bit	1.003	Über dieses Kommunikationsobjekt kann zwischen Vorrang Automatik-Funktion und Vorrang Manuell-Funktion umgeschaltet werden. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ empfangen, ist die Automatik-Funktion für den entsprechenden Behang vorrangig aktiv. Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfangen, ist die Manuell-Funktion für den entsprechenden Behang vorrangig aktiv.
14	Motor Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Wird auf diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ empfangen, wird die Vorrangschaltung für den entsprechenden Behang zurückgesetzt. Automatik-Funktion oder Manuell-Funktion ist dann wieder vorrangig aktiv geschaltet. Welcher Vorrang aktiv ist, hängt vom Status des Kommunikationsobjekts ab bzw. welcher Vorrang in den ETS-Parametern parametrisiert ist.
15	Motor Fehlererkennung	1 Bit	1.002	Über dieses Kommunikationsobjekt kann ein Fehler für den entsprechenden Motor signalisiert werden. Ein Fehler tritt auf, wenn ein Fahrbefehl an den Motor geschickt wurde, der Motor aber nicht antwortet. Der Wert des Kommunikationsobjekts hängt davon ab, was in den ETS Parametern definiert wurde. • 1/0 (1 = Fehler, 0 = kein Fehler) oder • 0/1 (0 = Fehler, 1 = kein Fehler)
16	Tastereingang 1: AUF / AB	1 Bit	1.008	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.
17	Tastereingang 1: Wendeschritt/STOPP	1 Bit	1.007	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.
18	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.
19	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.
20	Tastereingang 1: A, 8-Bit Wert	1 Byte	5.004	Entsprechend der Parametereinstellungen wird bei einer steigenden Flanke am Eingang 1 Kontakt A der parametrisierte Wert (0-255) gesendet.
21	Tastereingang 1: B, 8-Bit Wert	1 Byte	5.004	Entsprechend der Parametereinstellungen wird bei einer steigenden Flanke am Eingang 1 Kontakt B der parametrisierte Wert (0-255) gesendet.

Nr.	Objektname	Model	DPT_ID	Beschreibung
22	Tastereingang 1: A/B, Dimmen	1 Bit	1.001	<b>Ein/Aus:</b> Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A/B bei einer kurzen Betätigung ein Telegramm mit dem Wert „1“ bzw. „0“ generiert. <b>Um/Um:</b> Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt A/B bei einer kurzen Betätigung ein Telegramm mit dem Wert „1“ bzw. „0“ generiert.
23	Tastereingang 1: A/B, Dimmen, Wert	4 Bit	3.007	<b>Heller/Dunkler dimmen:</b> Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt B bei einer langen Betätigung dunkler gedimmt. Entsprechend der Parametereinstellungen wird über den Eingang 1 Kontakt B bei einer langen Betätigung dunkler gedimmt. <b>Heller/Dunkler Um:</b> 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.
24	Tastereingang 2: C, Schalten	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung 18, C statt A
25	Motor ID	3 Byte	232.600	Auslesen der Motor-ID des angeschlossenen RS485 Motors.
26	Motorzyklen	4 Byte	12.001	Auslesen der Auf-/Ab-Zyklen des Motors.

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.

### 3.1 Karteikarte "Motor"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor	Art des Endprodukts	Senkrechtmarkisen, Rollläden, Markisen
Funktionen Motor	Aktuelle Endlage korrigieren	Nein
Binäreingang 1, A/B	Drehrichtung	Belassen
Binäreingang 2, C	Sicherheitsposition niedrige Prio	Sicherheit ignorieren
Bus Sicherheit	Sicherheitsposition hohe Prio	Obere Endlage
Rückmeldung Motorpositionen	Zyklische Überwachungszeit in Sek.	0
	Motor Automatik/Manuell Funktion	Kein Vorrang

#### Auswahl des Endprodukts

Auswahl: • Senkrechtmarkisen, Rollläden, Markisen

#### • Senkrechtmarkisen, Rollläden, Markisen

Dieser Parameter bestimmt, dass der Behang über den Schritt/Stopp-Befehl ausgewählt wird, wenn die Steuerung über den lokalen Schaltereingang erfolgt.

Wenn die lokalen Schaltereingänge als Universalschaltereingänge verwendet werden, wird die Bedienergonomie über die entsprechenden Parameter definiert (langer/kurzer Tastendruck).

#### Einstellen der aktuellen Endlage

Auswahl: • *Nein*  
• Nach oben  
• Nach unten

Über diesen Parameter können die eingelernten Endlagen des Motors in die obere oder untere Laufrichtung verstellt werden. Über die Parameter "Auf" und "Ab" öffnen sich weitere Menüs.

⚠ Bevor die ETS Parameter in den KNX RS485 Motor Controller geladen werden muss sich der Behang in der oberen oder unteren Endlage befinden, die zuvor in die obere oder untere Laufrichtung eingestellt wurden.

#### • *Nein*

Es wird keine Endlage eingestellt.

#### • Nach oben

Die Endlage wird über den eingegebenen Wert in die Auf-Richtung eingestellt, sobald die Applikation über die ETS Software heruntergeladen wurde.

Aktuelle Endlage korrigieren	Nach oben
Endlagenkorrektur nach oben Basis 1 (10-50)	10
! Nach Korrektur wieder auf "Nein" stellen !	



- **Nach unten**

Die Endlage wird über den eingegebenen Wert in die Ab-Richtung eingestellt, sobald die Applikation über die ETS Software heruntergeladen wurde.

Aktuelle Endlage korrigieren	Nach unten
Endlagenkorrektur nach unten Basis 1 (10-50)	10
! Nach Korrektur wieder auf "Nein" stellen !	

⚠ Wenn "Aktuelle Endlage korrigieren" eingestellt ist, muss der Parameter "Nein" zurückgesetzt werden. Damit wird vermieden, dass die Endlagen erneut verändert werden.

## Drehrichtung

- Optionen:
- *Belassen*
  - Standard
  - Invertiert

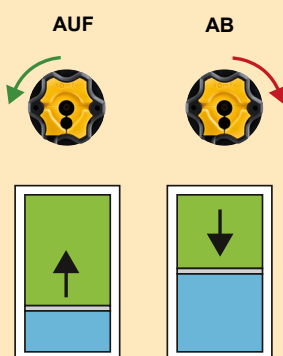
Sollte sich der Behang nicht in die gewünschte Richtung bewegen, z.B. aufwärts nach einem Auf-Befehl, kann die Richtung geändert werden, indem Sie "Invertiert" auswählen.

- **Belassen**

Die Laufrichtung des Motors wird nicht geändert.

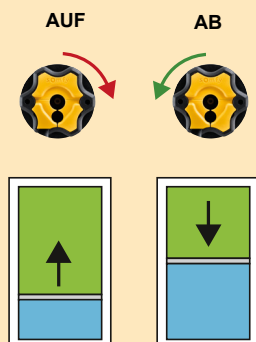
- **Standard**

Die Laufrichtung des Motors wird geändert. Wird ein Auf-Befehl gesendet, dreht sich der Motor gegen den Uhrzeigersinn.



- **Invertiert**

Die Laufrichtung des Motors wird geändert. Wird ein Auf-Befehl gesendet, dreht sich der Motor im Uhrzeigersinn.



## Sicherheitsposition niedrige Prio

- Optionen:
- Obere Endlage
  - Untere Endlage
  - Zwischenposition 1 (IP 1)
  - Zwischenposition 2 (IP 2)
  - *Sicherheit ignorieren*
  - Stopp

Dieser Parameter bestimmt die "Sicherheitsposition niedrige Prio" für den Behang. Wird ein Telegramm mit dem Wert "1" auf diesem Kommunikationsobjekt (Objekt 6) empfangen, läuft der Behang in die Position, die in den ETS Parametern eingestellt ist.

## Sicherheitsposition hohe Prio

- Optionen:
- *Obere Endlage*
  - Untere Endlage
  - Sicherheit ignorieren
  - Stopp

Über diesen Parameter wird die „Sicherheitsposition hohe Prio“ für den entsprechenden Behang festgelegt. Wird auf einem der Kommunikationsobjekte (Objekt 7) 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.

Ist die Funktion „Nach Sicherheit letztes Telegramm wiederholen“ mit „Ja“ in der Karteikarte „Funktionen Motor“ aktiviert, wird zunächst überprüft, ob „niedrige Prio“ aktiv bzw. inaktiv ist. Ist die „niedrige Prio“ (Wert „1“) noch aktiv, fährt der Behang in die parametrisierte „Sicherheitsposition niedrige Prio“ (siehe vorheriger Punkt). Ist die „niedrige Prio“ (Wert „0“) auch inaktiv, fährt der Behang wieder in die letzte Position mit dem letzten Winkel vor Aktivierung der hohen und niedrigen Prioritäten.

## Zyklische Überwachungszeit in Sek. (0 – 255)

- Optionen:
- 0
  - 0 – 255 Sekunden

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“.

## Motor Automatik/Manuell Funktion

- Optionen:
- *Kein Vorrang*
  - Vorrang Automatik-Funktionen
  - Vorrang Manuell-Funktionen

- **Kein Vorrang:**  
Die Fahrbefehle werden in der eingehenden Reihenfolge abgearbeitet.
- **Vorrang Automatik-Funktionen:**  
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 4 und 5) 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“ (Objekt 14) eine „1“ oder „0“ empfangen wird. Das Umschalten zwischen Priorität Vorrang Manuell-Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik-Funktionen (Wert „1“) erfolgt über das entsprechende Objekt (13). 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-Funktionen:**

Wenn ein Manuellbefehl (1 Bit) vor einem Automatikbefehl (1 Byte) erfolgt, sind alle Automatikbefehle gesperrt. Ein Manuellbefehl wird auch über die lokalen Tastereingänge generiert. Ein Zurücksetzen der Vorrang Manuell-Funktion erfolgt, wenn auf dem entsprechenden Objekt „Vorrang zurücksetzen“ (Objekt 13) eine „1“ oder „0“ empfangen wird. Umschalten zwischen Priorität Vorrang Manuell-Funktionen (Wert „0“) und Vorrang Automatik Funktionen (Wert „1“) erfolgt über das entsprechende Objekt (13). 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.

- 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 (13) die Vorrang Manuell-Funktion 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 (13) kann jederzeit zwischen Vorrang Manuell-Funktion und Vorrang Automatik-Funktion umgeschaltet werden.



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

## 3.2 Karteikarte "Funktionen Motor"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor	
<b>Funktionen Motor</b>	
Binäreingang 1, A/B	
Binäreingang 2, C	
Bus Sicherheit	
Rückmeldung Motorpositionen	

Zwischenposition 1 Auf/Ab Position (0-100 %)	0
Zwischenposition 2 Auf/Ab Position (0-100 %)	0
Fahrbehl (1 Byte) sperren	Nein
Fahrbehl (1 Bit) und Zwischenposition 1 sperren	Nein
Schritt/Stopp Befehl (1 Bit) sperren	Nein
Lokalen Eingang 1, A/B sperren	Nein
Lokalen Eingang 2, C sperren	Nein
Nach Sicherheit letztes Telegramm wiederholen	Nein
Fehlerrückmeldung	1/0 (1 = Fehler, 0 = kein Fehler)

### Zwischenposition 1 Auf/Ab Position (0 - 100 %)

- Optionen:
- 0
  - 0 - 100 %

Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 1 "Auf/Ab" definiert. Der eingestellte Prozentwert bezieht sich auf die parametrisierte Laufzeit des Behangs.

### Zwischenposition 2 Auf/Ab Position (0 - 100 %)

- Optionen:
- 0
  - 0 - 100 %

Mit diesem Parameter wird die Zwischenposition 2 "Auf/Ab" definiert. Der eingestellte Prozentwert bezieht sich auf die parametrisierte Laufzeit des Behangs.

### Fahrbehl sperren (1 Byte)

- Optionen:
- *Nein*
  - Ja

Über diesen Parameter können Fahrbehle (Byte) pro Objekt (12) gesperrt werden. Wenn während einer Bewegung des Behangs ein Telegramm mit dem Wert "1" auf dem entsprechenden Objekt eingeht, wird der Befehl zu Ende geführt. Erst danach sind weitere Fahrbehle (Byte) gesperrt. Wenn ein Telegramm mit dem Wert "0" auf dem entsprechenden Objekt eingeht, sind die Fahrbehle (Byte) wieder freigegeben.

### Fahrbehl (1 Bit) und Zwischenposition 1 sperren

- Optionen:
- *Nein*
  - Ja

Mit diesem Parameter können Auf/Ab Befehle (Bit) per Objekt gesperrt werden. Wenn während einer Bewegung des Behangs ein Telegramm mit dem Wert "1" auf dem entsprechenden Objekt eingeht, wird der Befehl zu Ende geführt. Erst danach sind weitere Auf/Ab Befehle (Bit) gesperrt. Wenn ein Telegramm mit dem Wert "0" auf dem entsprechenden Objekt eingeht, sind die Auf/Ab Befehle (Bit) wieder freigegeben.

### Schritt/Stopp Befehl (1 Bit) sperren

- Optionen:
- *Nein*
  - Ja

Mit diesem Parameter kann Schritt/Stopp (bit) pro Objekt (12) gesperrt werden. Wenn auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "0" eingeht, sind die Schritt/Stopp Befehle (bit) wieder freigegeben.

### Lokalen Eingang 1, A/B sperren

- Optionen:
- *Nein*
  - Ja

Mit diesem Parameter können lokale Eingänge pro Objekt (12) gesperrt werden. Wenn auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "1" eingeht während der Motor in Bewegung ist, wird der Befehl zu Ende ausgeführt. Nur weitere Befehle, die über die lokalen Tastereingänge generiert werden, sind gesperrt. Wenn auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "0" eingeht, sind die lokalen Tastereingänge wieder freigegeben.

### Lokalen Eingang 2, C sperren

- Optionen:
- *Nein*
  - Ja

Mit diesem Parameter können lokale Eingänge pro Objekt (12) gesperrt werden. Wenn auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "1" eingeht während der Motor in Bewegung ist, wird der Befehl zu Ende ausgeführt. Nur weitere Befehle, die über die lokalen Tastereingänge generiert werden, sind gesperrt. Wenn auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "0" eingeht, sind die lokalen Tastereingänge wieder freigegeben.

### Nach Sicherheit letztes Telegramm wiederholen

- Optionen:
- *Nein*
  - Ja

Wenn dieser Parameter auf "Ja" gesetzt ist, wird nach Sicherheit der letzte Fahrbefehl wiederholt. Das heißt, dass der Behang in die zuletzt aktivierte Position gefahren wird, bevor auf einem der entsprechenden Sicherheitsobjekte (hoch oder niedrig) ein Telegramm mit dem Wert "1" einging.

### Fehlerrückmeldung

- Optionen:
- *1/0 (1 = Fehler, 0 = kein Fehler)*
  - *0/1 (0 = Fehler, 1 = kein Fehler)*

- **1/0:**  
Wenn ein Motorfehler eintritt, wird ein Telegramm mit dem Wert "1" gesendet. Zum Beispiel, wenn ein Fahrbefehl zum Motor gesendet wurde, sich der Motor aber nicht bewegt.
- **0/1:**  
Wenn ein Motorfehler eintritt, wird ein Telegramm mit dem Wert "0" gesendet. Zum Beispiel, wenn ein Fahrbefehl zum Motor gesendet wurde, sich der Motor aber nicht bewegt.

### 3.3 Karteikarte "Binäreingang 1 A/B"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor

Funktionen Motor

Binäreingang 1, A/B

Binäreingang 2, C

Bus Sicherheit

Rückmeldung Motorpositionen

Binäreingang 1, A/B nutzen

Nein

#### Binäreingang 1, A/B nutzen

- Optionen:
- *Nein*
  - Ja

Über den Parameter "Ja" öffnen sich weitere Menüparameter. Die Binäreingänge können nun über das entsprechende Objekt verbunden werden (16–23). Somit kann ein konventioneller Schalter für verschiedene Funktionen benutzt werden. Zum Beispiel Umschalten, Jalousie-funktion, Dimmen oder Senden eines Wertes.

#### Allgemeine Informationen zum Binäreingang

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

- Optionen:
- *Jalousie AUF/AB*
  - Schalten/potentialfreier 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 wurde für jeden Schalter eine andere Basisfunktion ausgewählt.

⚠ 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 ist Jalousie AUF/AB.

#### 3.3.1 Karteikarte "Binäreingang 1, A/B, Jalousie AUF/AB"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor	Binäreingang 1, A/B nutzen	Ja
Funktionen Motor	Basis Funktion	Jalousie AUF / AB
Binäreingang 1, A/B	Langer Tastendruck (fahren) nach	0,3 Sekunden
Binäreingang 2, C	Kontaktart Eingang A	Schließer
Bus Sicherheit	Kontaktart Eingang B	Schließer
Rückmeldung Motorpositionen		

## Basis Funktion

- Optionen:
- Jalousie AUF/AB
  - Schalten potentialfreier Kontakt
  - 8-Bit Wert (steigende Flanke)
  - Dimmen

## Langer Tastendruck (fahren) nach

- Optionen:
- 0,3 Sekunden
  - 0,3 – 5,0 Sekunden

Dieser Parameter definiert die Betätigungszeit des entsprechenden Tasters, die zwischen dem Senden eines Kurzzeitlegramms (Schritt/ Stopp) und eines Langzeitlegramms (AUF/AB fahren) unterscheidet. Ist die Zeit zum Beispiel auf 0,3 Sekunden parametrisiert, wird erst bei einer Betätigungsdauer, die länger ist als 0,3 Sekunden, ein Langzeitlegramm generiert. Bei einer Betätigungsdauer, die kleiner ist als 0,3 Sekunden, wird ein Kurzzeitlegramm generiert.

## Kontaktart Eingang A

- Optionen:
- Öffner
  - Schließer

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

## Kontaktart Eingang B

- Optionen:
- Öffner
  - Schließer

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

### 3.3.2 Karteikarte "Binäreingang 1, A/B, Schalten/potentialfreier Kontakt"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor	Binäreingang 1, A/B nutzen	Ja
Funktionen Motor	Basis Funktion	Schalten/potentialfreier Kontakt
Binäreingang 1, A/B	Flankenauswertung Kontakt A	steigend EIN, fallend AUS
Binäreingang 2, C	Flankenauswertung Kontakt B	steigend EIN, fallend AUS
Bus Sicherheit	Startwert senden bei Busspannungswiederkehr	Ja
Rückmeldung Motorpositionen	Kontakt A und B Zyklisches Senden des Zustands	Kein zyklisches Senden

#### Basis Funktion

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

#### Flankenauswertung Kontakt A

- Optionen:
- *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*

An ("1")      Aus ("0")      Um ("1/0")

Abhängig davon, welche Flankenauswertung parametrierung 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

- Optionen:
- *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*

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

Details zu den Optionen s. Seite 15, **Flankenauswertung Kontakt A**.

### Startwert senden bei Busspannungswiederkehr

- Optionen:
- *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 and B

#### Zyklisches Senden des Zustands

- Optionen:
- *Kein zyklisches Senden*
  - *EIN*
  - *AUS*
  - *EIN und AUS*

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

- **Kein zyklisches Senden**

Der Schaltwert 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.

⚠ **"EIN" und "AUS" bezeichnet den internen Zustand und nicht die Tasterbetätigung. Eine unzutreffende Flankenauswertung (s. oben) kann ununterbrochenes Senden zur Folge haben!**

## Zyklisches Senden in Sekunden (1 – 3600)

- Optionen:
- 5
  - 1 – 3600

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

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

### 3.3.3 Karteikarte "Binäreingang 1, A/B, 8-Bit Wert"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor	Binäreingang 1, A/B nutzen	Ja
Funktionen Motor	Basis Funktion	8-Bit Wert (steigende Flanke)
Binäreingang 1, A/B	Kontakt A	0
Binäreingang 2, C	Wert bei steigender Flanke (0-255)	
Bus Sicherheit	Kontaktart Eingang A	Schließer
Rückmeldung Motorpositionen	Kontakt B	0
	Wert bei steigender Flanke (0-255)	
	Kontaktart Eingang B	Schließer

#### Basis Funktion

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

#### Kontakt A

##### Wert bei steigender Flanke (0 – 255)

- Optionen:
- 0
  - 0 – 255

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

#### Kontaktart Eingang A

- Optionen:
- *Öffner*
  - Schließer

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

#### Kontakt B

##### Wert bei steigender Flanke (0 – 255)

- Optionen:
- 0
  - 0 – 255

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

## Kontaktart Eingang B

- Optionen:
- Öffner
  - Schließer

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

### 3.3.4 Karteikarte "Binäreingang 1, A/B, Dimmen"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor	Binäreingang 1, A/B nutzen	Ja
Funktionen Motor	Basis Funktion	Dimmen
Binäreingang 1, A/B	Langer Tastendruck (dimmen) nach	0,3 Sekunden
Binäreingang 2, C	Eingang A/B	EIN/AUS
Bus Sicherheit	Kontaktart Eingang A	Schließer
Rückmeldung Motorpositionen	Kontaktart Eingang B	Schließer
	Dimmen mit	Zyklisches Intervall
	Langer Tastendruck (dimmen)	Verstellen um 100 %
	Intervall für zyklisches Dimmen	0,5 Sekunden

## Basis Funktion

- Optionen:
- Jalousie AUF/AB
  - Schalten/potentialfreier Kontakt
  - 8-Bit Wert (steigende Flanke)
  - Dimmen

## Langer Tastendruck (dimmen) nach

- Optionen:
- 0,3 Sekunden
  - 0,3 – 5,0 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 0,3 Sekunden parametrier, wird erst bei einer Betätigungsdauer, die länger ist als 0,3 Sekunden, ein Dimmtelegramm generiert. Bei einer Betätigungsdauer, die kleiner ist als 0,3 Sekunden, wird ein Schalttelegramm generiert.

## Eingang A/B

- Optionen:
- 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

Mit 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

Mit 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

- Optionen:
- *Öffner*
  - *Schließer*

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

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

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

## Kontaktart Eingang B

- Optionen:
- *Öffner*
  - *Schließer*

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

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

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

## Dimmen mit

- Optionen:
- *Zyklisches Intervall*
  - *Stopp Telegram*

### • **Zyklischer Intervall**

Bei einer kurzen Betätigung des Tasters am lokalen Eingang A oder B wird über das entsprechende Objekt (1 Bit) ein „Ein“ bzw. 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)

- Optionen:
- *Verstellen um 100 %*
  - *Verstellen um 1/2*
  - *Verstellen um 1/4*
  - *Verstellen um 1/8*
  - *Verstellen um 1/16*
  - *Verstellen um 1/32*

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

- Optionen:
- *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.

### 3.4 Karteikarte "Binäreingang 2, C"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor  
Funktionen Motor  
Binäreingang 1, A/B  
**Binäreingang 2, C**  
Bus Sicherheit  
Rückmeldung Motorpositionen

Binäreingang 2, C nutzen Nein

#### Binäreingang 2, C nutzen

- Optionen:
- *Nein*
  - Ja

Mit dem Parameter "Nein", reagiert der Binäreingang als Fensterkontakt. Mit einem normalerweise geschlossenen Fensterkontakt können damit alle über den Eingang A/B gesendeten Befehle blockiert werden.

Über den Parameter "Ja" öffnen sich weitere Parameter. Nun können die lokalen Eingänge über das entsprechende Objekt (24) verbunden werden. Somit kann ein konventioneller Taster für die Schaltfunktion benutzt werden.

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor  
Funktionen Motor  
Binäreingang 1, A/B  
**Binäreingang 2, C**  
Bus Sicherheit  
Rückmeldung Motorpositionen

Binäreingang 2, C nutzen Ja

Basisfunktion Schalten/potentialfreier Kontakt

Flankenauswertung Kontakt C steigend EIN, fallend AUS

Startwert senden bei Busspannungswiederkehr Nein

Kontakt C Zyklisches Senden des Zustands Kein zyklisches Senden

Details siehe Kapitel 3.3.2 "Binäreingang 1 A/B, Schalten/potentialfreier Kontakt"

### 3.5 Karteikarte "Bussicherheit"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor  
Funktionen Motor  
Binäreingang 1, A/B  
Binäreingang 2, C  
**Bus Sicherheit**  
Rückmeldung Motorpositionen

Motor Reaktion bei Busspannungswiederkehr Obere Endlage

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

Auf dieser Karteikarte werden die Positionsparameter der einzelnen Behänge auf dem Bus bestimmt. Zusätzlich basieren die generierten Statuspositionen auf den Lauf- und Wendezeiten, die auf der Karteikarte "Motor" oder "Funktionen Motor" eingestellt wurden.

#### MOTOR

##### Reaktion bei Busspannungswiederkehr

- Optionen:
- *Obere Endlage*
  - Untere Endlage
  - Zwischenposition 1 (IP1)
  - Zwischenposition 2 (IP2)
  - Sicherheit ignorieren
  - Stopp

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

### 3.6 Karteikarte "Rückmeldung Motor Positionen"

Gerät: 1.1.1 animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Motor	Rückmeldung	Ja
Funktionen Motor	Status obere/untere Endposition	
Binäreingang 1, A/B	Motor	Position AUF/AB
Binäreingang 2, C	Rückmeldung für	
Bus Sicherheit	Art der Rückmeldung	Zyklisch
Rückmeldung Motorpositionen	Alle	1 Sekunde

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 Laufzeiten.

#### Rückmeldung Motorpositionen

- Optionen:
- *Nein*
  - *Ja*

Dieser Parameter öffnet den Parameter "Motor Rückmeldung für".

#### Motor Rückmeldung für

- Optionen:
- Position AUF / AB
  - *Keine*

##### • Position AUF / AB

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

##### • *Keine*

Es werden keine Positionen auf den Bus gemeldet.

#### Motor Art der Rückmeldung

- Optionen:
- *Anfordern*
  - Statuswechsel
  - Zyklisch

##### • *Anfordern*

Die aktuelle Position der Behänge muss über Objekt 9 angefordert werden.

##### • Statuswechsel

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

- Optionen:
- 1 Sekunde
  - 5 Sekunden
  - 10 Sekunden
  - 20 Sekunden
  - 30 Sekunden
  - 1 Minute
  - 5 Minuten
  - 10 Minuten
  - 20 Minuten
  - 30 Minuten
  - 60 Minuten

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

KNX RS485 AC Motor Controller	Ref. 1860236 WM	Ref. 1860238 PCB
KNX Spannungsversorgung	KNX Busspannung 21...30 V DC, SELV	KNX Busspannung 21...30 V DC, SELV
KNX Nennstromaufnahme	gemäß KNX Richtlinie $\leq 12.5$ mA	gemäß KNX Richtlinie $\leq 12.5$ mA
Spannung der lokalen Tastereingänge	SELV, 16 VDC =	SELV, 16 VDC =
Anschluss	Federzugklemmen + RJ45	Federzugklemmen + RJ45
Laufzeit Antrieb (Schaltzeit Relais)	Max. 5 Minuten	Max. 5 Minuten
Betriebstemperatur	- 5 °C bis 50 °C	- 5 °C bis 50 °C
Relative Luftfeuchtigkeit	Max. 85 %	Max. 85 %
Gehäusematerial	CC-ABS Polycarbonat	CC-ABS Polycarbonat
Gehäusemaße (H x B x T)	90 x 180 x 45 mm	65 x 105 x 20 mm
Schutzgrad	IP 20	IP 00
Schutzklasse	III	III
Konformität	<a href="http://www.somfy.com/ce">www.somfy.com/ce</a>	<a href="http://www.somfy.com/ce">www.somfy.com/ce</a>

**Der animeo KNX RS485 Motor Controller darf nur mit Somfy RS485 Motoren betrieben werden!**

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

Softwareklasse	A
Wirkungsweise	Typ 1
Verschmutzungsgrad	2
Bemessungs-Stoßspannung	4 kV
Temperatur der Kugeldruckprüfung	75 °C
Anbringungsart	Typ X
Befestigungsart für fest angeschlossene Leitungen	Schraubenlose Federklemme und WAGO Verbinder.

