

animeo KNX RS485 Motor Controller WM

Bedienungsanleitung



Ref. 1860286



Inhalt

1	Inbetriebnahme	4
2	Schaltplan	4
3	Kommunikationsobjekte	6
	3.1 Die Objekte im Überblick	6
	3.1.1 Liste der Objekte	6
4	Parameter	28
	4.1 Motorsteuerungseinstellungen.....	28
	4.1.1 Menü-Indexkarte „Motorsteuergerät“	28
	4.1.2 Menü-Indexkarte „Motor 1“	29
	4.2 Gruppenzuordnung	33
	4.2.1 Menü-Indexkarte „Befehlsgruppenzuordnung“	33
	4.2.2 Menü-Indexkarte „Befehlsgruppe 1“	34
5	Technische Daten	39
6	Allgemeine Informationen	40
7	Anhang	41



Mit dem animeo KNX RS485 Motor Controller können verschiedene Arten von Motoren verwendet und angeschlossen werden.

Bevor der Motor und das Motorsteuergerät mit einander verbunden werden, muss sichergestellt werden, dass die Endlagen des Motors richtig eingestellt wurden.



Vor der Inbetriebnahme müssen die Sicherheitsanweisungen in dieser Anleitung befolgt werden. SOMFY haftet nicht für Störungen und Schäden, die Folge einer Nichtbeachtung der Anweisungen sind (falsche Installation, unzulässige Nutzung usw.). Das Gerät darf nur von einer Fachkraft (gemäß VDE 0100) eingerichtet, getestet und in Betrieb genommen werden. Alle Anschlüsse im spannungsfreien Zustand herstellen. Unabsichtliches Einschalten durch entsprechende Vorkehrungen verhindern.

Somfy-Produkte dürfen nur an leicht zugänglichen Orten installiert werden. Wenn Instandhaltungs- und Reparaturarbeiten durch die Zugänglichkeit wesentlich beeinträchtigt werden (z.B. durch verklebte oder großflächig verklebte Bodenbeläge, durch eine Installation hinter Leuchten oder hinter Fassadenbekleidungen), können die dadurch verursachten Kosten nicht dem Verkäufer in Rechnung gestellt werden.

Technische Änderungen bleiben vorbehalten.



Mit dem wandmontierten KNX RS485 Motor Controller können bis zu 18 Motoren angesteuert werden. Die Motoren können einzeln oder in Gruppen angesteuert werden.

RS485-Motoren können an den RS485 Bridging Adapter, Art.-Nr. 9019004, angeschlossen werden. Dabei können unterschiedliche Motortypen zum Einsatz kommen.

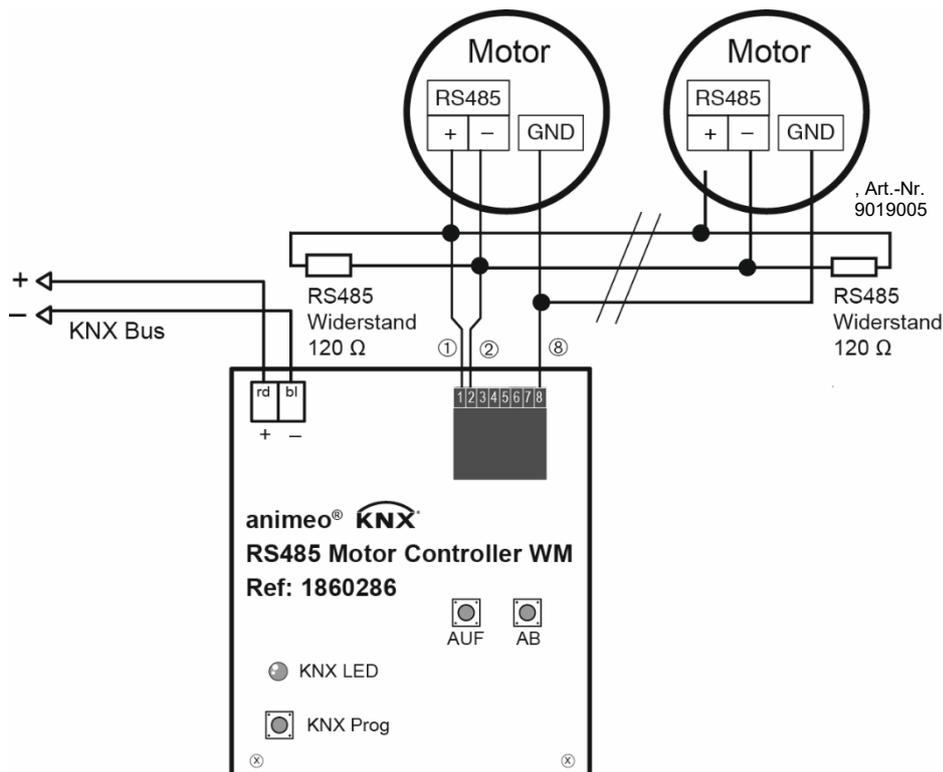
Kompatibel mit allen Somfy SDN Motoren.

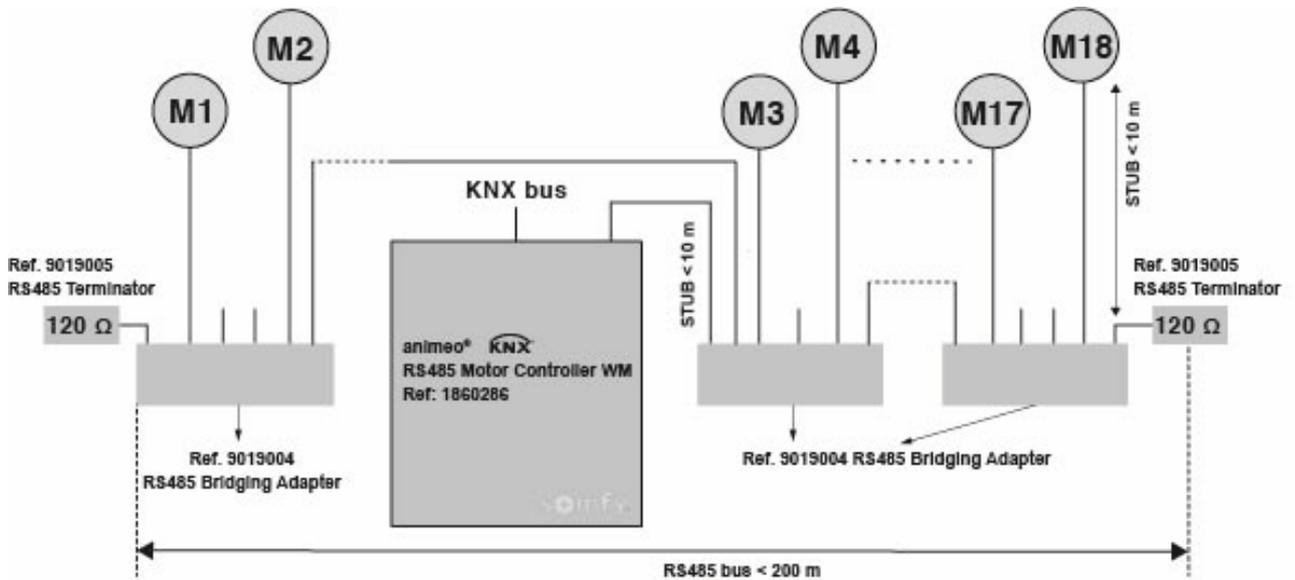
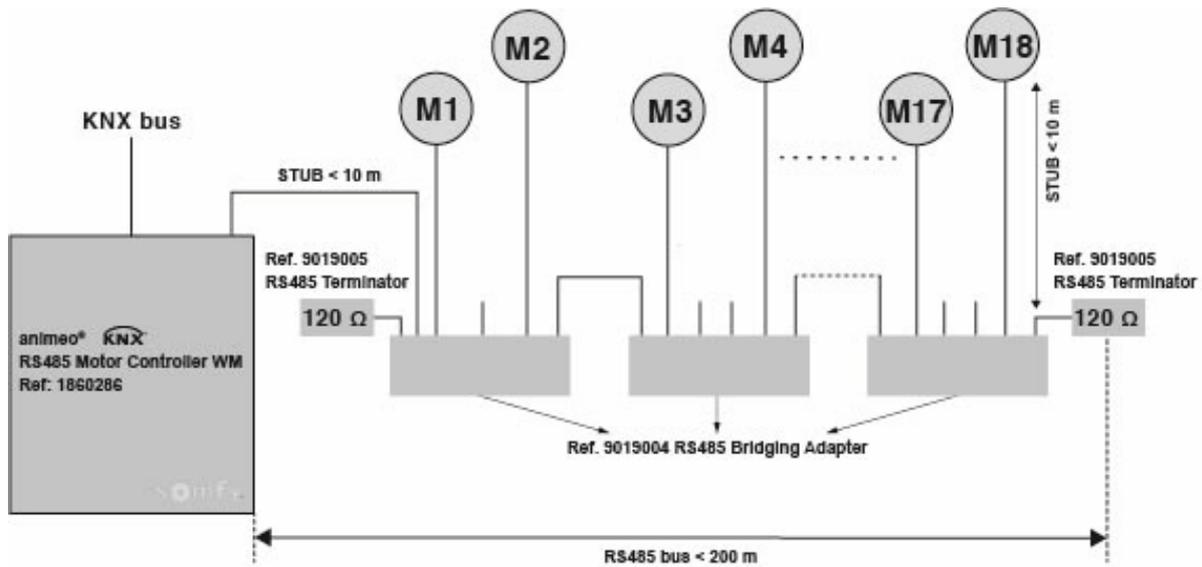
Produktmerkmale:

1 Inbetriebnahme

1. Die Behänge müssen montiert und die oberen und unteren Endlagen **müssen** eingestellt sein (siehe Schaltplan). Die Endlagen des Motors können mit der SDN-Konfigurationssoftware eingestellt werden.
2. Alle Motoren über den RS485-Bus verbinden und an das Motorsteuergerät anschließen.
3. Die Spannungsversorgung der Motoren einschalten.
4. Die Stromversorgung an den Motorsteuergeräten anschließen (KNX-Bus).
5. Nach einer Wartezeit von 30 Sekunden können alle Motoren mit den Tasten am Motorsteuergerät betätigt werden.
6. Endlagen und Drehrichtung kontrollieren. Können bei Bedarf später über ETS eingestellt werden.
7. ETS-Projekt erstellen und herunterladen.
8. Ca. 1 Minute nach dem Herunterladen ist das Motorsteuergerät betriebsbereit.

2 Schaltplan





Verbindung zu		Kabel	Verdrilltes Adernpaar	Max. Länge
RS485-Bus	Modularbuchse 8P4C (RJ45)	Min.: 4 x 2 x 0,5 mm/24 AWG	Geschirmtes verdrilltes Adernpaar erforderlich, Impedanz 100 Ω (-10 Ω /+30 Ω), CAT5-FTP empfohlen, gemäß den Somfy RS485-Richtlinien (s. Dokument „SDN Bus Wiring Guide“ im Bereich Somfy Digital Network (RS485) unter www.somfy.com/projects/downloads)	200 m
KNX-Bus		2 x 0,8 mm/20 AWG	Erforderlich gemäß KNX Topologie-Richtlinien	-

3 Kommunikationsobjekte

3.1 Die Objekte im Überblick

Maximal 450 Kommunikationsobjekte sind verfügbar, können jedoch nicht gleichzeitig eingesetzt werden.

△ Maximal 480 Gruppenadressen können verknüpft werden.

3.1.1 Liste der Objekte

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
1	Motor 1 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Wenn bei diesem Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ eingeht, wird der aktuelle Positionsstatus an den Bus gesendet (Objekt 2).
2	Motor 1 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Bei diesem Kommunikationsobjekt wird die aktuelle Position (AUF/AB-Richtung) des Behangs an den Bus gesendet, basierend auf der programmierten Bewegungszeit. Die Art der Meldung (auf Anfrage, Statusänderung, zyklisch) ist in den ETS-Parametern festgelegt. Bei 18 angeschlossenen Motoren kann die Rückmeldung bis zu 5 Sekunden betragen. „0“ = AUF/„100“ = AB
3	Motor 1 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Bei diesem Kommunikationsobjekt wird der aktuelle Winkel (Richtung geschlossene/gewendete Lamellen) der Jalousie basierend auf der programmierten Wendezeit auf den Bus gesendet. Die Art der Rückmeldung (auf Anfrage, Statusänderung, zyklisch) ist in den ETS-Parametern festgelegt. Bei 18 angeschlossenen Motoren kann die Rückmeldung bis zu 5 Sekunden betragen. "100" = Lamellen max. geschlossen / "0" = Lamellen max. gewendet (Standard) oder "0" = Lamellen max. geschlossen / "100" = Lamellen max. gewendet.
4	Motor 1 Obere Endlage	1 Bit	1.001	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn die obere Endlage erreicht ist. Beim Verlassen der oberen Endlage des Behangs wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die oberen und unteren Endlagen ergeben sich aus den eingestellten Bewegungszeiten.
5	Motor 1 Untere Endlage	1 Bit	1.001	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet, wenn die untere Endlage erreicht ist. Beim Verlassen der unteren Endlage des Behangs wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet. Die oberen und unteren Endlagen ergeben sich aus den eingestellten Bewegungszeiten.

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
6	Motor 1 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Über dieses Kommunikationsobjekt wird ein Telegramm gesendet, wenn ein Motorfehler auftritt, z.B. wenn ein Befehl an den Motor gesendet wurde, aber der Motor sich nicht bewegt. Der von diesem Kommunikationsobjekt gesendete Wert hängt davon ab, was in den ETS-Parametern eingestellt wurde. • 1/0 (1 = Fehler, 0 = kein Fehler) oder • 0/1 (0 = Fehler, 1 = kein Fehler)
7	Motor 1 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Schreiben: 0 → Motor bewegt kurz in beide Richtungen 1-255 → Geht in Position Lesen: Auslesen der entsprechenden ID des RS485-Motors, welche im Motor Controller gespeichert ist (s. Kapitel 4.1.2 – 2. Motor ID).
8	Motor 1 Zyklen	4 Bytes	12.001	Auslesen der Anzahl von Bewegungszyklen des Motors.
9	Motor 1 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Bei aktiver Sicherheit ist das Objekt "1" = "EIN". Bei inaktiver Sicherheit ist das Objekt "0" = "AUS" Ändert sich der Wert, wird dies auf den Bus gesendet.
10	Motor 1 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Bei aktiver Automatik ist das Objekt "1" = "EIN". Bei inaktiver Automatik ist das Objekt "0" = "AUS". Ändert sich der Wert, wird dies auf den Bus gesendet.
11	Motor 1 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Bei aktivem Manuell ist das Objekt "1" = "EIN". Bei inaktivem Manuell ist das Objekt "0" = "AUS". Ändert sich der Wert, wird dies auf den Bus gesendet.
12	Motor 2 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
13	Motor 2 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
14	Motor 2 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
15	Motor 2 Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
16	Motor 2 Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
17	Motor 2 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
18	Motor 2 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
19	Motor 2 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
20	Motor 2 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
21	Motor 2 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
22	Motor 2 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
23	Motor 3 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
24	Motor 3 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
25	Motor 3 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
26	Motor 3 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
27	Motor 3 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
28	Motor 3 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
29	Motor 3 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
30	Motor 3 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
31	Motor 3 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
32	Motor 3 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
33	Motor 3 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
34	Motor 4 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
35	Motor 4 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
36	Motor 4 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
37	Motor 4 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
38	Motor 4 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
39	Motor 4 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
40	Motor 4 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
41	Motor 4 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
42	Motor 4 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
43	Motor 4 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
44	Motor 4 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
45	Motor 5 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
46	Motor 5 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
47	Motor 5 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
48	Motor 5 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
49	Motor 5 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
50	Motor 5 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
51	Motor 5 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
52	Motor 5 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
53	Motor 5 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
54	Motor 5 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
55	Motor 5 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
56	Motor 6 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
57	Motor 6 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
58	Motor 6 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
59	Motor 6 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
60	Motor 6 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
61	Motor 6 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
62	Motor 6 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
63	Motor 6 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
64	Motor 6 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
65	Motor 6 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
66	Motor 6 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
67	Motor 7 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
68	Motor 7 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
69	Motor 7 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
70	Motor 7 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
71	Motor 7 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
72	Motor 7 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
73	Motor 7 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
74	Motor 7 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
75	Motor 7 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
76	Motor 7 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
77	Motor 7 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
78	Motor 8 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
79	Motor 8 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
80	Motor 8 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
81	Motor 8 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
82	Motor 8 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
83	Motor 8 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
84	Motor 8 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
85	Motor 8 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
86	Motor 8 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
87	Motor 8 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
88	Motor 8 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
89	Motor 9 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
90	Motor 9 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
91	Motor 9 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
92	Motor 9 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
93	Motor 9 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
94	Motor 9 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
95	Motor 9 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
96	Motor 9 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
97	Motor 9 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
98	Motor 9 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
99	Motor 9 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
100	Motor 10 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
101	Motor 10 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
102	Motor 10 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
103	Motor 10 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
104	Motor 10 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
105	Motor 10 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
106	Motor 10 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
107	Motor 10 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
108	Motor 10 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
109	Motor 10 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
110	Motor 10 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
111	Motor 11 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
112	Motor 11 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
113	Motor 11 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
114	Motor 11 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
115	Motor 11 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
116	Motor 11 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
117	Motor 11 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
118	Motor 11 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
119	Motor 11 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
120	Motor 11 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
121	Motor 11 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
122	Motor 12 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
123	Motor 12 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
124	Motor 12 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
125	Motor 12 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
126	Motor 12 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
127	Motor 12 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
128	Motor 12 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
129	Motor 12 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
130	Motor 12 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
131	Motor 12 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
132	Motor 12 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
133	Motor 13 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
134	Motor 13 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
135	Motor 13 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
136	Motor 13 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
137	Motor 13 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
138	Motor 13 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
139	Motor 13 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
140	Motor 13 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
141	Motor 13 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
142	Motor 13 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
143	Motor 13 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
144	Motor 14 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
145	Motor 14 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
146	Motor 14 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
147	Motor 14 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
148	Motor 14 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
149	Motor 14 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
150	Motor 14 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
151	Motor 14 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
152	Motor 14 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
153	Motor 14 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
154	Motor 14 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
155	Motor 15 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
156	Motor 15 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
157	Motor 15 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
158	Motor 15 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
159	Motor 15 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
160	Motor 15 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
161	Motor 15 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
162	Motor 15 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
163	Motor 15 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
164	Motor 15 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
165	Motor 15 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
166	Motor 16 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
167	Motor 16 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
168	Motor 16 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
169	Motor 16 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
170	Motor 16 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
171	Motor 16 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
172	Motor 16 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
173	Motor 16 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
174	Motor 16 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
175	Motor 16 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
176	Motor 16 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
177	Motor 17 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
178	Motor 17 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
179	Motor 17 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
180	Motor 17 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
181	Motor 17 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
182	Motor 17 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
183	Motor 17 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
184	Motor 17 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
185	Motor 17 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
186	Motor 17 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
187	Motor 17 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
188	Motor 18 Positionsanforderung	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 1 für Motor 1
189	Motor 18 Positionsrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 2 für Motor 1
190	Motor 18 Lamellenrückmeldung	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 3 für Motor 1
191	Motor 18 Meldung Obere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 4 für Motor 1
192	Motor 18 Meldung Untere Endlage	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 5 für Motor 1
193	Motor 18 Fehlerrückmeldung	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 6 für Motor 1
194	Motor 18 Identifikationsnummer	4 Bytes	12.*	Siehe Objektbeschreibung Nr. 7 für Motor 1
195	Motor 18 Zyklen	4 Bytes	12.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 8 für Motor 1
196	Motor 18 Rückmeldung Sicherheit	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 9 für Motor 1
197	Motor 18 Rückmeldung Automatik	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 10 für Motor 1
198	Motor 18 Rückmeldung Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 11 für Motor 1
199	Befehlsgruppe 1 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Wenn ein Telegramm mit dem Wert „0“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, fährt der betreffende Behang nach oben. Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ eingeht, fährt der betreffende Behang nach unten.
200	Befehlsgruppe 1 Gezielter Stopp	1 Bit	1.007	Wenn das Endprodukt sich mitten in der Bewegung befindet, hält es bei Eingang eines Telegramms auf dem Objekt an, unabhängig davon, ob der Wert „0“ oder „1“ eingeht. Wenn das Produkt in einem passiven Status ist, wird bei Eingang eines Telegramms bei

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
	Befehlsgruppe 1 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	diesem Kommunikationsobjekt keine Aktion ausgeführt. Mit Jalousien: Wenn sich die Jalousie bewegt, wird die Bewegung mit dem Empfangen eines Telegramms auf einem dieser Kommunikationsobjekte gestoppt, unabhängig davon, ob "0" oder "1" empfangen wird. Wenn die Jalousie stillsteht ist, wird eine Wendung durchgeführt. Zusätzlich drehen sich die Lamellen beim Empfangen eines Telegramms mit dem Wert "1" GESCHLOSSEN und fahren AUF beim Empfangen eines Telegramms mit dem Wert "0". Die Dauer des Wendeschritts ist in den Parametereinstellungen festgelegt.
201	Befehlsgruppe 1 Position Manuell	1 Byte	5.001	Wenn dieses Kommunikationsobjekt ein Telegramm empfängt, fährt der entsprechende Behang in die Position, die vom empfangenen Wert bestimmt wird. „0“ = AUF/„100“ = AB
202	Befehlsgruppe 1 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Empfängt dieses Kommunikationsobjekt ein Telegramm, geht die entsprechende Jalousie in den Winkel, der durch den Empfangswert bestimmt wird. "100" = Lamellen max. geschlossen / "0" = Lamellen max. gewendet (Standard) oder "0" = Lamellen max. geschlossen / "100" = Lamellen max. gedreht
203	Befehlsgruppe 1 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Empfängt dieses Kommunikationsobjekt ein Telegramm, geht die entsprechende Jalousie in die Position, die durch den Empfangswert bestimmt wird. "0" = AUF "100" = AB
204	Befehlsgruppe 1 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Empfängt dieses Kommunikationsobjekt ein Telegramm, geht die entsprechende Jalousie in den Winkel, der durch den Empfangswert bestimmt wird. "100" = Lamellen max. geschlossen / "0" = Lamellen max. gewendet (Standard) oder "0" = Lamellen max. geschlossen / "100" = Lamellen max. gedreht
205	Befehlsgruppe 1 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, bewegt sich der Behang in die Zwischenposition 1, die über den lokalen Schalter oder in den ETS-Parametern eingestellt wurde. Die zuletzt konfigurierte Position ist aktiv. Wenn ein Telegramm mit dem Wert „0“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, fährt der betreffende Behang in die obere Endlage.

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
206	Befehlsgruppe 1 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ bei diesen Kommunikationsobjekten eingeht, bewegt sich der Behang in die Zwischenposition 2, die in den ETS-Parametern eingestellt wurde. Bei Eingang eines Telegramms mit dem Wert „0“ bei diesen Kommunikationsobjekten fährt der betreffende Behang in die obere Endlage.
207	Befehlsgruppe 1 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, bewegt sich der Behang in die Position, die in den ETS-Parametern eingestellt wurde. Wenn das Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfängt, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn im ETS-Parameter „Nach Sicherheit letzte Position wieder anfahren (Ja)“ gewählt wurde, wird diese Aktion beim Behang ausgeführt. Wenn dieses Kommunikationsobjekt über ein Telegramm mit dem Wert „1“ aktiviert wurde und anschließend auf dem Kommunikationsobjekt 160 (Sicherheitsposition, hohe Sicherheit) ein Telegramm mit dem Wert „1“ eingeht, fährt der Behang in die Position, die in den ETS-Parametern konfiguriert wurde (Sicherheitsposition, hohe Sicherheit).
208	Befehlsgruppe 1 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, bewegt sich der Behang in die Position, die in den ETS-Parametern eingestellt wurde. Wenn das Kommunikationsobjekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ empfängt, wird keine Aktion ausgeführt. Nur wenn in den ETS-Parametern „Nach Sicherheit letzte Position wieder anfahren (Ja)“ gewählt wurde, wird diese Aktion beim Behang ausgeführt. Wenn ein Objekt für Sicherheitsposition, niedere Priorität, aktiv ist („1“), fahren die Behänge in die Position, die für die niedere Priorität konfiguriert ist.
209	Befehlsgruppe 1 Funktionen sperren	1 Bit	1.001	Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, wird die Funktion, die in den ETS-Parametern gewählt wurde, für den Behang gesperrt. Wenn ein Telegramm mit dem Wert „0“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, wird die Funktion wieder freigegeben.
210	Befehlsgruppe 1 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Über dieses Kommunikationsobjekt kann zwischen der Priorität für automatischen oder manuellen Betrieb hin und her geschaltet werden. Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, hat der automatische Betrieb Priorität bei diesem Behang. Wenn ein Telegramm mit dem Wert „0“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, haben die manuellen Funktionen Priorität bei diesem Behang.

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
211	Befehlsgruppe 1 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ oder „0“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, wird die korrekte Priorität bei diesem Behang wiederhergestellt. Zwischen der Priorität für automatischen oder manuellen Betrieb wird dann wieder aktiv hin und her geschaltet. Welche Priorität aktiv ist, hängt vom aktiven Kommunikationsobjekt ab und/oder, welche Priorität im ETS-Parameter gewählt wurde.
212	Befehlsgruppe 1 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Mit diesem Kommunikationsobjekt können automatische Befehle/Funktionen gesteuert werden. Es ist nur verfügbar, wenn "Automatik objektgesteuert" im Parameter "Automatik-/Manuellfunktionen" ausgewählt ist. Der Automatik-Befehl wird standardmäßig freigegeben. Durch Sperren des Objekts werden alle Automatikbefehle gesperrt, aber dennoch aufgezeichnet. Durch erneutes Freigeben des Objekts wird der letzte Automatikbefehl ausgeführt, und alle Automatikbefehle werden freigegeben.
213	Befehlsgruppe 2 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
214	Befehlsgruppe 2 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 2 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
215	Befehlsgruppe 12 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
216	Befehlsgruppe 2 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
217	Befehlsgruppe 2 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
218	Befehlsgruppe 2 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
219	Befehlsgruppe 2 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
220	Befehlsgruppe 2 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
221	Befehlsgruppe 2 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
222	Befehlsgruppe 2 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
223	Befehlsgruppe 2 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
224	Befehlsgruppe 2 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
225	Befehlsgruppe 2 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
226	Befehlsgruppe 2 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
227	Befehlsgruppe 3 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
228	Befehlsgruppe 3 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 3 Schritt/Stopp	1 Bit	1.017	
229	Befehlsgruppe 3 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
230	Befehlsgruppe 3 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
231	Befehlsgruppe 3 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
232	Befehlsgruppe 3 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
233	Befehlsgruppe 3 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
234	Befehlsgruppe 3 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
235	Befehlsgruppe 3 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
236	Befehlsgruppe 3 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
237	Befehlsgruppe 3 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
238	Befehlsgruppe 3 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
239	Befehlsgruppe 3 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
240	Befehlsgruppe 3 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
241	Befehlsgruppe 4 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
242	Befehlsgruppe 4 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 4 Schritt/Stopp	1 Bit	1.017	
243	Befehlsgruppe 4 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
244	Befehlsgruppe 4 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
245	Befehlsgruppe 4 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
246	Befehlsgruppe 4 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
247	Befehlsgruppe 4 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
248	Befehlsgruppe 4 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
249	Befehlsgruppe 4 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
250	Befehlsgruppe 4 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
251	Befehlsgruppe 4 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
252	Befehlsgruppe 4 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
253	Befehlsgruppe 4 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
254	Befehlsgruppe 4 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
255	Befehlsgruppe 5 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
256	Befehlsgruppe 5 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 5 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
257	Befehlsgruppe 5 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
258	Befehlsgruppe 5 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
259	Befehlsgruppe 5 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
260	Befehlsgruppe 5 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
261	Befehlsgruppe 5 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
262	Befehlsgruppe 5 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
263	Befehlsgruppe 5 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
264	Befehlsgruppe 5 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
265	Befehlsgruppe 5 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
266	Befehlsgruppe 5 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
267	Befehlsgruppe 5 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
268	Befehlsgruppe 5 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
269	Befehlsgruppe 6 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
270	Befehlsgruppe 6 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 6 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
271	Befehlsgruppe 6 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
272	Befehlsgruppe 6 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
273	Befehlsgruppe 6 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
274	Befehlsgruppe 6 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
275	Befehlsgruppe 6 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
276	Befehlsgruppe 6 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
277	Befehlsgruppe 6 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
278	Befehlsgruppe 6 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
279	Befehlsgruppe 6 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
280	Befehlsgruppe 6 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
281	Befehlsgruppe 6 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
282	Befehlsgruppe 6 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	See object description no. 212 for command group 1
283	Befehlsgruppe 7 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
284	Befehlsgruppe 7 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 7 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
285	Befehlsgruppe 7 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
286	Befehlsgruppe 7 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
287	Befehlsgruppe 7 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
288	Befehlsgruppe 7 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
289	Befehlsgruppe 7 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
290	Befehlsgruppe 7 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
291	Befehlsgruppe 7 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
292	Befehlsgruppe 7 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
293	Befehlsgruppe 7 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
294	Befehlsgruppe 7 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
295	Befehlsgruppe 7 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
296	Befehlsgruppe 7 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
297	Befehlsgruppe 8 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
298	Befehlsgruppe 8 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 8 Schritt/Stopp	1 Bit	1.017	
299	Befehlsgruppe 8 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
300	Befehlsgruppe 8 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
301	Befehlsgruppe 8 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
302	Befehlsgruppe 8 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
303	Befehlsgruppe 8 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
304	Befehlsgruppe 8 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
305	Befehlsgruppe 8 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
306	Befehlsgruppe 8 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
307	Befehlsgruppe 8 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
308	Befehlsgruppe 8 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
309	Befehlsgruppe 8 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
310	Befehlsgruppe 8 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
311	Befehlsgruppe 9 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
312	Befehlsgruppe 9 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 9 Schritt/Stopp	1 Bit	1.017	
313	Befehlsgruppe 9 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
314	Befehlsgruppe 9 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
315	Befehlsgruppe 9 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
316	Befehlsgruppe 9 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
317	Befehlsgruppe 9 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
318	Befehlsgruppe 9 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
319	Befehlsgruppe 9 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
320	Befehlsgruppe 9 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
321	Befehlsgruppe 9 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
322	Befehlsgruppe 9 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
323	Befehlsgruppe 9 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
324	Befehlsgruppe 9 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	See object description no. 212 for command group 1
325	Befehlsgruppe 10 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
326	Befehlsgruppe 10 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 10 Schritt/Stopp	1 Bit	1.017	

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
327	Befehlsgruppe 10 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
328	Befehlsgruppe 10 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
329	Befehlsgruppe 10 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
330	Befehlsgruppe 10 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
331	Befehlsgruppe 10 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
332	Befehlsgruppe 10 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
333	Befehlsgruppe 10 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
334	Befehlsgruppe 10 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
335	Befehlsgruppe 10 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
336	Befehlsgruppe 10 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
337	Befehlsgruppe 10 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
338	Befehlsgruppe 10 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
339	Befehlsgruppe 11 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
340	Befehlsgruppe 11 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 11 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
341	Befehlsgruppe 11 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
342	Befehlsgruppe 11 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
343	Befehlsgruppe 11 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
344	Befehlsgruppe 1 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
345	Befehlsgruppe 11 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
346	Befehlsgruppe 11 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
347	Befehlsgruppe 11 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
348	Befehlsgruppe 11 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
349	Befehlsgruppe 11 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
350	Befehlsgruppe 11 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
351	Befehlsgruppe 11 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
352	Befehlsgruppe 11 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
353	Befehlsgruppe 12 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
354	Befehlsgruppe 12 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 12 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
355	Befehlsgruppe 12 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
356	Befehlsgruppe 12 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
357	Befehlsgruppe 12 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
358	Befehlsgruppe 12 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
359	Befehlsgruppe 12 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
360	Befehlsgruppe 12 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
361	Befehlsgruppe 12 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
362	Befehlsgruppe 12 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
363	Befehlsgruppe 12 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
364	Befehlsgruppe 12 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
365	Befehlsgruppe 12 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
366	Befehlsgruppe 12 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	See object description no. 212 for command group 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
367	Befehlsgruppe 13 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
368	Befehlsgruppe 13 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 13 Schritt/Stopp	1 Bit	1.017	
369	Befehlsgruppe 13 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
370	Befehlsgruppe 13 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
371	Befehlsgruppe 13 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
372	Befehlsgruppe 13 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
373	Befehlsgruppe 13 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
374	Befehlsgruppe 13 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
375	Befehlsgruppe 13 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
376	Befehlsgruppe 13 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
377	Befehlsgruppe 13 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
378	Befehlsgruppe 13 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
379	Befehlsgruppe 13 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
380	Befehlsgruppe 13 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
381	Befehlsgruppe 14 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
382	Befehlsgruppe 14 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 14 Schritt/Stopp	1 Bit	1.017	
383	Befehlsgruppe 14 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
384	Befehlsgruppe 14 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
385	Befehlsgruppe 14 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
386	Befehlsgruppe 14 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
387	Befehlsgruppe 14 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
388	Befehlsgruppe 14 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
389	Befehlsgruppe 14 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
390	Befehlsgruppe 14 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
391	Befehlsgruppe 14 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
392	Befehlsgruppe 14 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
393	Befehlsgruppe 14 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
394	Befehlsgruppe 14 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
395	Befehlsgruppe 15 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
396	Befehlsgruppe 15 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 15 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
397	Befehlsgruppe 15 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
398	Befehlsgruppe 15 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
399	Befehlsgruppe 15 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
400	Befehlsgruppe 15 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
401	Befehlsgruppe 15 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
402	Befehlsgruppe 15 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
403	Befehlsgruppe 15 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
404	Befehlsgruppe 15 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
405	Befehlsgruppe 15 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
406	Befehlsgruppe 15 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
407	Befehlsgruppe 15 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
408	Befehlsgruppe 15 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	See object description no. 212 for command group 1
409	Befehlsgruppe 16 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
410	Befehlsgruppe 16 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 16 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
411	Befehlsgruppe 16 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
412	Befehlsgruppe 16 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
413	Befehlsgruppe 16 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
414	Befehlsgruppe 16 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
415	Befehlsgruppe 16 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
416	Befehlsgruppe 16 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
417	Befehlsgruppe 16 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
418	Befehlsgruppe 16 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
419	Befehlsgruppe 16 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
420	Befehlsgruppe 16 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
421	Befehlsgruppe 16 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
422	Befehlsgruppe 16 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
423	Befehlsgruppe 17 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
424	Befehlsgruppe 17 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 17 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
425	Befehlsgruppe 17 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
426	Befehlsgruppe 17 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
427	Befehlsgruppe 17 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
428	Befehlsgruppe 17 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
429	Befehlsgruppe 17 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
430	Befehlsgruppe 17 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
431	Befehlsgruppe 17 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
432	Befehlsgruppe 17 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
433	Befehlsgruppe 17 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
434	Befehlsgruppe 17 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1
435	Befehlsgruppe 17 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
436	Befehlsgruppe 17 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1
437	Befehlsgruppe 18 Auf/Ab	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 199 für Befehlsgruppe 1
438	Befehlsgruppe 18 Gezielter Stopp	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 200 für Befehlsgruppe 1
	Befehlsgruppe 18 Schritt/Stop	1 Bit	1.017	
439	Befehlsgruppe 18 Position Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 201 für Befehlsgruppe 1
440	Befehlsgruppe 18 Wendung Manuell	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 202 für Befehlsgruppe 1
441	Befehlsgruppe 18 Position Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 203 für Befehlsgruppe 1
442	Befehlsgruppe 18 Wendung Automatisch	1 Byte	5.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 204 für Befehlsgruppe 1
443	Befehlsgruppe 18 Zwischenposition 1	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 205 für Befehlsgruppe 1
444	Befehlsgruppe 18 Zwischenposition 2	1 Bit	1.008	Siehe Objektbeschreibung Nr. 206 für Befehlsgruppe 1
445	Befehlsgruppe 18 Sicherheit niedrig	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 207 für Befehlsgruppe 1
446	Befehlsgruppe 18 Sicherheit hoch	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 208 für Befehlsgruppe 1
447	Befehlsgruppe 18 Funktionen blockieren	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 209 für Befehlsgruppe 1
448	Befehlsgruppe 18 Automatik/Manuell	1 Bit	1.001	Siehe Objektbeschreibung Nr. 210 für Befehlsgruppe 1

No.	Objektname	Modell	DPT_ID	Beschreibung
449	Befehlsgruppe 18 Vorrang zurücksetzen	1 Bit	1.017	Siehe Objektbeschreibung Nr. 211 für Befehlsgruppe 1
450	Befehlsgruppe 18 Automatikbefehle	1 Bit	1.003	Siehe Objektbeschreibung Nr. 212 für Befehlsgruppe 1

4 Parameter

Die Wahlmöglichkeiten für die einzelnen Parameter werden jeweils beschrieben. Die Standardeinstellungen sind kursiv gedruckt. In den nachfolgenden Abbildungen der verschiedenen Parameterkarten wird die maximale Anzahl von Parametern gezeigt. Nicht erforderliche Objekte sind je nach Parametereinstellungen ausgeblendet.

4.1 Motorsteuerungseinstellungen

4.1.1 Menü-Indexkarte „Motorsteuergerät“

--- KNX RS485 Motor Controller 18 Motoren > Motorsteuergerät		
Motorsteuergerät	Angeschlossene Motoren	1
Motor 1	Aktive Gruppen	1
Befehlsgruppenzuordnung		
Befehlsgruppe 1		

Über dieses Menü kann ausgewählt werden, wie viele Motoren am Motor Controller angeschlossen sind und wie viele Befehlsgruppen dazu verwendet werden sollen.

Die Anzahl der in der ETS angeschlossenen Motoren muss mit der Anzahl der an den Motor Controller angeschlossenen Motoren übereinstimmen.

1. Angeschlossene Motoren

- Optionen:
- 1
 - 1 – 18

2. Aktive Gruppen

- Optionen:
- 1
 - 1 – 18

4.1.2 Menü-Indexkarte „Motor 1“

Die Einstellungen für die Motoren werden beispielhaft an „Motor 1“ gezeigt. Je nachdem wieviele Motoren im Menü „Motor Controller“ ausgewählt wurden, sind sie für alle weiteren Motoren ebenfalls auszuführen.

--- KNX RS485 Motor Controller V2 > Motor 1		
Motorsteuergerät	Beschreibung der Motor-Verwendung/-Platzierung	<input type="text" value="Text"/>
Motor 1	Motor Identifikationsnummer	<input type="text" value="Auto"/>
Befehlsgruppenzuordnung	-> Wert zwischen 000000 und FFFFFFF speichert oder ändert die Motor-Id. Nr. -> FFFFFFF löscht die gespeicherte Motor-Id. Nr. und initiiert eine Suche	
Befehlsgruppe 1	-> andere Eingaben lassen die Motor-Id. Nr. unverändert	
	Anwendung mit Wendefunktion	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	Aktuelle Endlage korrigieren	<input type="text" value="Nein"/>
	Drehrichtung	<input type="text" value="Belassen"/>
	Zwischenposition 1 (IP1)	<input type="text" value="0"/> %
	Zwischenposition 2 (IP2)	<input type="text" value="0"/> %
	IP1 und IP2 deaktiviert! Zum Aktivieren Werte > 0 eintragen	
	Fehlersignal	<input checked="" type="radio"/> Fehler (1), Kein Fehler (0) <input type="radio"/> Fehler (0), Kein Fehler (1)
	Rückmeldung Status obere/untere Endlage	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	Rückmeldung Motorposition	<input type="text" value="Keine"/>

1. Beschreibung der Motorverwendung/-platzierung

Hier kann eine Bezeichnung für den Einbauort des Behangs eingegeben werden, z.B. die Fensternummer.

2. Motor-ID

Hier kann die Motor-ID eingegeben oder gelöscht werden. Mit „Auto“ wird eine der gefundenen Motor-IDs verwendet.

Wenn „FFFFFF“ eingegeben wird, muss der Parameter auf „Auto“ zurückgesetzt werden, damit die Motor-ID nicht nach dem nächsten Download wieder gelöscht wird.

Um mit einzelnen Motoren über den SDN-Bus kommunizieren zu können ist es notwendig, sie mittels ihrer ID anzusprechen, z.B. Motor-Wink.

Die Motoradresse ist im Steuergerät gespeichert und mit den dazugehörigen KNX Objekten verknüpft. Ist ein gespeicherter Motor physikalisch nicht mehr angeschlossen/vorhanden, muss die Adresse ausgetauscht werden. Über die Objekte "Motor-Identifikationsnummer" wird genau diese Speicheradresse ausgelesen und angezeigt. Wenn diese Adresse zu keinem der physikalisch angeschlossenen Motoren gehört, reagiert auch kein Motor.

3. Anwendung mit Wendefunktion

Handelt es sich beim Endprodukt um Jalousien, muss hier der Parameter „Ja“ eingestellt werden. Für alle anderen Behangtypen gilt „Nein“.

4. Aktuelle Endlage korrigieren

- Optionen:
- *Nein*
 - Nach oben
 - Nach unten

Mit diesem Parameter wird die eingelernte Endlage des Motors nach oben oder nach unten verschoben. Wird der Parameter „Nach oben“ oder „Nach unten“ gewählt, öffnen sich weitere Menüparameter.

 Bevor die eingestellten ETS-Parameter in den KNX RS485 Motor Controller heruntergeladen werden können, muss sich die Jalousie in der zu ändernden/veränderten Endlage befinden.

Dieser Parameter sollte nur für kleine Korrekturen der Endlagen verwendet werden, niemals zur Grundeinstellung der Motor-Endlagen. Die Motor-Endlagen müssen mit der SDN-Konfigurationssoftware oder mit dem RS485 Setting Tool eingestellt werden.

- **Nein**

Die Endlage wird nicht korrigiert.

- **Nach oben**

Die Endlage wird um den eingegebenen Wert nach oben verschoben, sobald die Anwendung über die ETS-Software heruntergeladen wird.

Aktuelle Endlage korrigieren Nach oben ▼

Endlage verschieben um ▲▼ Inkremente

Nach Laden auf 'Nein' zurücksetzen um ungewolltes Verstellen zu vermeiden !

 Wenn „Aktuelle Endlage korrigieren“ gewählt ist, muss der Parameter „Nein“ zurückgesetzt werden, damit die Endlagen nicht wieder geändert werden können!

- **Nach unten**

Die Endlage wird um den eingegebenen Wert nach unten verschoben, sobald die Anwendung über die ETS-Software heruntergeladen wird.

Aktuelle Endlage korrigieren Nach unten ▼

Endlage verschieben um ▲▼ Inkremente

Nach Laden auf 'Nein' zurücksetzen um ungewolltes Verstellen zu vermeiden !

 Wenn „Aktuelle Endlage korrigieren“ gewählt ist, muss der Parameter „Nein“ zurückgesetzt werden, damit die Endlagen nicht wieder geändert werden können!

4.1 Endlage verschieben um

Optionen: 10 – 50 Impulse

Die Endlagen der Motoren werden um 10 – 50 Inkremente nach oben bzw. unten nachjustiert.

⚠ Verschiedene Umdrehungen sind möglich, um die aktuellen Endlagen der 3 Motortypen zu korrigieren:

Sonnesse50 RS485 oder LT50 RS485	≈ 130 Impulse
Sonnesse30 RS485	≈ 320 Impulse
Sonnesse50 Ultra DC RS485	≈ 1680 Impulse

Über ETS können die Endlagen um 10 bis 50 Impulse verschoben werden. Wenn die gewünschte Endlage immer noch nicht erreicht wird, muss der Parameter erneut in das Motorsteuergerät heruntergeladen werden.

5. Drehrichtung

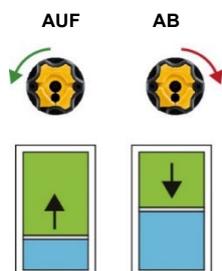
Optionen:

- Standard
- Reversiert
- *Belassen*

Wenn sich der Rollladen nicht in der gewünschten Richtung bewegt, z.B. abwärts nach einem AUF-Befehl, kann die Richtung durch die Wahl des Parameters „Reversiert“ geändert werden.

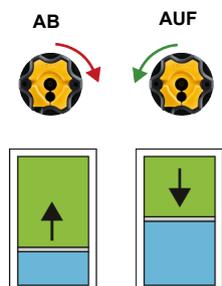
• Standard

Damit wird die Drehrichtung des Motors eingestellt. Wenn ein AUF-Befehl übermittelt wird, dreht sich der Motor gegen den Uhrzeigersinn.



• Reversiert

Damit wird die Drehrichtung des Motors eingestellt. Wenn ein AUF-Befehl übermittelt wird, dreht sich der Motor im Uhrzeigersinn.



• Belassen

Keine Änderung der Motordrehrichtung.

⚠ Wenn „Drehrichtung“ gewählt ist, muss der Parameter „Belassen“ zurückgesetzt werden, damit die Drehrichtung nicht wieder geändert werden kann!

6. Zwischenposition 1 (IP1) und 2 (IP2)

- Optionen:
- 0
 - 1 – 99 %

Mit diesen Parametern werden die Zwischenpositionen 1 und 2 definiert. Der Einstellwert in % entspricht der eingestellten Bewegungszeit des Behangs. Um Zwischenposition 1 und Zwischenposition 2 zu deaktivieren, muss der Wert 0 eingegeben werden.

Wenn eine neue Endlage eingestellt wird (siehe Kapitel "Aktuelle Endlage korrigieren") oder die Drehrichtung geändert wird (siehe Kapitel "Drehrichtung"), löscht der Motor seine Zwischenpositionen. Nach dem Herunterladen der neuen Werte für die Endlage und die Motordrehrichtung müssen die letztgenannten Einstellungen zurückgesetzt und erneut heruntergeladen werden, um die Werte für IP 1 und IP 2 zu sichern. Siehe die Tabelle in Kapitel 4.2.2 „Automatik/Manuell-Funktion“

7. Fehlersignal

- Optionen:
- Fehler (1), Kein Fehler (0)
 - Fehler (0), Kein Fehler (1)

Mit diesem Parameter kann die Anzeige definiert werden, wenn am Motor ein Fehler auftritt:

- 1/0 ein Telegramm mit dem Wert „1“ wird gesendet, wenn ein Motorfehler auftritt (z.B. wenn der Motor blockiert ist)
- 0/1 ein Telegramm mit dem Wert „0“ wird gesendet, wenn ein Motorfehler auftritt

8. Rückmeldung Status obere/untere Endlage

Hier kann ausgewählt werden, ob die Rückmeldung der oberen/unteren Endlage über Objekt 4 bzw. 5 aktiv ist.

- Optionen:
- Nein
 - Ja

9. Rückmeldung Motorposition

Handelt es sich beim Endprodukt um Jalousien, wird hier zusätzlich zur Motorposition auch der Lamellenwinkel zurückgemeldet.

- Optionen:
- Keine
 - Auf Anforderung
 - Bei Statuswechsel
 - Zyklisch

- Keine

Die Positionsrückmeldung ist nicht aktiviert.

- Auf Anforderung

Die aktuelle Position der Behänge muss über das Objekt 1 abgefragt werden. Die Positionsrückmeldung erfolgt an Objekt 2. Handelt es sich beim Endprodukt um eine Anwendung mit Wendefunktion (z.B. Jalousie), wird die Rückmeldung des Lamellenwinkels an Objekt 3 gesendet.

- Bei Statuswechsel

Die aktuelle Position des Behangs wird nach jeder Positionsänderung an den Bus übermittelt. Die Position wird an den Bus übermittelt, wenn die Zielposition erreicht ist.

- Zyklisch

Dieser Parameter öffnet einen weiteren Parameter („Wiederholzeit Rückmeldung“) mit dem das Intervall für die zyklische Meldung eingestellt wird. Bei 18 angeschlossenen Motoren kann die Rückmeldung bis zu 5 Sekunden betragen.

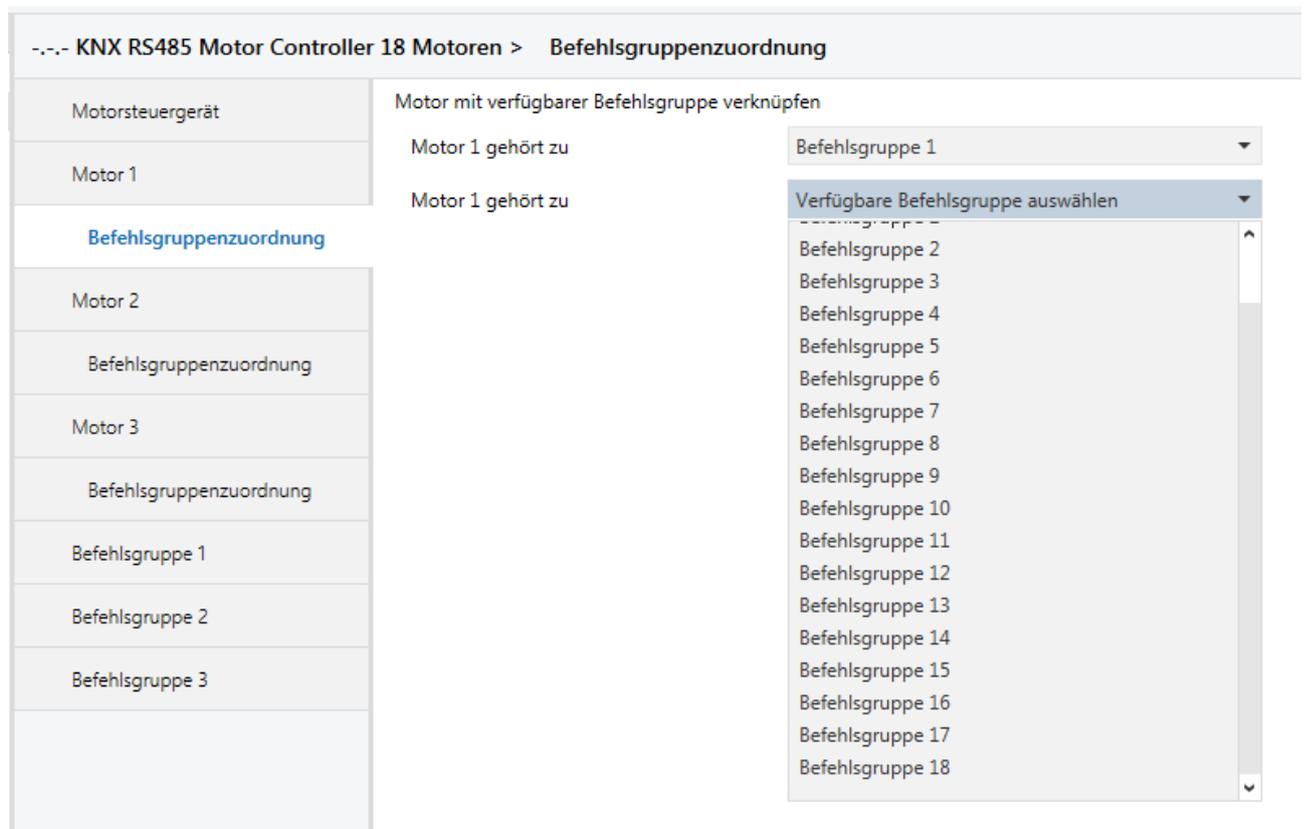
10. Wiederholzeit Rückmeldung

Dieser Parameter definiert, in welchen Zeitintervallen die aktuelle Position der Jalousien und der Lamellenwinkel von der Steuerung gemeldet und auf dem Bus übertragen wird. Die benötigte Zeit für die Rückmeldung der Motoren erhöht sich mit jedem weiteren angeschlossenen Motor. Bei 18 angeschlossenen Motoren kann die Rückmeldung bis zu 5 Sekunden betragen.

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

4.2 Gruppenzuordnung

4.2.1 Menü-Indexkarte „Befehlsgruppenzuordnung“



--- KNX RS485 Motor Controller 18 Motoren > Befehlsgruppenzuordnung

Motorsteuergerät	Motor mit verfügbarer Befehlsgruppe verknüpfen
Motor 1	Motor 1 gehört zu Befehlsgruppe 1
Befehlsgruppenzuordnung	Motor 1 gehört zu Verfügbare Befehlsgruppe auswählen
Motor 2	Befehlsgruppe 2
Befehlsgruppenzuordnung	Befehlsgruppe 3
Motor 3	Befehlsgruppe 4
Befehlsgruppenzuordnung	Befehlsgruppe 5
Befehlsgruppe 1	Befehlsgruppe 6
Befehlsgruppe 2	Befehlsgruppe 7
Befehlsgruppe 3	Befehlsgruppe 8
	Befehlsgruppe 9
	Befehlsgruppe 10
	Befehlsgruppe 11
	Befehlsgruppe 12
	Befehlsgruppe 13
	Befehlsgruppe 14
	Befehlsgruppe 15
	Befehlsgruppe 16
	Befehlsgruppe 17
	Befehlsgruppe 18

Die Einstellungen für die Gruppenzuordnung sind beispielhaft an „Motor 1“ beschrieben. Je nach der im Menü „Motorsteuergerät“ eingegebenen Anzahl von Motoren, müssen die Einstellungen für alle anderen Motoren (Motor 1...18) wiederholt werden.

1. Motor 1 gehört zu

Eine verfügbare Befehlsgruppe wählen:

- Optionen:
- *Befehlsgruppe 1*
 - Befehlsgruppe 2
 - Befehlsgruppe 3
 - Befehlsgruppe 4
 - Befehlsgruppe 5
 - Befehlsgruppe 6
 - Befehlsgruppe 7
 - Befehlsgruppe 8
 - Befehlsgruppe 9
 - Befehlsgruppe 10
 - Befehlsgruppe 11
 - Befehlsgruppe 12
 - Befehlsgruppe 13
 - Befehlsgruppe 14
 - Befehlsgruppe 15
 - Befehlsgruppe 16
 - Befehlsgruppe 17
 - Befehlsgruppe 18

Entsprechend der Anzahl der in der Menükarte „Motorsteuergerät“ eingegeben „aktiven Gruppen“ können die Befehlsgruppen für jeden Motor gewählt werden.

 Jeder Motor unterstützt maximal 16 Befehlsgruppen.

Motoranwendungen für Rollläden und Jalousien mit Wendefunktion der Lamellen dürfen nicht in einer gemeinsamen Befehlsgruppe gemischt werden. (Siehe Abschnitt 4.2.2.9)"

4.2.2 Menü-Indexkarte „Befehlsgruppe 1“

Die Einstellungen für die Befehlsgruppen sind beispielhaft bei der „Befehlsgruppe 1“ beschrieben. Je nach der im Menü „Befehlsgruppe“ eingegebenen Anzahl von Befehlsgruppen, müssen die Einstellungen für alle anderen Befehlsgruppen (Befehlsgruppe 1...18) wiederholt werden.

--- KNX RS485 Motor Controller V2 > Befehlsgruppe 1		
Motorsteuergerät	Beschreibung der Befehlsgruppe	<input type="text" value="Text"/>
Motor 1	Sicherheitsposition niedrige Prio	<input type="text" value="Sicherheit ignorieren"/>
Befehlsgruppenzuordnung	Sicherheitsposition hohe Prio	<input type="text" value="Obere Endlage"/>
Motor 2	Zyklische Überwachungszeit	<input type="text" value="0"/> Minuten
Befehlsgruppenzuordnung	Nach Sicherheit letzte Position wieder anfahren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	Automatik/Manuell Funktion	<input type="text" value="Kein Vorrang"/>
Befehlsgruppe 1	Reaktion bei Busspannungswiederkehr	<input type="text" value="Sicherheit ignorieren"/>
	Encoderpulse pro Wendeschritt	<input type="text" value="1"/>
	Wendeschritt/Stopp-Befehl Abhängigkeit	<input type="text" value="Wendeschritt wenn alle Motoren stehen"/>
	Automatik-Wendebefehle sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	Automatik-Fahrbefehle und Zwischenposition 2 sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	Manuell-Fahrbefehle und Zwischenposition 1 sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja
	Manuell-Wendeschritt/Stopp Befehle sperren	<input checked="" type="radio"/> Nein <input type="radio"/> Ja

1. Beschreibung der Befehlsgruppe

Hier kann ein Name für den Ort der Befehlsgruppe eingegeben werden. Mehrere Behänge können gruppiert und benannt werden, z.B. Geschoss, Fassade.

2. Sicherheitsposition niedrige Prio

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

Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht (Objekt 207), fährt der Behang in die in den ETS-Parametern festgelegte Position.

Wenn ein Telegramm mit dem Wert „0“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, wird keine Aktion ausgeführt.

Wenn bei der Funktion „Nach Sicherheit letzte Position wieder anfahren“ „Ja“ eingestellt ist, bewegt sich der Behang wieder in die letzte Position vor Aktivierung der Prioritätsposition. Wenn ein Motor in verschiedenen Gruppen verwendet wird (siehe Kapitel 4.2.1), müssen die Sicherheitsbefehle von der Master Control mit allen Gruppen verknüpft werden, denen dieser Motor angehört. Siehe die Abbildung in Kapitel 7, Anhang

3. Sicherheitsposition hohe Prio

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

Wenn ein Telegramm mit dem Wert „1“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht (Objekt 208), bewegt sich der Behang in die Position, die in den ETS-Parametern eingestellt wurde.

Wenn ein Telegramm mit dem Wert „0“ bei diesem Kommunikationsobjekt eingeht, wird keine Aktion ausgeführt.

Wenn bei der Funktion „Nach Sicherheit letzte Position wieder anfahren“ „Ja“ eingegeben wurde, wird geprüft, ob „Niedrige Priorität“ aktiviert ist oder nicht. Wenn „Niedrige Priorität“ (Wert „1“) aktiviert ist, fahren die Behänge in die eingestellte „Sicherheitsposition niedrige Prio“ (siehe vorstehender Punkt). Wenn „Niedrige Priorität“ (Wert „0“) nicht aktiviert ist, bewegt sich der Behang wieder in die letzte Position, bevor die hohe oder niedrige Priorität aktiviert wurde. Wenn ein Motor in verschiedenen Gruppen verwendet wird (siehe Kapitel 4.2.1), müssen die Sicherheitsbefehle von der Master Control mit allen Gruppen verknüpft werden, denen dieser Motor angehört. Siehe Abbildung in Kapitel 7, Anhang

 **Notbetrieb:** Der Sicherheits-Prioritätsmodus kann mit den Tasten am Motorsteuergerät umgangen werden.

 Befehlsgruppen mit verschiedenen Sicherheitsfunktionen dürfen sich nicht dadurch überschneiden, dass ein Motor in verschiedenen Befehlsgruppen integriert ist. Für alle Befehlsgruppen müssen immer die gleichen Sicherheitsfunktionen verwendet werden!

4. Zyklische Überwachungszeit in Minuten (0 – 255)

Die Zyklische Überwachungszeit ist aktiv, sobald ein höherer Wert als „0“ eingegeben wird und wirkt sich auf beide Sicherheitsobjekte, hohe und niedrige Priorität, aus.

 Wenn die zyklische Überwachungszeit aktiviert wird, muss beachtet werden, dass der zyklische Meldeintervall um ca. 1/4 kürzer ist, als die eingestellte zyklische Überwachungszeit für Sicherheitsobjekte mit hoher oder niedriger Priorität. Wenn der voreingestellte Wert „0“ nicht verändert wird, reagieren die Sicherheitsobjekte statisch auf die Werte „1“ und „0“.

5. Nach Sicherheit letzte Position wieder anfahren

Wenn „Ja“ eingestellt wird, bewegt sich der Behang nach Ende der Sicherheitsfunktion wieder in die letzte Position vor Aktivierung der Prioritätsposition.

6. Automatik/Manuell-Funktion

- Optionen:
- *Kein Vorrang*
 - Vorrang Automatik-Funktionen
 - Vorrang Manuell-Funktionen
 - Automatik objektgesteuert
 - Automatik objektgesteuert, Vorrang manuell

• **Kein Vorrang**

Die Bewegungsbefehle werden in der Reihenfolge ihres Eingangs ausgeführt.

• **Vorrang Automatik-Funktionen**

Wenn ein automatischer Befehl (1 Bit oder 1 Byte) vor einem manuellen Befehl eingeht, werden alle manuellen Befehle (1Bit und 1 Byte) und die Zwischenposition 1 (Objekt 205) deaktiviert. Die Priorität für die automatische Funktion wird zurückgesetzt, wenn für „Vorrang zurücksetzen“ (Objekt 211) „1“ oder „0“ beim entsprechenden Objekt empfangen wird. Zwischen der Priorität für die manuelle Funktion (Wert „0“) und der Priorität für die automatische Funktion (Wert „1“) kann mit dem entsprechenden Objekt (Objekt 210) hin und her geschaltet werden. Nach der Änderung der entsprechenden Priorität befindet sich die Funktion wieder im zurückgesetzten Status. Das bedeutet, dass prioritäre automatische Funktionen die manuellen Befehle erst mit dem nächsten automatischen Befehl sperren.

• **Vorrang Manuell-Funktionen**

Wenn ein manueller Befehl (1 Bit oder 1 Byte) vor einem automatischen Befehl (1 Bit und 1 Byte) eingeht, werden alle automatischen Befehle gesperrt. Das Objekt 206 (Zwischenposition 2) ist ebenfalls gesperrt. Die Priorität für die manuelle Funktion wird zurückgesetzt, wenn für „Vorrang zurücksetzen“ (Objekt 211) „1“ oder „0“ beim entsprechenden Objekt empfangen wird. Zwischen der Priorität für die manuelle Funktion (Wert „0“) und der Priorität für die automatische Funktion (Wert „1“) kann mit dem entsprechenden Objekt (Objekt 210) hin und her geschaltet werden. Nach der Änderung der entsprechenden Priorität befindet sich die Funktion wieder im zurückgesetzten Status. Das bedeutet, dass prioritäre automatische Funktionen die manuellen Befehle erst mit dem nächsten automatischen Befehl sperren. Über die Priorsierung der manuellen Funktion kann der Benutzer die automatischen Funktionen abschalten. Der Benutzerkomfort kann zum Beispiel mit einer Zeitschaltung definiert werden: Um 8 Uhr vormittags wird die manuelle Funktion über das entsprechende Objekt (210) aktiviert und der Benutzer kann mit den manuellen Funktionen die gewünschte Position anfahren, bis um ca. 17 Uhr nachmittags der automatischen Funktion wieder die Priorität gegeben wird. Über das entsprechende Objekt (210) kann jederzeit zwischen der Priorität für die manuelle und die automatische Funktion hin und her geschaltet werden.

Parametereinstellungen	Befehle zur Aktivierung der Funktion	Befehle, die nach Aktivierung blockiert werden
Priorität für Automatik-Funktionen	Automatikbefehle <ul style="list-style-type: none"> • Position Automatisch (1 Byte) • Wendung Automatisch (1 Byte) • Zwischenposition 2 (1 Bit) 	Manuellbefehle <ul style="list-style-type: none"> • Auf/Ab (1 Bit) • Zwischenposition 1 (1 Bit) • Schritt (1 Bit) ist immer noch möglich • Position Manuell (1 Byte) • Wendung Manuell (1 Byte)
Priorität für Manuell-Funktionen	Manuellbefehle <ul style="list-style-type: none"> • Auf/Ab (1 Bit) • Zwischenposition 1 (1 Bit) • Schritt (1 Bit) • Position Manuell (1 Byte) • Wendung Manuell (1 Byte) 	Automatikbefehle <ul style="list-style-type: none"> • Position Automatisch (1 Byte) • Wendung Automatisch (1 Byte) • Zwischenposition 2 (1 Bit)

- **Automatik objektgesteuert**

Die Fahrbefehle werden standardmäßig in der Reihenfolge des Befehleingangs ausgeführt. Automatik- und Manuellbefehle haben die gleiche Priorität.

Wenn das Objekt „Automatikbefehl“ freigegeben ist = „1“, werden alle manuellen und automatischen Befehle berücksichtigt (1 Bit bzw. 1 Byte).

Wenn das Objekt „Automatikbefehl“ gesperrt ist = „0“, werden nur die manuellen Befehle berücksichtigt (1 Bit bzw. 1 Byte).

Durch erneutes Freigeben des Objekts „Automatikbefehl“ = „1“, wird der letzte Automatikbefehl abgerufen und weitere Befehle werden ausgeführt.

- **Automatik objektgesteuert, Vorrang manuell**

Siehe „Automatik objektgesteuert“. Zusätzlich kann der Automatikbetrieb über einen manuellen Befehl deaktiviert werden.



Zur Einstellung der Zeitschaltung eignen sich insbesondere die Fassadensteuergeräte animeo KNX Master Control W2 (Art.-Nr. 1860187) und KNX Master Control W8 (Art.-Nr. 1860193).

7. Reaktion bei Busspannungswiederkehr

Dieser Parameter bestimmt die Position, die angefahren wird, wenn die Busspannung zurückkehrt.

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

8. Encoderpulse pro Wendeschritt

Die Encoderpulse definieren die Dauer des Wendeschritts der Lamellen (0...255). Beim Parameter „0“ werden Behänge, die einen Fahrbefehl ausführen, gestoppt. Behänge, die stehen, werden nicht gewendet.

9. Wendeschritt/Stopp-Befehl Abhängigkeit

Über diesen Befehl können die Lamellenwendungen der Jalousien synchronisiert werden.

- Optionen:
- *Wendeschritt wenn alle Motoren stehen*
 - Wendeschritt wenn ein Motor steht
 - Wendeschritt unabhängig vom Motorstatus

Bei Verwendung der Wendefunktion gewährleistet nur die Option "Wendeschritt unabhängig vom Motorstatus" eine korrekte Wendereaktion und ein korrektes Verhalten.

Mit "Wendeschritt unabhängig vom Motorstatus" funktioniert der Stopp-Befehl für Rollladenmotoren nicht. Motoranwendungen für Rollläden und Jalousien mit Wendefunktion dürfen nicht in einer gemeinsamen Befehlsgruppe gemischt werden.

10. Automatik-Wendebefehle sperren

Automatische Wendebefehle der Jalousien können mit dem Objekt (204) und mit diesem Parameter gesperrt werden.

11. Automatik-Fahrbefehle und Zwischenposition 2 sperren

Mit diesem Parameter können automatische Laufbefehle (Byte/Bit) pro Objekt (209) blockiert werden. Wird während der Bewegung einer Jalousie auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "1" empfangen, wird diese Bewegung bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Fahrbefehle (Byte) und Zwischenposition 2 gesperrt. Wird auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "0" empfangen, werden die Fahrbefehle (Byte) wieder freigegeben.

12. Manuell-Fahrbefehle und Zwischenposition 1 sperren

Mit diesem Parameter können manuelle Fahrbefehle (Bit/Byte) pro Objekt (209) gesperrt werden. Wird während einer Bewegung der Jalousie auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "1" empfangen, wird diese Bewegung bis zum Ende ausgeführt. Erst dann werden weitere Manuellbefehle und IP 1 gesperrt. Wird auf dem entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert "0" empfangen, werden der Manuellbefehl und Zwischenposition 1 wieder freigegeben.

13. Manuell-Wendeschritt/Stopp-Befehle sperren

Stopp- oder Wendebefehle (Bit) können mit dem Objekt (209) und mit diesem Parameter gesperrt werden. Wenn beim entsprechenden Objekt ein Telegramm mit dem Wert „0“ eingeht, werden die Stopp- oder Wendebefehle (Bit) wieder freigegeben.

14. Rückmeldung der Position für Gruppe von ...

Wählen Sie aus, welchen SDN-Motor die Befehlsgruppe repräsentieren soll. Der gewählte Motor mit seiner Positionsrückmeldung wird der Pilotmotor der gesamten Befehlsgruppe sein. Alle anderen Motorrückmeldungen haben eine niedrigere Priorität.

5 Technische Daten

Versorgungsspannung KNX-Bus	KNX-Spannung 21...32 V DC, SELV
Nennstromaufnahme KNX	Gemäß KNX-Standard, 12.5 mA
Anschlussklemmen	RJ45
KNX-Anschluss	KNX Bus-Anschlussklemme (schwarz/rot)
Betriebstemperatur	-5° C bis 50° C
Relative Luftfeuchtigkeit	max. 85 %
Gehäusematerial	PC-ABS
Gehäuseabmessungen (B x H x T)	90 x 180 x 45 mm
Gewicht	175 g
Schutzgrad	IP 20
Schutzklasse	III
Konformitätserklärung	www.somfy.com/ce

6 Allgemeine Informationen

Masterreset

1. Den KNX-Bus vom Motorsteuergerät abziehen.
2. Auf-/Ab-Tasten am Gerät drücken, dann den KNX-Bus verbinden.
3. Warten, bis die LED „KNX Prog“ aufleuchtet.
 - ➔ Das ETS-Projekt im Motorsteuergerät wird gelöscht.
 - ➔ Die im Motorsteuergerät gespeicherten Motor-IDs werden, abgesehen von der Motor-ID des Motors 1, gelöscht.

Erkennungsmodus zwischen Motorsteuergerät und Motoren

⚠ Beim Scanprozess werden einige Motoren möglicherweise nicht automatisch erkannt. In diesem Fall muss der Scanvorgang mehrmals wiederholt werden. Wenn immer noch nicht alle Motoren gefunden wurden, können die Motor-IDs manuell eingegeben werden.

Einstellung neuer Endlagen mithilfe des Konfigurationswerkzeugs (Configuration Tool) oder des Einstellwerkzeugs (Setting Tool) nach dem Herunterladen des ETS-Projekts

Nach der Einstellung neuer Endlagen mithilfe des Konfigurationswerkzeugs oder des Einstellwerkzeugs muss das ETS-Projekt erneut heruntergeladen werden, um die aktuellen Bewegungszeiten im Motorsteuergerät zu speichern.

Fehlende Fehlerrückmeldung, obwohl einer oder mehrere Motoren nicht reagieren

Wenn die Motoren nach der Inbetriebnahme auf keine Fahrbefehle reagieren, kann dies daran liegen, dass die Endlagen nicht eingestellt sind. Das hat zur Folge, dass das Fehlerrückmeldungs-Objekt nicht aktiviert wird. Dass die Endlagen nicht eingestellt sind, wird nicht gemeldet.

- ➔ Zur Prüfung, ob die Endlagen eingestellt sind, die Auf- und Ab-Tasten am Motorsteuergerät betätigen.

Löschen von Motor-IDs mit Hilfe der ETS

Es ist möglich, einzelne Motor-IDs zu löschen. Wird anstelle einer Motor-ID „FFFFF“ eingegeben, wird die Suche nach einer neuen Motor-ID ausgelöst. Durch die Eingabe von „rescan“ in der Motor-ID von Motor 1 können auch alle Motor-IDs gelöscht werden. Anschließend wird eine neue Suche nach Motor-IDs gestartet. Wenn „FFFFFF“ oder „rescan“ eingegeben wird, muss der Parameter auf „Auto“ zurückgesetzt werden, damit die Motor-ID nicht nach dem nächsten Download wieder gelöscht wird.

Es sollte vermieden werden, einen Motor verschiedenen Befehlsgruppen zuzuordnen

Die synchronisierte Bewegung von Motoren ist unvermeidbar. Es wird darauf hingewiesen, dass Sicherheits- und Verriegelungsfunktionen nur auf Befehlsgruppenebene funktionieren.

Sicherheitsfunktion:

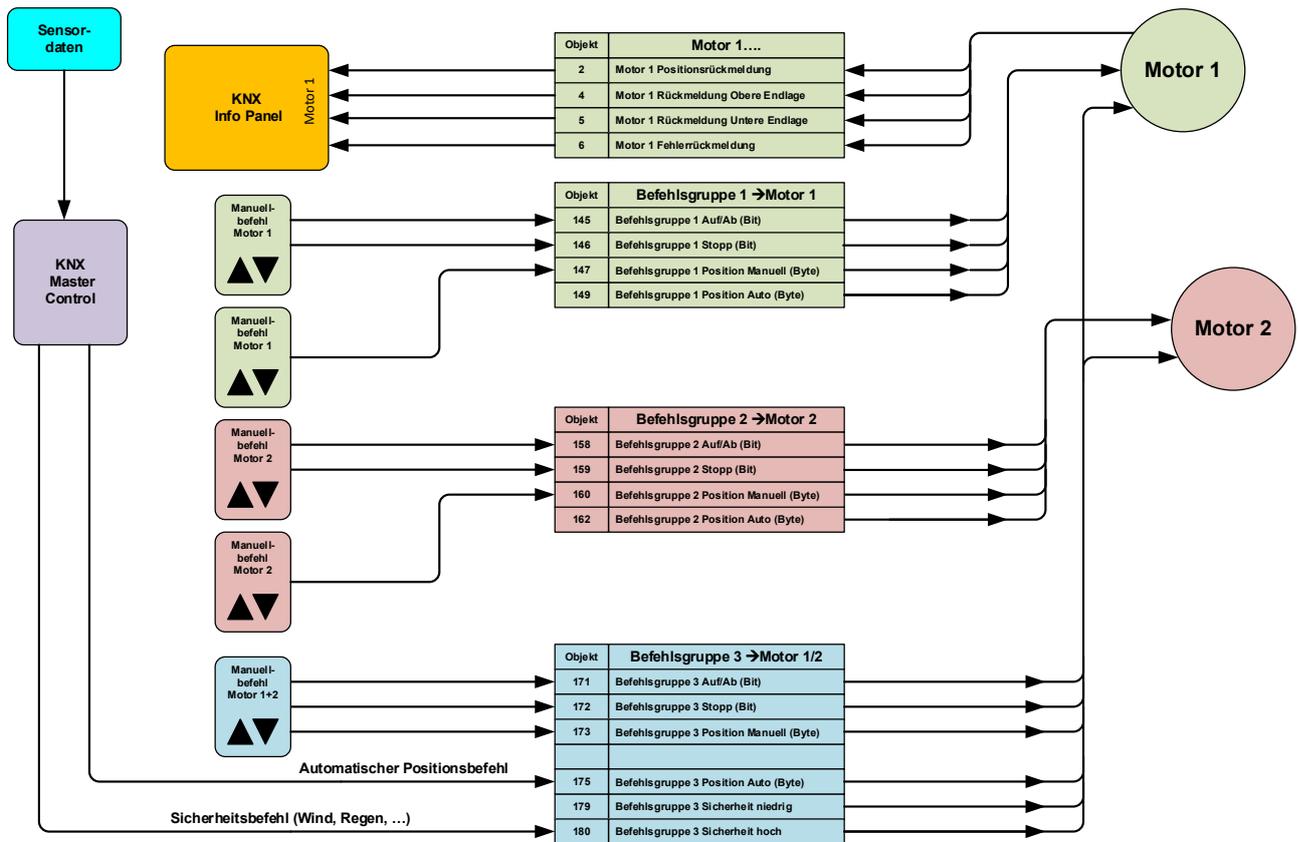
Wenn ein Motor in verschiedenen Befehlsgruppen verwendet wird, müssen die Sicherheitsbefehle von der Master Control mit allen Befehlsgruppen verknüpft werden, denen dieser Motor angehört (siehe Kapitel 7, Anhang).

Löschen der Anwendung und der Adressen mit Hilfe der ETS

Gespeicherte Motor-IDs werden nicht gelöscht.
 Zum Löschen aller gespeicherten Motor-IDs im Motorsteuergerät muss „rescan“ im Parameter Motor-ID von Motor 1 eingegeben werden. Anschließend startet die Suche nach Motor-IDs.

7 Anhang

Anwendungsbeispiele



Somfy Activites SA
50 Avenue du Nouveau Monde
74300 Cluses
Frankreich
www.somfy.com/projects

A BRAND OF **SOMFY** GROUP