
AWBS04– Jalousieaktor 4-fach 230V / 6A mit Handbetätigung



Inhaltsverzeichnis

1. Allgemein

1.1 Produkt- und Funktionsübersicht

2. Technische Daten

3. Maß- und Anschlussbilder

3.1 Anschlussbilder

3.2 Maßbilder

4. Produktbeschreibung und Programmierung

5. Beschreibung der ETS-Parameter

5.1 Parameterfenster „Wetterschutz“

5.2 Parameterfenster „Handbetätigung“

5.3 Betriebsart „Jalousie“

5.3.1 Parameterfenster „Kanal X“

5.3.2 Parameterfenster „Antrieb“

5.3.3 Parameterfenster „Wetterschutz“

5.3.4 Parameterfenster „Position“

5.3.5 Parameterfenster „Szene“

5.3.6 Parameterfenster „Sonnenschutz“

5.4 Betriebsart „Rolladen“

6. Beschreibung der Kommunikationsobjekte

6.1 Kommunikationsobjekt „Handbetätigung“

6.2 Kommunikationsobjekt „Allgemein“

6.3 Kommunikationsobjekt „Autom. Betrieb“

6.4 Kommunikationsobjekt „Status-Rückmeldung“

6.5 Kommunikationsobjekt „Wetterschutz“

1. Allgemein

Mit diesem Handbuch erhalten Sie detaillierte technische Informationen über die Jalousieaktoren von GVS Video-Star. Die Jalousieaktoren der AWBS-Serie sind Reiheneinbaugeräte im ProMDesign zum Einbau in Verteiler auf einer 35 mm Hutschiene, nach DIN EN 60715.

1.1 Produkt- und Funktionsübersicht

AWBS-Jalousieaktoren sind Reiheneinbaugeräte für 4 voneinander unabhängige Gruppen mit jeweils zwei 230V-Ausgängen und einer Anschlussklemme für die Verbindung zum EIB. Die Aktoren benötigen keine zusätzliche Spannungsversorgung. Die Vergabe der physikalischen Adresse sowie das Einstellen der Parameter erfolgt mit der Engineering Tool Software (ETS3 oder höher) mit einem VD2/VD3-File.

Die Jalousieaktoren verfügen auf der Frontseite über 8 Tasten für Handbetätigung, mit denen die angeschlossenen Antriebe manuell angesteuert werden können.

Die Ausgänge sind gegeneinander verriegelt, sodass nicht gleichzeitig an beiden Kontakten Spannung anliegen kann.

Folgende Funktionen sind für jeden Ausgang getrennt einstellbar:

- Auf-/Abfahrt
- Stop-/Lamellenverstellung
- Fahrt in 2 definierte Preset-Positionen
- Fahrt in Position 0%...100%
- Lamellenverstellung 0%...100%
- Szenen
- Automatischer Sonnenschutz
- Zyklische Überwachung zum Schutz vor Wind, Regen und Frost
- Sperren
- Zwangsführung
- Status-Anzeige von aktueller Betriebsart und Position
- LED-Display
- Zwei Betriebsarten: Jalousie und Rolladen

2. Technische Daten

Schutzart: IP 20 Schutzklasse: II

Prüfzeichen: KNX / EIB

Umgebungstemperatur: -5 °C...+45 °C

Lager-/ Transporttemperatur: -25 °C~+ 55 °C/-25 °C~+ 70 °C

Umgebungsbedingungen: Luftfeuchtigkeit <93%

Mindestabstände: keine

Befestigungsart: Aufschnappen auf Hutschiene im geschlossenen Gehäuse (z. B. Verteiler)

Versorgung: KNX / EIB

Spannung: 21...30 V über den Bus

Stromaufnahme EIB/KNX: 12mA

Leistungsaufnahme: max. 360 mW

Anschluss: über Schraubklemmen

Verhalten bei Busspannungsausfall: Abhängig von der Parametrierung

Verhalten bei Busspannungswiederkehr: Abhängig von der Parametrierung

Ausgänge: 4 unabhängige Ausgänge mit je einem Wechselkontakt (AUF/AB gegeneinander verriegelt)

Schaltspannung: 230 V AC

Schaltvermögen 230 V AC 6 A

Anschlüsse:

- EIB / KNX Busanschlussklemme, 0,8 mm Ø, eindrahtig
- Laststromkreise (je Ausgang 2 Schraubklemmen für AUF/AB)
- Phase (4 Schraubklemmen) 0,2... 2,5 mm² feindrahtig, 0,2... 4 mm² eindrahtig
- Anziehdrehmoment Max. 0,6 Nm

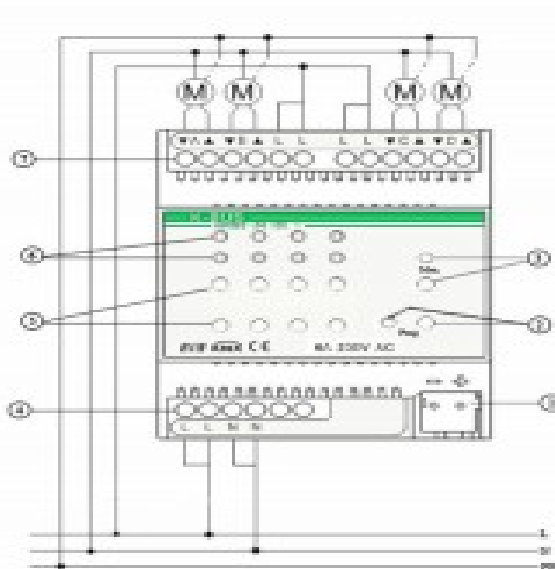
Maße (LxBxH) und Gewichte: 90*72*64,2 mm, 0,25 kg

Programmiertaste mit roter LED zur Anzeige des Programmiervorgangs, grün blinkende LED zeigt Normalbetrieb an.

8 Taster für Handbetätigung der 4 Ausgänge (jeweils AUF/AB).

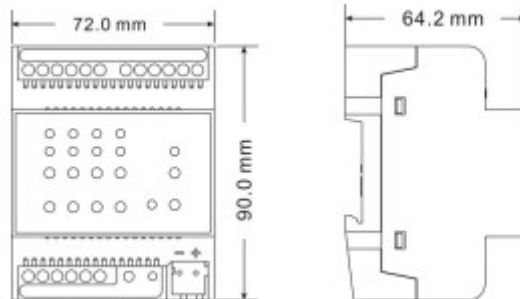
3. Maß- und Anschlussbilder

3.1 Anschlussbild



- 1 Busanschlussklemme
- 2 Programmier-Taste und LED
- 3 Man./Auto-Taste und LED
- 4 Klemme 230V-Eingang Antriebsspannung
- 5 Taster für Handbedienung
- 6 LED für aktuelle Betriebsart und Position
- 7 Ausgangsklemmen

3.2 Maßbild



Hinweis: Die Geräte dürfen nur mit geeigneter Software (ETS3 oder höher) programmiert werden.

Zur Gewährleistung der ordnungsgemäßen Funktionalität ist es zwingend notwendig, die Motorantriebe gemäß den technischen Herstellerinformationen korrekt zu montieren, insbesondere in Bezug auf die Fahrtrichtungen.

Werden die Ausgänge kurz hintereinander mehrfach geschaltet, wird das Schalten der Ausgangskontakte verzögert.

Bei der Erstinbetriebnahme des Jalousieaktors bitte unbedingt wie folgt vorgehen:

1. Aktor montieren und korrekt verdrahten.
2. EIB-Spannung zuschalten.
3. 230 V-Betriebsspannung für die Jalousieausgänge zuschalten.

Werden die „AUF“- und „AB“-Klemmen vertauscht, so kann der Umschaltvorgang invertiert werden.

Nach Abschluss der Installation muss der Aktor programmiert werden. Nur dann arbeitet er auch bei Handbetätigung ordnungsgemäß.

4. Produktbeschreibung und Programmierung

Anwendungsprogramm Jalousie	max. Anzahl der Kommunikationsobjekte	max. Anzahl der Gruppenadressen	max. Anzahl der Zuordnungen
4-f., 230V, 6A	78	150	150

Gesamtfahrzeit AUF/AB

Die Gesamtfahrzeit ist die Zeit, die ein Rolladen oder eine Jalousie benötigt, um von der oberen bis zur unteren Endposition zu fahren. Nach dem der Aktor einen AUF- oder AB-Befehl empfängt, fährt der Rolladen in die gewünschte Richtung, bis der Aktor einen STOP-Befehl empfängt oder die parametrisierte Fahrzeit (zzgl. Überlaufzeit) abgelaufen ist oder ein Endschalter ausgelöst hat.

Dauer und maximale Anzahl der Lamellenverstellungen

Die Dauer der Lamellenverstellung ist die Zeit, die zur Verstellung benötigt wird, nachdem der Aktor einen AUF- oder AB-Befehl empfangen hat.

Die maximale Anzahl der Lamellenverstellungen ist die Zahl der Stellbewegungen, die von komplett offen bis komplett geschlossen benötigt werden. Durch diese Anzahl wird die aktuelle Lamellenposition im laufenden Betrieb ermittelt. Bei Inbetriebnahme muss die maximale Anzahl der Stellbewegungen ermittelt und als Parameter eingetragen werden.

Das Verhalten bei Erreichen der Max.- oder Min.-Position wird über die Parameter definiert.

Pause bei Richtungswechsel der Rolladenbewegung oder Lamellenverstellung

Zum Schutz der Motorantriebe wird bei einem plötzlichen Richtungswechsel eine Pause definiert. Für diesen Zeitraum sind die Kontakte stromlos. Erst danach wird der Kontakt für die gewünschte Richtung wieder freigegeben.

Die technischen Daten des jeweiligen Antriebs müssen bei der Einstellung einer Pause berücksichtigt werden. Beide Ausgangskontakte sind gegeneinander verriegelt, sodass hierdurch keine Beschädigung an den Antrieben entstehen kann.

Programmierung und Busspannungswiederkehr

Bei Busspannungsausfall gehen alle Ausgänge in eine neutrale Position. Alle Kommunikationsobjekte haben den Wert „0“ (oder „129“) nach Programmierung oder Busspannungswiederkehr. Die Rolläden/Jalousien fahren in die parametrisierte Position nach Busspannungswiederkehr.

Wenn die Position X als Position nach Busspannungswiederkehr definiert wurde oder eine definierte Position erstmalig angefahren wird, wird der Rolladen zuerst ganz nach oben oder unten fahren (je nachdem, welche Position am nächsten beim Ziel liegt), um zunächst die aktuelle Position zu bestimmen.

Wenn die Option „keine Reaktion“ bei Busspannungswiederkehr eingestellt worden ist, erfolgt keine Positionsbestimmung. Die Kommunikationsobjekte „Rückmeldung Rolladenposition“ und „Rückmeldung Lamellenposition“ haben dann den Wert „129“ und werden nicht auf den Bus gesendet.

Referenzfahrt

Der Jalousieaktor ermittelt permanent die aktuelle Position des Rolladens / der Jalousie sowie die Position des Lamellenwinkels über die Dauer der einzelnen Stellbewegungen. Über längere Zeiträume können leichte Ungenauigkeiten bei der Positionsbestimmung aufgrund von Temperaturschwankungen und Alterungsprozessen auftreten. Hier kann eine Referenzfahrt über ein Bus-Telegramm ausgelöst werden, ganz nach oben oder ganz nach unten, um dann in die Zielposition oder zurück in die gespeicherte Position zu fahren.

Begrenzung der Endpositionen

Der Fahrbereich kann für bestimmte Anwendungsbereiche begrenzt werden. Zum Beispiel können die Endpositionen auf einen Bereich von 20 bis 80% begrenzt werden, und dann wird der Rolladen/die Jalousie bei AUF nur bis zur 20%-Position und bei AB nur bis zur 80% Position gefahren.

Preset-Positionen

Jeder Ausgang verfügt über zwei parametrierbare Preset-Positionen. Diese Positionen können über einen 1-Bit-Befehl aufgerufen werden. Die aktuelle Position kann auch als neues Preset über die Funktion "Preset-Position setzen" gespeichert werden. Nach Busspannungsausfall wird das neue Preset nicht beibehalten, stattdessen werden die parametrierten Werte übernommen.

Position anfahren 0...100%

Der Rolladen kann über einen 8-Bit-Wert in jede gewünschte Position gefahren werden. In der Jalousie-Betriebsart können auch die Lamellen in jedem gewünschten Winkel positioniert werden. So kann bei jedem Fahrbefehl entschieden werden, in welche Position die Lamellen gestellt werden.

Status-Rückmeldung

Positionsstatus: Wenn die Jalousie die Zielposition erreicht hat, schickt der Aktor zwei 8-Bit-Telegramme mit der Jalousie-Position und der Lamellenposition auf den Bus.

Betriebsstatus: Der Status von jedem Aktor-Ausgang wird mit einem 8-Bit-Telegramm übertragen, wie z.B. Handbetrieb, Zwangsführung, Wetterschutz, etc. Nur eine dieser Betriebsarten kann zur gleichen Zeit aktiv sein. Eine detaillierte Beschreibung des 8-Bit-Wertes steht im Kapitel „Kommunikationsobjekte“.

Szene

Bei der 8-Bit-Szene werden gleichzeitig bis zu 5 Szenen je Ausgang zur Verfügung gestellt. In der Betriebsart „Jalousieaktor“ kann die Jalousieposition und die Lamellenstellung in den Parametern definiert werden. In der Betriebsart „Rolladenaktor“ kann die Rolladenposition definiert werden. Nach dem Download der Applikation können diese Einstellungen abgerufen werden. Nach dem Aufruf einer Szene fährt der Rolladen in die definierte Position oder die aktuelle Position kann als neuer Wert für diese Szene abgespeichert werden. Wenn die erste Stelle des 8-Bit-Befehls eine „0“ ist, so wird die Szene aufgerufen, ist es eine „1“, so wird die aktuelle Position als neuer Wert für diese Szene gespeichert.

Automatischer Sonnenschutz

Zusammen mit anderen Bus-Komponenten kann mit dem Aktor ein komfortabler Sonnenschutz aufgebaut werden. Der automatische Sonnenschutz steuert die Jalousie entsprechend der Intensität des Sonnenlichts. Je nach Stärke und Himmelsrichtung der Sonne wird die Jalousie über ein 8-Bit-Objekt positioniert oder situationsbezogen in eine vordefinierte Stellung gebracht.

Schutzfunktionen

Die Prioritäten der Schutzfunktionen „Wetterschutz“, „Zangsführung“ und „Sperrern“ können über die Parameter eingestellt werden. Jede Schutzfunktion kann für jeden Ausgang separat eingestellt werden. Der Rolladen/die Jalousie fährt dann in die definierte Schutzposition und der Betrieb des Ausgangs wird gesperrt. Ist mehr als eine Schutzfunktion gleichzeitig aktiv, erfolgt die Ansteuerung gemäß der definierten Prioritäten.

„Wetterschutz“ beinhaltet Wind-, Regen- und Frostschutz. Die Prioritäten untereinander können über die Parameter eingestellt werden. Erhält der Aktor kein Signal der angeschlossenen Wettersensoren innerhalb der parametrierten Überwachungszeit, so rechnet er mit dem Defekt eines angeschlossenen Sensors und löst sofort die Schutzfunktion aus. Empfängt der Aktor eine „1“, so löst er sofort die Schutzfunktion aus, empfängt er eine „0“, so startet der Überwachungszyklus neu. Die Überwachungszeit kann für Wind-, Regen- und Frostschutz separat eingestellt werden.

Der Überwachungszyklus des Aktors sollte mindestens doppelt so lang eingestellt werden wie die des Sensors, sodass die Schutzfunktion nicht direkt nach Ausbleiben des ersten Signals aktiviert wird.

Wenn der Wetterschutz zurückgesetzt wird, so fährt der Rolladen/die Jalousie in die parametrierte

Position von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“ und der Normalbetrieb ist wieder aktiviert. Wenn mehr als eine Schutzfunktion auftritt und die mit der höchsten Priorität zurückgesetzt wird, so fährt der Rolladen/die Jalousie in die Position mit der nächst niedrigeren Priorität, wird diese auch zurückgesetzt, fährt er in die Position von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“.

Manueller/Automatischer Betrieb

Die Umschaltung von automatischen auf manuellen Betrieb erfolgt durch Drücken der Taste „Man./Auto“ (mind. 2 Sekunden lang), bis die „Man./Auto“-LED 3x blinkt. Danach leuchtet sie dauerhaft und zeigt an, dass die Handbetätigung aktiviert ist. Während dieser Funktion werden alle Telegramme vom Bus ignoriert (außer Telegramme von Schutzobjekten). Bei Aktivierung einer Schutzfunktion wird die Handbetätigung gesperrt.

Hinweis: Bei Handbetätigung oder Schutzfunktion ist es dennoch möglich, die aktuelle Position als neuer Standardwert für die Szene oder als neuer Preset-Wert über den Bus zu speichern.

AUF/AB-Tasten

Bei Handbetätigung kann jeder Ausgang über die beiden AUF/AB-Tasten gesteuert werden. Je nach Betriebsart haben die Tasten unterschiedliche Funktionalität.

In der Betriebsart „Jalousie“ bedeutet ein langer Tastendruck (>1,5 sec.) = Fahrbetrieb AUF/AB bis zur Endposition. Ein kurzer Tastendruck (<1,5 sec.) bedeutet = STOP / Lamellenverstellung und bewirkt die schrittweise Lamellenverstellung in die jeweilige Richtung.

In der Betriebsart „Rolladen“ bedeutet ein langer Tastendruck (>1,5 sec.) = Fahrbetrieb AUF/AB bis zur Endposition. Ein kurzer Tastendruck (<1,5 sec.) bedeutet = STOP während des Fahrbetriebs. Bei Stillstand hat der kurze Tastendruck keine Funktion.

LED Display

Für jeden Ausgang befinden sich auf der Frontseite des Aktors 2 Status-LEDs. Die Anzeigen sind identisch bei automatischem oder Handbetrieb sowie bei den Betriebsarten „Jalousie“ oder „Rolladen“. Die möglichen Statusanzeigen und deren Bedeutung sind in der nachfolgenden Tabelle beschrieben:

Man./Auto LED	Ausgang AUF LED	Ausgang AB LED	Status
---	blinkt	aus	Rolladen/Jalousie fährt aufwärts
---	aus	blinkt	Rolladen/Jalousie fährt abwärts
---	an	aus	Rolladen ist in oberer Endposition
---	aus	an	Rolladen ist in unterer Endposition
---	aus	aus	Rolladen ist zwischen oberer und unterer Endposition
aus	---	---	Betriebsart „Automatischer Betrieb“
an	---	---	Betriebsart „Handbetätigung“
blinkt	---	---	Wechsel der Betriebsarten

Hinweis: In der Betriebsart „Rolladen“ existiert keine Lamellenverstellung, nur in der Betriebsart „Jalousie“.

Betriebsarten

Jeder Ausgang kann frei mit den Betriebsarten „Rolladen“ oder „Jalousie“ belegt werden.

Die Betriebsart „Jalousie“ eignet sich besonders für die Steuerung von Jalousien durch die Funktionen „AUF/AB“ und „STOP/Lamellenverstellung“.

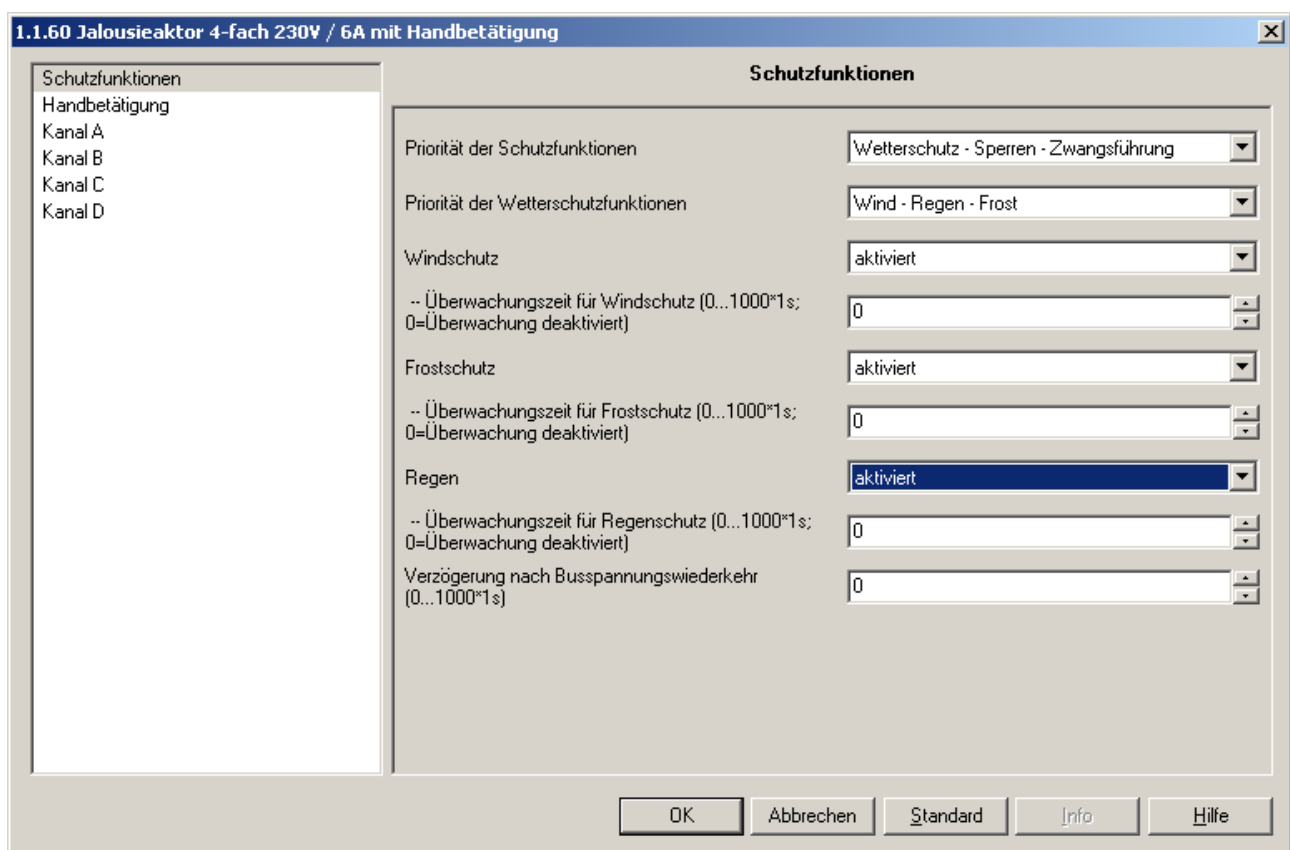
Die Betriebsart „Rolladen“ eignet sich mit den Funktionen „AUF/AB“ und „STOP“ besonders zur Steuerung von Rolläden, Markisen, Türen und Fenstern.

Der einzige Unterschied beider Betriebsarten besteht in der Möglichkeit der Lamellenverstellung.

5. Beschreibung der ETS-Parameter

5.1 Parameterfenster „Schutzfunktionen“

In diesem Parameterfenster werden die Schutzfunktionen für jeden Ausgang separat definiert.



Priorität der Schutzfunktionen

Dieser Parameter definiert die Prioritäten innerhalb der Schutzfunktionen „Wetterschutz“, „Sperren“ und „Zwangsführung“.

Optionen:

- Wetterschutz – Sperren – Zwangsführung
- Wetterschutz – Zwangsführung – Sperren
- Sperren – Wetterschutz – Zwangsführung
- Sperren – Zwangsführung - Wetterschutz
- Zwangsführung – Sperren - Wetterschutz
- Zwangsführung – Wetterschutz – Sperren

Die Schutzfunktionen Windschutz, Regenschutz, Frostschutz, Sperren und Zwangsführung haben Vorrang vor allen anderen Aktorfunktionen. Wenn eine dieser Funktionen aktiviert ist, sind alle anderen Funktionen für den betreffenden Ausgang deaktiviert. Die Prioritäten der einzelnen Schutzfunktionen sind von besonderer Bedeutung, wenn gleichzeitig mehrere Schutzfunktionen ausgelöst werden. So kann z.B. die Zwangsführung Vorrang vor dem Wetterschutz haben, damit Reinigungskräfte beim Reinigen der Lamellen nicht von plötzlicher Lamellenverstellung (ausgelöst durch einen Wettersensor) überrascht werden.

Parameter „Priorität der Wetterschutzfunktionen“

Dieser Parameter definiert die Prioritäten innerhalb der Wetterschutzfunktionen „Windschutz“, „Regenschutz“ und „Frostschutz“.

Optionen:

Wind – Regen – Frost
Wind – Frost – Regen
Regen – Wind - Frost
Regen – Frost - Wind
Frost – Regen - Wind
Frost – Wind – Regen

Der Aktor kann ein 1-Bit-Signal zur Aktivierung von Wind-, Regen- oder Frostschutz empfangen. Der Rolladen/die Jalousie fährt in die definierte Position und kann nicht mehr bewegt werden, bis die Schutzfunktion wieder aufgehoben wird.

Die jeweiligen Positionen können für jeden Ausgang individuell eingestellt werden. Die angeschlossenen Sensoren werden vom Aktor zyklisch überwacht und die empfangene Telegramme werden ausgewertet. Wenn innerhalb der parametrisierten Zeit kein Signal eintrifft, so geht der Aktor von einer Störung des Sensors aus, fährt die angeschlossenen Antriebe in die definierte Schutzposition und sperrt alle weiteren Aktionen. Die Überwachungszeit des Aktors sollte mindestens doppelt so groß sein wie die Zykluszeit der angeschlossenen Sensoren, damit die Schutzfunktion nicht schon nach Ausbleiben eines einzigen Signals aktiviert wird.

Wird der Wind-, Regen-, oder Frostschutz wieder aufgehoben, fährt der Antrieb in die definierte Position von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“

Parameter „Wind-/Regen-/Frostschutz“

Mit diesen Parametern werden Wind-, Regen- und Frostschutz aktiviert.

Optionen:

aktiviert
deaktiviert

Bei aktiverter Funktion werden die Kommunikationsobjekte „Windschutz“, „Regenschutz“ und „Frostschutz“ sichtbar. Empfangen diese Objekte den Telegrammwert „1“ oder kein Signal innerhalb der parametrisierten Überwachungszeit, werden die Antriebe in die definierten Schutzpositionen gefahren. Beim Empfang des Telegrammwerts „0“ wird die Schutzfunktion aufgehoben und es können Funktionen mit nachrangigen Prioritäten durchgeführt werden. Mit Empfang des „0“-Telegramms beginnt die Überwachungszeit erneut.

Parameter „Überwachungszeit für Wind-/Regen-/Frostschutz (0...1000*1s; 0=Überwachung deaktiviert)“

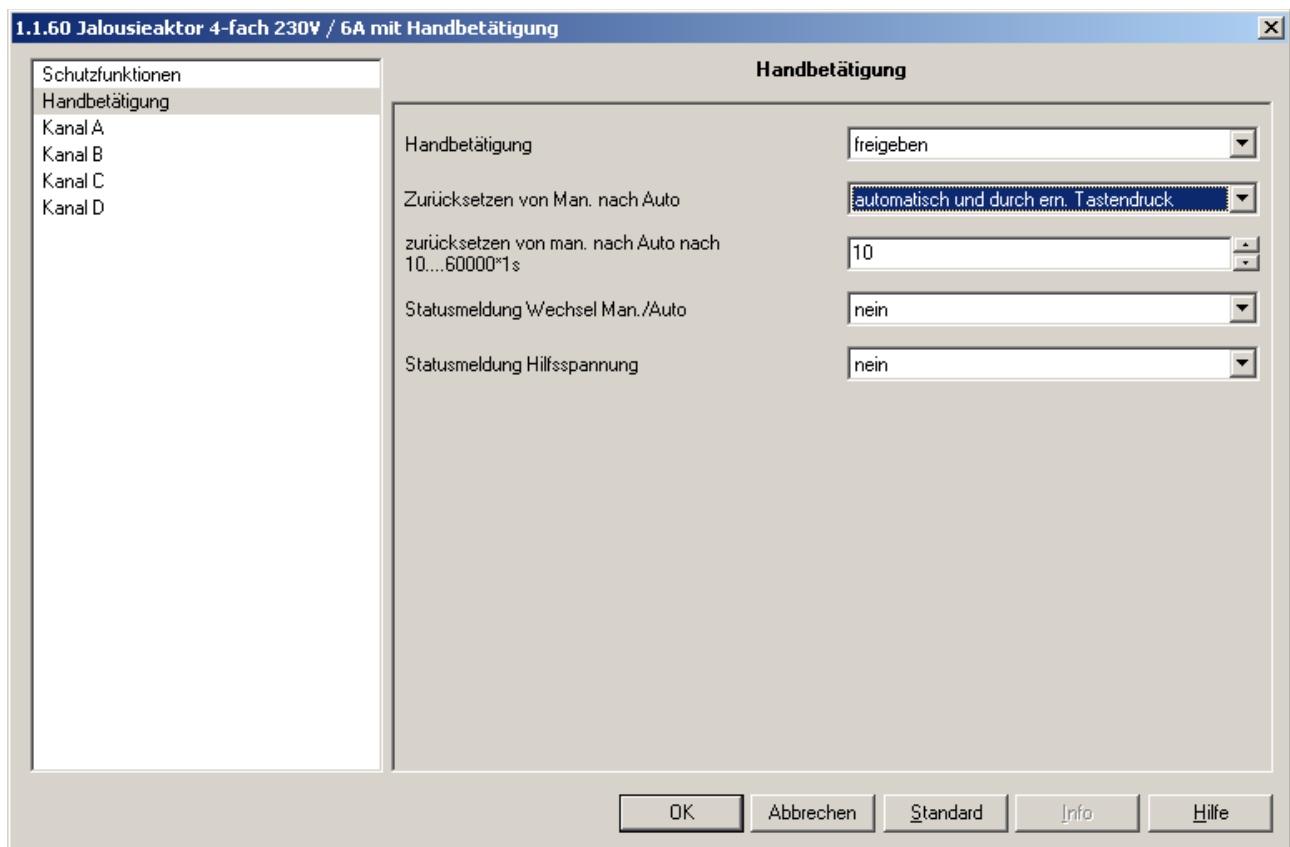
Dieser Parameter definiert die Überwachungszeit für die angeschlossenen Sensoren. Diese Überwachungszeit sollte mindestens doppelt so groß sein wie die Zykluszeit der angeschlossenen Sensoren, damit die Schutzfunktion nicht schon nach Ausbleiben eines einzigen Signals aktiviert wird. Die Einstellung „0“ deaktiviert die Überwachung.

Parameter „Verzögerung nach Busspannungswiederkehr (0...1000*1s)“

Dieser Parameter definiert eine Verzögerung, die benötigt wird, bis alle Geräte und Sensoren nach Busspannungswiederkehr wieder betriebsbereit sind. Hierdurch wird z.B. die Fehlauswertung eines fehlenden Signals (z.B. durch zu hohe Buslast) verhindert.

5.2 Parameterfenster „Handbetätigung“

Nach Anschluss an den Bus sind die Aktoren im automatischen Betrieb. Durch Drücken der Taste „Man./Auto“ (ca. 2 sec.) erfolgt die Umschaltung auf Handbetätigung. Die „Man./Auto“ blinkt dreimal und leuchtet dann durchgehend.

**Parameter „Handbetätigung“**

Dieser Parameter definiert, ob die Umschaltung „Handbetätigung“/„Automatischer Betrieb“ über die „Man./Auto“-Taste freigegeben ist.

Optionen:

freigeben/sperrn über Objekt
freigeben

Wenn die Option „freigeben/sperrn über Objekt“ ausgewählt wird, wird das Objekt „Handbetätigung freigeben“ sichtbar. Empfängt dieses Objekt den Wert „0“, so wird die Taste „Man./Auto“ gesperrt. Empfängt das Objekt den Wert „1“, so wird die Taste „Man./Auto“ freigegeben und die Umschaltung kann wieder über die Taste erfolgen.

Wenn die Option „freigeben“ ausgewählt wird, ist die Taste „Man./Auto“ freigegeben.

Parameter „Zurücksetzen nach Auto“

Dieser Parameter definiert, wie lange der Aktor in der Betriebsart „Handbetätigung“ verbleibt, nachdem die „Man./Auto“-Taste betätigt worden ist.

Optionen:

durch erneuten Tastendruck
automatisch und durch ern. Tastendruck

Bei der Auswahl von „durch erneuten Tastendruck“ verbleibt der Aktor in der Betriebsart „Handbetätigung“, bis die Taste „Man./Auto“ erneut betätigt wird.

Bei der Auswahl von „automatisch und durch ern. Tastendruck“ verbleibt der Aktor in der Betriebsart „Handbetätigung“, bis die Taste „Man./Auto“ erneut betätigt wird oder bis eine vordefinierte Zeit abgelaufen ist.

Parameter „Zurücksetzen nach Auto nach 10....60000*1s“

Dieser Parameter wird sichtbar, wenn „automatisch und durch ern. Tastendruck“ unter „Zurücksetzen nach Auto“ ausgewählt worden ist. Hier kann die Zeit definiert werden, nach der der Aktor von der Betriebsart „Handbetätigung“ in „Automatischer Betrieb“ zurückgesetzt wird.

Optionen:

10...60000s

Hinweis: Die Tasten zur Handbetätigung sind gesperrt, solange eine Schutzfunktion ausgelöst worden ist.

Parameter „Statusmeldung Wechsel Man./Auto“

Dieser Parameter definiert, ob beim Wechsel der Betriebsart eine Statusmeldung auf den Bus gesendet werden soll.

Optionen:

ja
nein

Bei Auswahl von „ja“ wird das Kommunikationsobjekt „Status Telegramm Handbetätigung“ sichtbar. Dieses Objekt sendet den Wert „1“ als aktuellen Status für „Handbetätigung“ und den Wert „0“ für „Automatischer Betrieb“. Bei Änderung wird sofort ein neues Telegramm auf den Bus gesendet.

Parameter „Statusmeldung Hilfsspannung“

Dieser Parameter bestimmt, ob bei Änderung der Hilfsspannung ein Telegramm auf den Bus gesendet wird. Die Hilfsspannung wird für den Betrieb der Relais benötigt. Ist sie zu niedrig, so können die Relais nicht arbeiten.

Optionen:

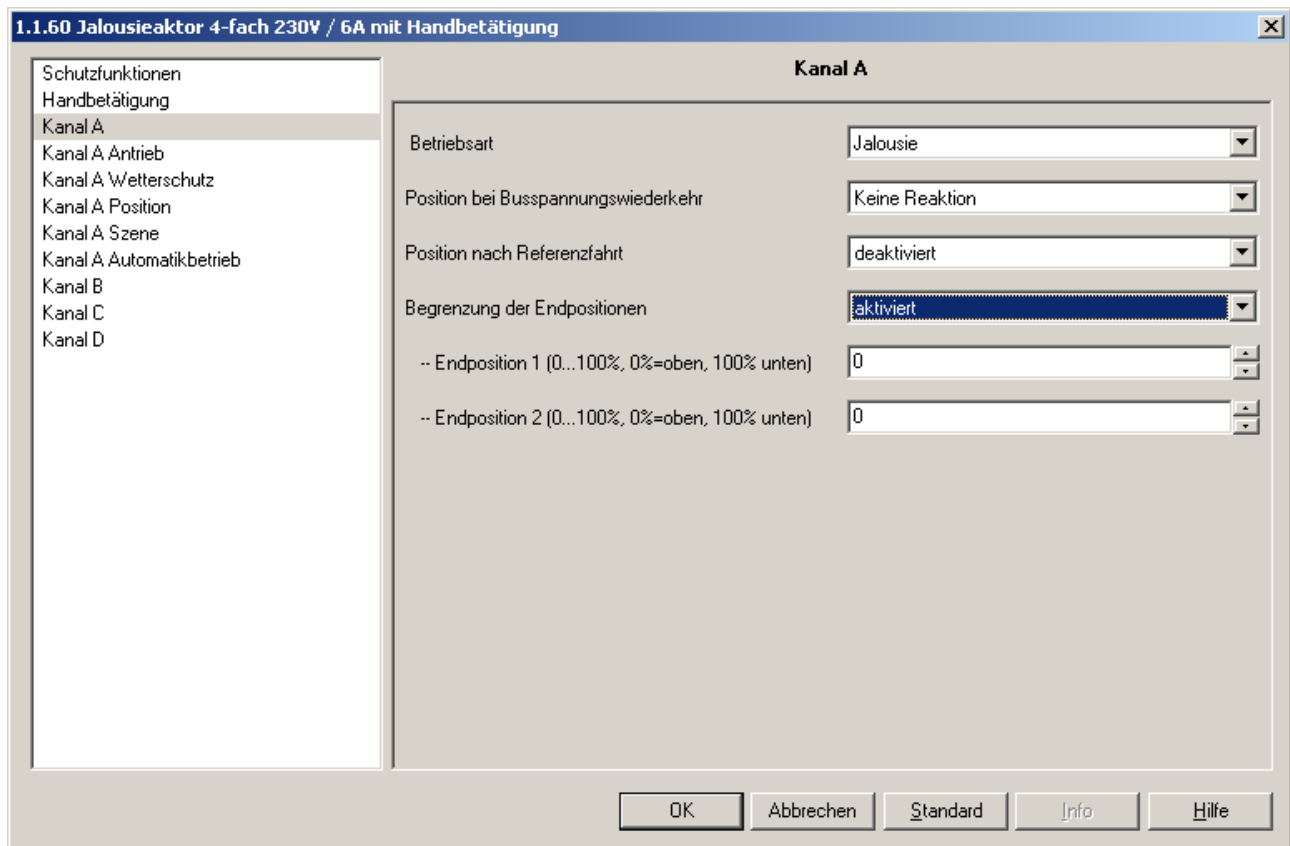
ja
nein

Bei Auswahl von „ja“ erscheint das Kommunikationsobjekt „Telegr. Status Hilfsspannung“. Die Betriebsspannung muss mindestens 9V betragen, liegt sie darunter, so sendet das Objekt den Wert „0“ auf den Bus und die Relais arbeiten nicht. Beträgt die Spannung mind. 9V, so wird der Wert „1“ gesendet, die Relais arbeiten normal. Bei jedem Über- oder Unterschreiten des 9V-Werts und nach einem Reset wird ein Telegramm auf den Bus gesendet.

5.3 Betriebsart „Jalousie“

5.3.1 Parameterfenster „Kanal X“

Im nachfolgenden Parameterfenster sind die Aktoreinstellungen beschrieben, die für jeden Ausgang separat definierbar sind.



Parameter „Betriebsart“

Hier wird die Betriebsart von Ausgang X eingestellt. Die verschiedenen Betriebsarten verfügen über unterschiedliche Parameter und Kommunikationsobjekte.

Optionen:

keine Funktion
Jalousie
Rolladen

Bei Auswahl von „keine Funktion“ ist der Ausgang deaktiviert.
Die Auswahl von „Jalousie“ ermöglicht den Fahrbetrieb und das Verstellen der Lamellen.
Die Auswahl von „Rolladen“ ermöglicht den Fahrbetrieb ohne Lamellenverstellung.

Parameter „Position bei Busspannungswiederkehr“

Dieser Parameter beschreibt das Verhalten bei Busspannungswiederkehr.

Optionen:

keine Reaktion
AUF
AB
Position 1
Position 2

Bei der Auswahl „keine Reaktion“ verbleibt der Kontakt in seiner aktuellen Position. Bei „AUF“ fährt der Antrieb nach oben, bei „AB“ nach unten. Wenn die Position X als Position nach Busspannungswiederkehr definiert wurde oder eine definierte Position erstmalig angefahren wird, wird der Rolladen zuerst ganz nach oben oder unten fahren (je nachdem welche Position am nächsten beim Ziel liegt), um zunächst die aktuelle Position zu bestimmen. Danach fährt er in die ausgewählte „Position 1“ oder „Position 2“.

Die Kommunikationsobjekte „Rückmeldung Rolladenposition“ und „Rückmeldung Lamellenposition“ haben dann die Werte „129“ und werden nicht auf den Bus gesendet.

Parameter „Position nach Referenzfahrt“

Dieser Parameter definiert das Verhalten nach einer Referenzfahrt.

Optionen:

deaktiviert
keine Reaktion
Fahrt zu Position 1
Fahrt zu Position 2
Fahrt zu gespeicherter Position

Die Auswahl von „deaktiviert“ ist keine Referenzfahrt möglich, bei den anderen Optionen erscheint das Kommunikationsobjekt „Referenzfahrt“. Wird „keine Reaktion“ ausgewählt und das Objekt empfängt den Wert „0“, fährt der Antrieb nach oben. Empfängt es den Wert „1“, fährt der Antrieb nach unten. Bei Auswahl von „Fahrt zu Position X“ bewirkt der Wert „0“ zuerst eine Fahrt nach oben und danach zur Position X, der Wert „1“ zuerst eine Fahrt nach unten und danach zur Position X. Bei Auswahl von „Fahrt zu gespeicherter Position“ bewirkt der Wert „0“ zuerst eine Fahrt nach oben und danach zur letzten Position, der Wert „1“ zuerst eine Fahrt nach unten und danach zur letzten Position.

Der Aktor ermittelt permanent die aktuelle Position des Rolladens / der Jalousie sowie die Position des

Lamellenwinkels über die Dauer der einzelnen Stellbewegungen. Über längere Zeiträume können leichte Ungenauigkeiten bei der Positionsbestimmung aufgrund von Temperaturschwankungen und Alterungsprozessen auftreten. Hierzu benutzt der Aktor die oberen und unteren Endposition zur Bestimmung der aktuellen Position. Jedesmal, wenn sich der Rolladen in der oberen oder unteren Endposition befindet, werden diese im Aktorspeicher aktualisiert.

Werden die Endpositionen während der normalen Fahrten nicht erreicht, so kann eine Referenzfahrt über ein Bus-Telegramm ausgelöst werden, ganz nach oben oder ganz nach unten, um dann in die Zielposition oder zurück in die gespeicherte Position zu fahren.

Parameter „Begrenzung der Endpositionen“

Dieser Parameter definiert, ob eine Begrenzung der Endpositionen erfolgen soll.

Optionen:

deaktiviert
aktiviert

Bei der Auswahl von „aktiviert“ erscheint das Kommunikationsobjekt „Begrenzung Endpositionen“ zusammen mit „Endposition 1“ und „Endposition 2“. Empfängt das Objekt den Wert „1“, so wird der Fahrbereich entsprechend begrenzt, mit dem Wert „0“ wird die Begrenzung wieder aufgehoben. Der begrenzte Bereich wird über die Parameter „Endposition 1“ und „Endposition 2“ definiert.

Hinweis: Sofern keine Referenzpositionen nach Programmierung oder Busspannungswiederkehr definiert wurden, fährt der Aktor den Antrieb komplett nach oben oder unten, wenn er ein Begrenzungs-Telegramm empfängt. In diesem Fall stoppt er nicht bei den Endpositionen. Nach Bestimmung der aktuellen Position wird der Fahrbereich wieder begrenzt. Bei einer Referenzfahrt oder bei Auslösen einer Schutzfunktion wird die Begrenzung aufgehoben. Befindet sich die aktuelle Position ober- oder unterhalb der Begrenzungen, so werden die Begrenzungen erst nach Empfang eines Begrenzungs-Telegramms angefahren.

Parameter „Endposition X (0...100%, 0%=oben, 100%=unten)“

Dieser Parameter erscheint nach Aktivierung des Parameters „Begrenzung der Endpositionen“ und definiert den Fahrbereich.

5.3.2 Parameterfenster „Antrieb“

Im nachfolgenden Fenster werden die wichtigen Parameter für Kanal X eingestellt. Die aktuelle Position des Rolladen/der Jalousie kann auf Basis der Gesamtfahrzeit errechnet werden. Die aktuelle Lamellenposition kann aufgrund von Anzahl und Dauer der Lamellenverstellungen errechnet werden. Da die Fahrzeiten verschiedener Antriebe unterschiedlich lang sind, ist es unerlässlich, die technischen Daten eines jeden Antriebs separat bei diesen Einstellungen zu beachten.

Kanal A Antrieb	
Gesamtfahrzeit (20...50000*0,1s)	20
Dauer der Lamellenverstellung (10...250*10ms)	10
Max. Anzahl Stellbewegungen 1...60 (entspricht 0...100%)	1
Pause bei Richtungswechsel (0...255*20ms)	0
Überlaufzeit nach Erreichen von	Endposition, keine Überlaufzeit
Stop bei Erreichen der Lamellen- max. oder min. Position	nein

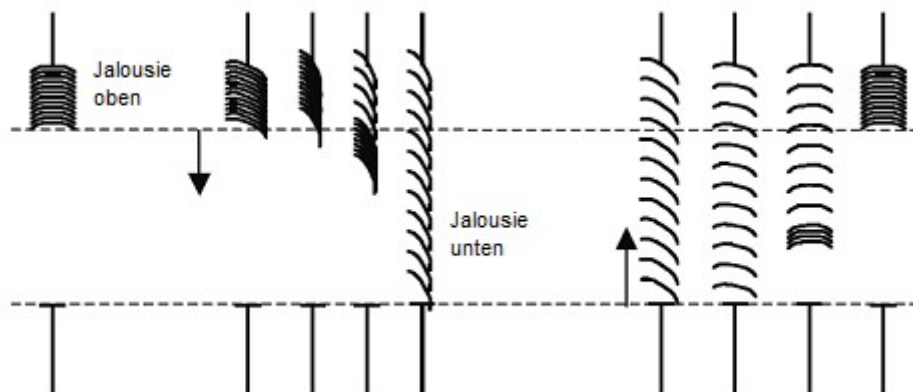
Parameter „Gesamtfahrzeit (0...50000*0,1s)“

Hier wird die Gesamtfahrzeit von der oberen bis zur unteren Endposition in Sekunden eingestellt. Wenn der Aktor einen AUF- oder AB-Befehl empfängt, wird der entsprechende Ausgang geschaltet bis er einen STOP-Befehl erhält oder der Antrieb über einen Endschalter gestoppt wird. Nach Ablauf der parametrisierten Fahrzeit (ggf. plus Überlaufzeit) wird der Ausgangskontakt des Aktors wieder geöffnet. Erst dann geht der Ausgang wieder in Neutralstellung.

Hinweis: Die aktuelle Position kann mithilfe der Gesamtfahrzeit bestimmt werden. Daher ist es wichtig, die Gesamtfahrzeit so exakt wie möglich einzustellen, insbesondere wenn die Funktionen „Fahrt in Position“ und „Status-Rückmeldung“ verwendet werden.

Parameter „Dauer der Lamellenverstellung (10...250*10ms)“

Hier wird die Dauer der Lamellenverstellung in Millisekunden eingestellt. Nach einer Aufwärtsbewegung der Jalousie sind die Lamellen normalerweise offen (Lamellenposition horizontal), beim Herablassen werden zuerst die Lamellen geschlossen (Lamellenposition vertikal) und fahren dann hinunter. Beim Hochfahren werden die Lamellen zuerst wieder geöffnet und dann hinauf gefahren (siehe nachfolgendes Diagramm).



Parameter „Max. Anzahl Stellbewegungen 1..60 (entspricht 0..100%)“

Hier wird die maximale Anzahl an Stellbewegungen, die erforderlich sind, um die Lamellen von ganz geschlossen in ganz geöffnet zu bringen, eingestellt. Diese muss bei Inbetriebnahme gezählt und als Parameter definiert werden. Mithilfe der max. Anzahl an Stellbewegungen wird die aktuelle Lamellenposition im laufenden Betrieb ermittelt.

Parameter „Pause bei Richtungswechsel (0..255*20ms)“

Hier wird eine Pause bei Richtungswechsel in Millisekunden definiert. Bitte hierzu unbedingt die Angaben des Antriebsherstellers beachten.

Parameter „Ausgänge werden stromlos nach Erreichen von“

Hier wird eine Überlaufzeit definiert, bevor die Kontakte wieder geöffnet werden.

Optionen:

- Endposition, keine Überlaufzeit
- Endposition + 2% Überlaufzeit
- Endposition + 5% Überlaufzeit
- Endposition + 10% Überlaufzeit
- Endposition + 20% Überlaufzeit
- Gesamtfahrzeit + 10% Überlaufzeit

Bei Auswahl von „Endposition, keine Überlaufzeit“ wird der Kontakt sofort nach Ablauf der Gesamtfahrzeit geöffnet. Bei Auswahl von „Endposition + 2%/.../20% Überlaufzeit“ wird der Kontakt nach Erreichen der Endposition (komplett oben oder unten) und nach Ablauf der Überlaufzeit geöffnet. Erreicht der Rolladen/die Jalousie nicht die obere oder untere Endposition, so wird der Kontakt ohne Verzögerung geöffnet.

Parameter „Stop bei Erreichen der Lamellen- Max. oder Min. Position“

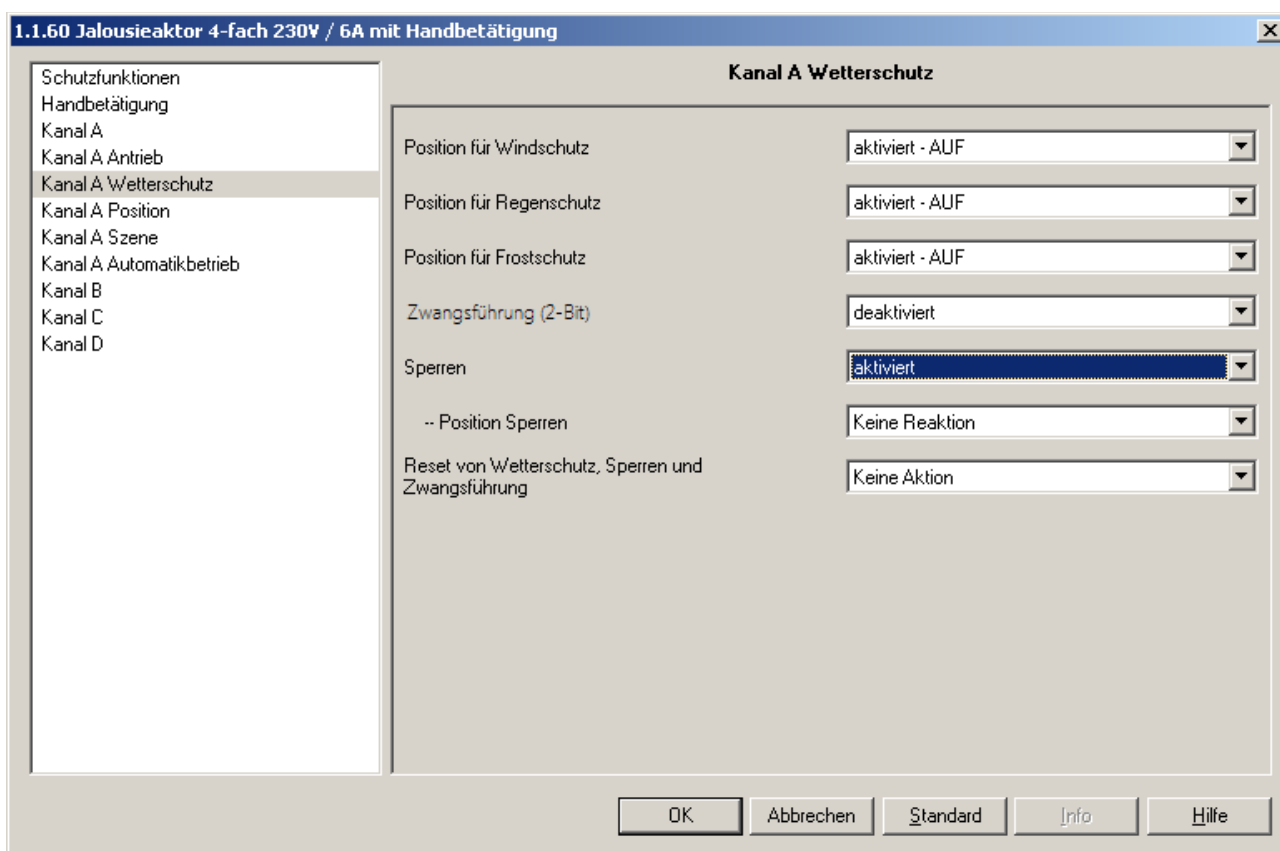
Hier wird bestimmt, ob die Lamellenverstellung bei Erreichen der definierten max.- oder min.-Position stoppt.

Optionen:

- ja
- nein

5.3.3 Parameterfenster „Wetterschutz“

Im nachfolgenden Parameterfenster werden die Wetterschutzfunktionen definiert.



Parameter „Position für Wind-/Regen-/Frostschutz“

Mit diesem Parameter wird die jeweilige Schutzfunktion aktiviert und das Verhalten bei Auslösen der Funktion bestimmt.

Optionen:

aktiviert - AUF
aktiviert - AB
aktiviert - STOP
aktiviert - keine Reaktion
deaktiviert
aktiviert - Position 1
aktiviert - Position 2

Die ersten 3 Optionen bestimmen die Fahrtrichtung, bzw. Stop im Falle des Alarms. Bei „aktiviert - keine Reaktion“ verbleibt der Ausgang in seiner aktuellen Position. Die letzten beiden Optionen bestimmen eine definierte Position, die im Alarmfall angefahren wird. Bei „deaktiviert“ ist die Schutzfunktion komplett ausgeschaltet.

Parameter „Zwangsführung (2-Bit)“

Mit diesem Parameter kann die Zwangsführung über ein 2-Bit-Objekt aktiviert werden. Die Zwangsführung fährt die Jalousie entweder ganz nach oben oder ganz nach unten und der Normalbetrieb wird gesperrt.

Wird die Zwangsführung aufgehoben, so wird die Jalousie in die unter „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“ definierte Position gefahren und der Normalbetrieb ist wieder freigegeben. Die Zwangsführung kann z.B. verwendet werden, damit Reinigungskräfte beim Reinigen der Lamellen nicht von plötzlicher Lamellenverstellung (ausgelöst durch einen Wettersensor) überrascht werden.

Optionen:

aktiviert
deaktiviert

Bei aktivierter Zwangsführung erscheint das Kommunikationsobjekt „Zwangsführung“. Empfängt dieses Objekt die Werte „0“ oder „1“, wird die Zwangsführung aufgehoben. Beim Wert „2“ fährt die Jalousie komplett nach oben, beim Wert „3“ komplett nach unten.

Parameter „Sperren“

Dieser Parameter dient zum Aktivieren der Funktion „Sperren“.

Bei aktivierter Sperrfunktion wird der Antrieb über einen 1-Bit-Befehl in eine parametrisierte Position gefahren und der Normalbetrieb wird gesperrt. Wird die Funktion wieder aufgehoben, so wird der Rolladen/die Jalousie in die unter „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“ definierte Position gefahren und der Normalbetrieb ist wieder freigegeben.

Optionen:

aktiviert
deaktiviert

Bei aktiverter Funktion erscheint das Kommunikationsobjekt „Sperren“ und der nachfolgende Parameter „Position Sperren“.

Parameter „Position bei Sperren“

Dieser Parameter wird sichtbar bei Aktivierung der Funktion „Sperren“. Hier wird das Verhalten des Ausgangs bestimmt.

Optionen:

keine Reaktion
AUF
AB
STOP
Position 1
Position 2

Die Optionen 2-4 bestimmen die Fahrtrichtung, bzw. Stop im Falle des Alarms. Bei „keine Reaktion“ verbleibt der Ausgang in seiner aktuellen Position. Die letzten beiden Optionen bestimmen eine definierte Position, die im Alarmfall angefahren wird.

Parameter „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“

Hier wird das Verhalten nach Beendigung der Schutzfunktionen definiert.

Optionen:

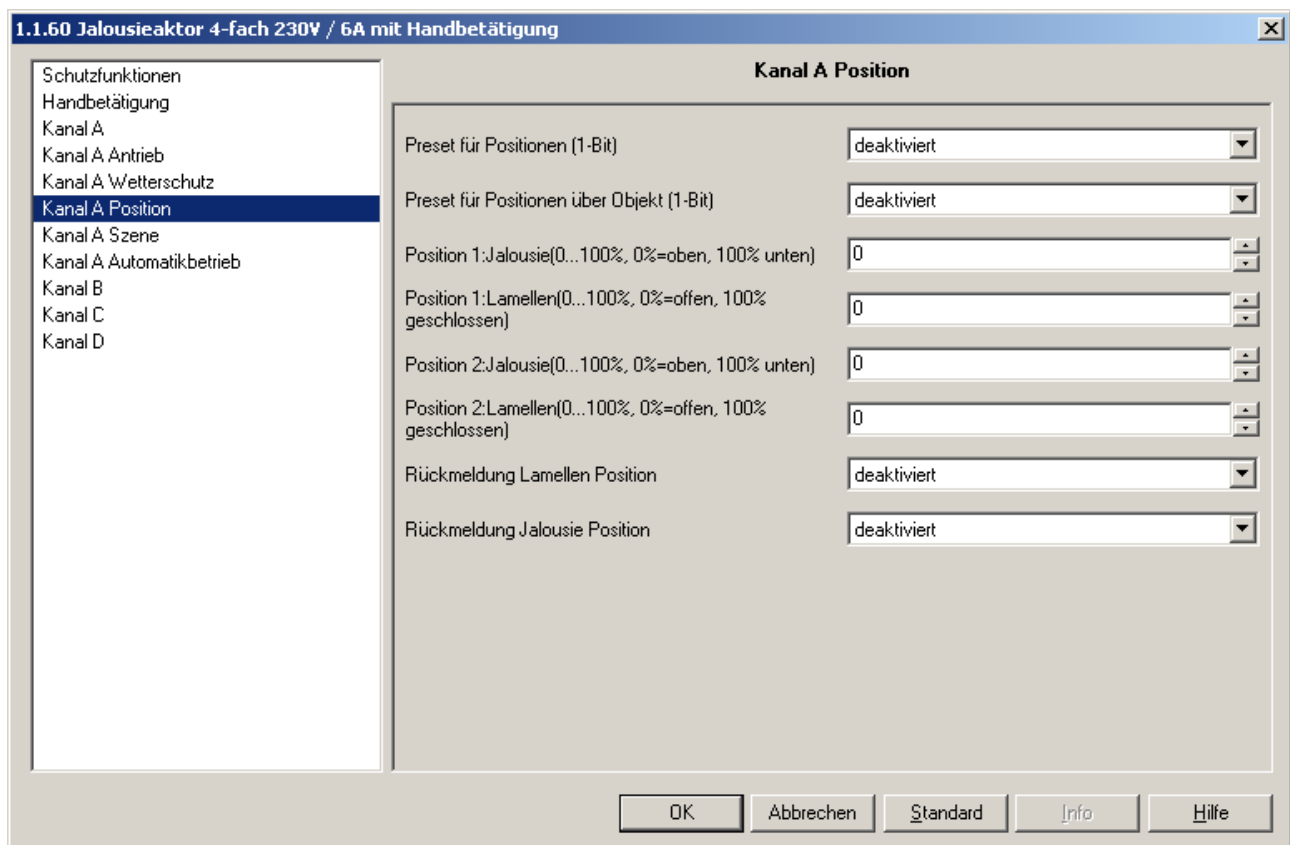
keine Aktion
STOP
gespeicherte Position

Bei Auswahl von „keine Aktion“ verbleibt der Ausgang nach Empfang des Wertes „0“ für die Schutzfunktion in seiner aktuellen Stellung. Bei „STOP“ wird der Antrieb sofort angehalten und der Kontakt geht in Neutralstellung. Bei „gespeicherte Position“ fährt der Antrieb in die gespeicherte Position.

Hinweis: Wird „gespeicherte Position“ ausgewählt und es treten mehrere Schutzfunktionen gleichzeitig auf, so wird nur die Position der zuerst aufgetretenen Schutzfunktion gespeichert. Wenn nur eine Schutzfunktion ausgelöst wird und der Funktions-Wert ist „STOP“, wird nach dem Aufheben des Alarms keine weitere Funktion ausgeführt, da keine Änderung stattgefunden hat. Wenn nur eine Schutzfunktion ausgelöst wird und der Telegrammwert ist „0“, fährt der Antrieb auf die definierte Reset-Position. Wird mehr als eine Schutzfunktion ausgelöst und das Objekt mit der höchsten Priorität empfängt eine „0“, so wird die definierte Position der Schutzfunktion mit der nächst höheren Priorität angefahren. Beispiel: aktuell werden drei Schutzfunktionen ausgelöst, die Reihenfolge der Priorität ist Wind → Sperren → Zwangsführung. Wenn „Wind“ den Wert „0“ empfängt, fährt der Antrieb in die Position „Sperren“, wenn „Sperren“ eine „0“ empfängt, so fährt der Antrieb auf die Position „Zwangsführung“, empfängt „Zwangsführung“ den Wert „0“, so fährt der Antrieb auf die definierte Position von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“.

5.3.4 Parameterfenster „Position“

Im nachfolgenden Fenster werden die Preset-Positionen für Jalousie und Lamellenverstellung sowie deren Status-Rückmeldungen definiert.



Parameter „Preset für Positionen (1-Bit)“

Bei Aktivierung dieses Parameters können je 2 Preset-Positionen für Rolladen/Jalousie und Lamellen definiert werden.

Optionen:

aktiviert
deaktiviert

Bei Aktivierung wird das Kommunikationsobjekt „Fahrt zu Preset-Position 1/2“ sichtbar. Empfängt dieses Objekt den Wert „0“, so fährt es zu Preset-Position 1, beim Wert „1“ zu Preset-Position 2. Die Preset-Positionen können in den nachfolgenden Parametern definiert werden.

Parameter „Preset für Positionen über Objekt (1-Bit)

Mit diesem Parameter wird definiert, ob die Preset-Positionen 1/2 über den Bus verändert werden können.

Optionen:

aktiviert
deaktiviert

Bei aktivierter Funktion erscheint das Kommunikationsobjekt „Preset-Position 1/2 setzen“. Beim Telegrammwert „1“ wird die aktuelle Position als neues Preset für Position 2 gespeichert, beim Telegrammwert „0“ wird die aktuelle Position als neues Preset für Position 1 gespeichert.

Hinweis: die neu gespeicherten Werte bleiben bei Busspannungsausfall nicht erhalten, sondern werden auf die parametrisierten Werte zurückgeschrieben.

Parameter „Rückmeldung Lamellenposition“

Bei Aktivierung dieses Parameters erscheint das Kommunikationsobjekt „Rückmeldung Lamellenposition“, welches den Status nach Beendigung der Lamellenverstellung sendet.

Optionen:

aktiviert
deaktiviert

Parameter „Rückmeldung Jalousieposition“

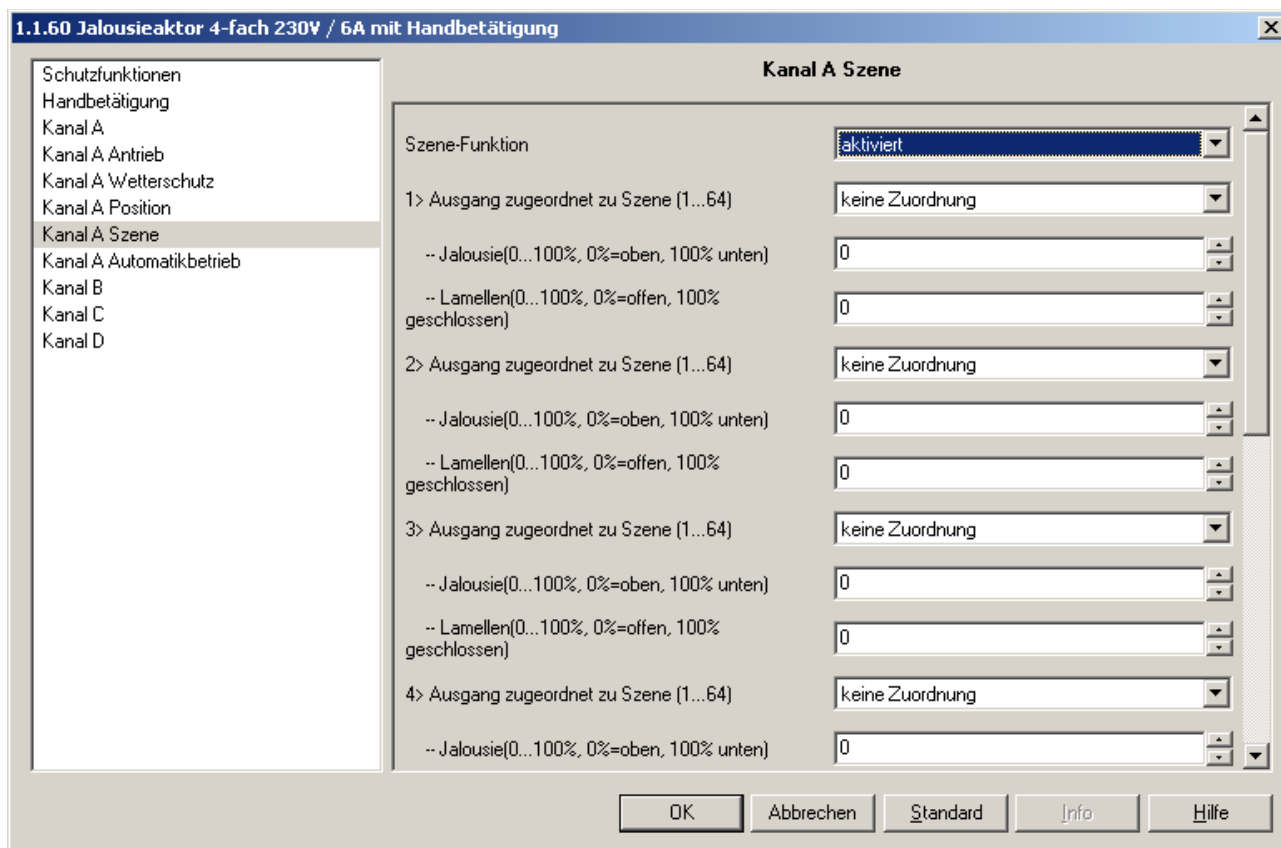
Bei Aktivierung dieses Parameters erscheint das Kommunikationsobjekt „Rückmeldung Jalousieposition“, welches den Status nach Beendigung der Fahrt sendet.

Optionen:

aktiviert
deaktiviert

5.3.5 Parameterfenster „Szene“

Im nachfolgenden Fenster können 5 Szenen für jeden Ausgang definiert werden.



Parameter „Ausgang zugeordnet zu Szene (1...64)“

Es können 64 unterschiedliche Szenen pro Ausgang zugeordnet werden. Jeder Ausgang kann in bis zu 5 unterschiedliche Szenen integriert werden.

Optionen:

keine Zuordnung

Szene 1

...

Szene 64

Hinweis: Szene 1...64 entspricht den Szene-Nummern 0-63 in den Telegrammen. Nach Busspannungsausfall wird der neue Wert nicht beibehalten, stattdessen werden die parametrisierten Werte übernommen.

Parameter „-Jalousie 0...100% (0%=oben, 100%=unten)“

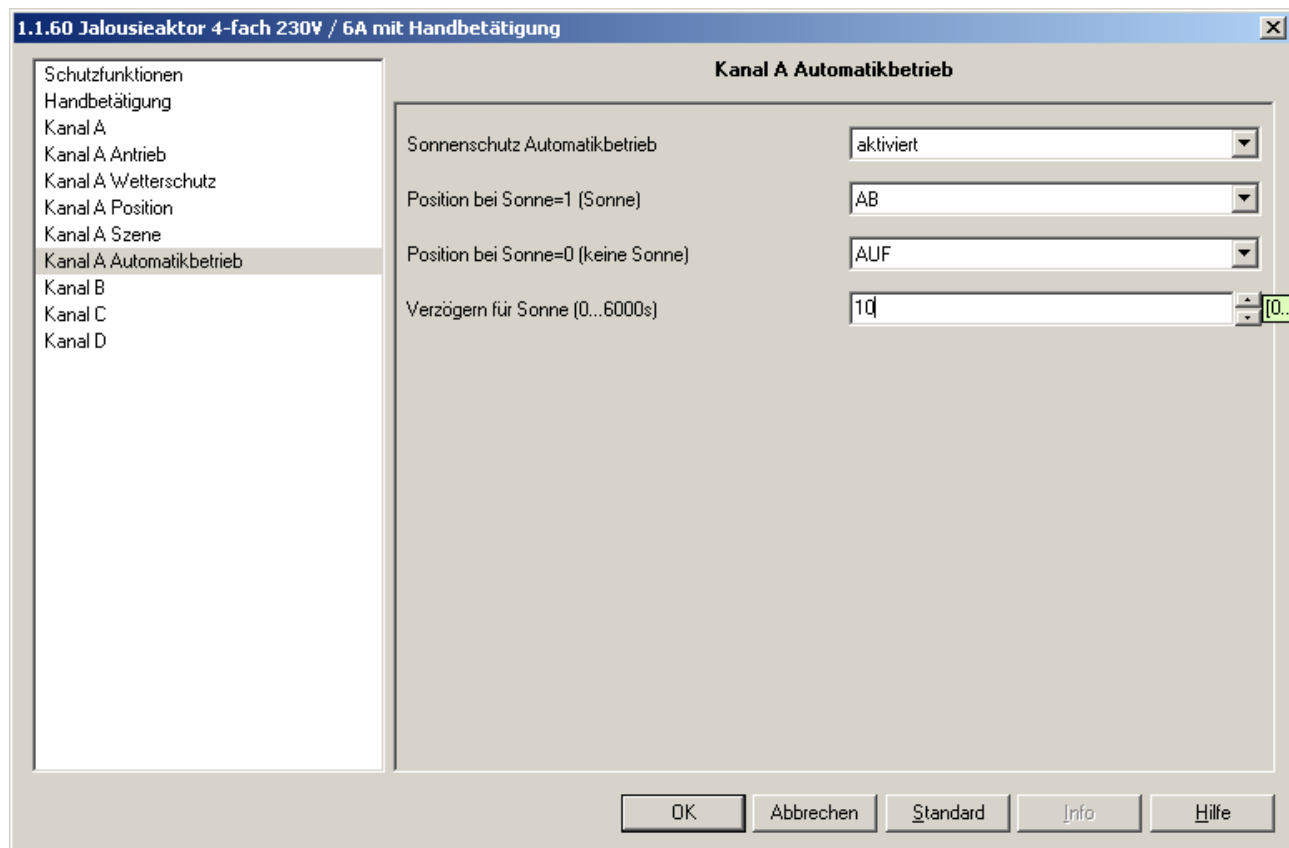
Hier wird der Jalousie-Standardwert für die Szene definiert.

Parameter „-Lamellen 0...100% (0%=offen, 100%=geschlossen)“

Hier wird der Lamellen-Standardwert für die Szene definiert.

5.3.6 Parameterfenster „Sonnenschutz“

Im nachfolgenden Fenster kann ein Sonnenschutz parametrierbar werden. Je nach Intensität des vom Helligkeitssensor gemeldeten Sonnenlichts kann der Rolladen/die Jalousie in definierte Positionen fahren, sodass im Raum immer die gewünschte Helligkeit vorhanden ist.



Parameter „Sonnenschutz Automatikbetrieb“

Hier wird der automatische Sonnenschutz aktiviert.

Optionen:

aktiviert
deaktiviert

Bei Aktivierung werden 3 weitere Parameter und die Kommunikationsobjekte „Freigabe autom. Sonnenschutz“, „Sonne“, „Lamellenposition für autom. Sonnenschutz (0...100%)“ und „Jalousieposition für autom. Sonnenschutz (0...100%)“ sichtbar.

Wenn das Objekt „Freigabe autom. Sonnenschutz“ den Wert „1“ empfängt, wird der autom. Sonnenschutz freigegeben, empfängt es eine „0“ oder sendet ein Benutzer einen direkten Fahr- oder Stellbefehl (z.B. AUF/AB), so wird der autom. Sonnenschutz deaktiviert.

Die Prioritäten von Normalbetrieb und autom. Sonnenschutz sind gleich, beide Funktionen können jedoch nicht zur gleichen Zeit aktiv sein.

Hinweis: Nachdem der autom. Sonnenschutz deaktiviert wurde, wird er erst wieder aktiviert, wenn das Objekt „Freigabe autom. Sonnenschutz“ den Wert „1“ empfängt.

Parameter „Position bei Sonne=1 (Sonne)“

Hier wird das Verhalten des Rolladen/der Jalousie bei Sonneneinstrahlung, also wenn das Objekt „Sonne“ den Wert „1“ empfängt, definiert.

Optionen:

- keine Reaktion
- AUF
- AB
- STOP
- Position 1
- Position 2
- 1-Byte-Telegramm

„keine Reaktion“ bedeutet, der Antrieb verbleibt in der Position, wenn das Objekt „Sonne“ den Wert „1“ empfängt. Die nächsten 5 Optionen bestimmen die Fahrtrichtung, bzw. anzufahrende Positionen. Die Option „1-Byte-Telegramm“ schickt beim Empfang des Werts „1“ Jalousie und Lamellen in die unter „Lamellenposition für autom. Sonnenschutz (0...100%)“ und „Jalousieposition für autom. Sonnenschutz (0...100%)“ definierten Positionen.

Nach Programmierung oder Busspannungswiederkehr werden die Werte beider Objekte auf „129“ gesetzt. Erst wenn beide Objekte neue Werte empfangen haben, gilt die neue Position als bestätigt.

Parameter „Position bei Sonne=0 (keine Sonne)“

Die Parameter entsprechen denen des vorherigen Parameters. Einziger Unterschied ist, dass die Positionen angefahren werden, wenn das Objekt „Sonne“ den Wert „0“ empfängt.

Parameter „Verzögerung für Sonne (0...6000s)“

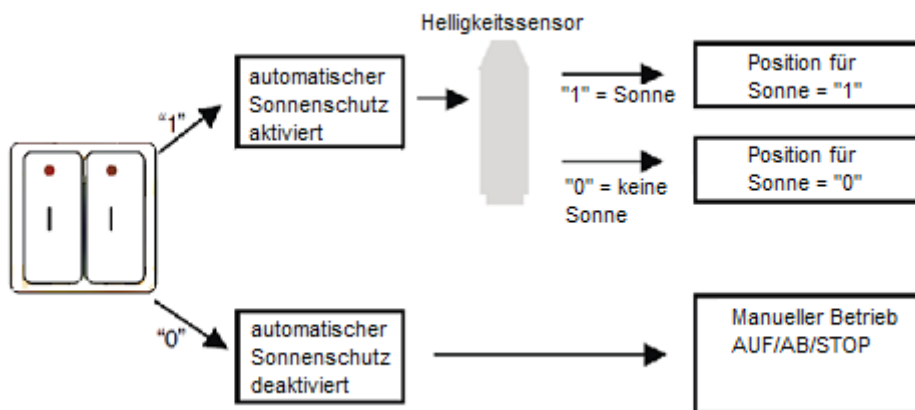
Hier wird eine Verzögerungszeit in Sekunden für die Ausführung der Befehle definiert, wenn das Objekt „Sonne“ den Wert „0“ oder „1“ empfängt und dient zum Schutz der angeschlossenen Antriebe vor zu häufigen Änderungen.

Optionen:

0...6000s

Nachfolgend ein Beispiel für automatischen Sonnenschutz:

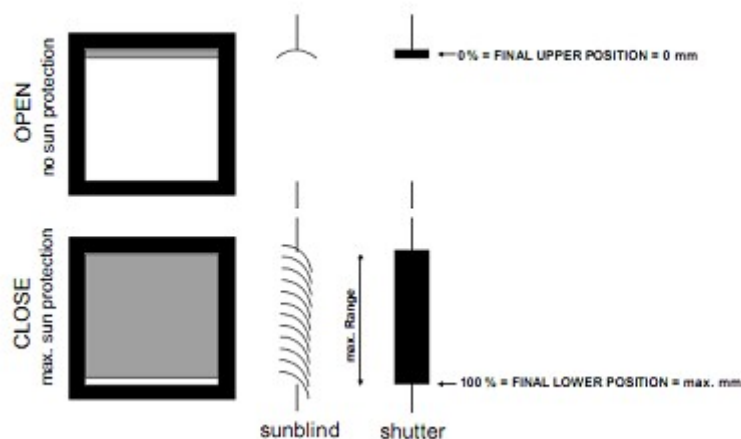
Benötigt werden ein Helligkeitssensor und zwei Taster. Der erste Taster wird zum manuellen Betrieb der Rolladen/Jalousien (AUF/AB/STOP) benutzt und der zweite zum Aktivieren/Deaktivieren des autom. Sonnenschutzes.



Der Aktor empfängt das Signal vom Helligkeitssensor und fährt nach Ablauf der Verzögerungszeit den Antrieb in die definierten Positionen für „Sonne“ = „1“ (Sonne) oder „Sonne“ = „0“ (keine Sonne).

5.4 Betriebsart „Rolladen“

Die Betriebsart „Rolladen“ ist weitgehend identisch zur Betriebsart „Jalousie“, es fehlen lediglich die Möglichkeiten zur Lamellenverstellung.



6. Beschreibung der Kommunikationsobjekte

6.1 Kommunikationsobjekt „Handbetätigung“

Diese Kommunikationsobjekte haben für jeden Ausgang die gleiche Arbeitsweise. Die Priorität der Objekte liegt unter denen der Schutzfunktionen. Wird eine Schutzfunktion ausgelöst, sind diese Objekte deaktiviert.

Nr.	Funktion	Objektname	Datentyp	Flags
3	Handbetätigung	Handbetätigung freigegeben	1-Bit	K,S
<p>Wenn in den Parametern die Option „freigegeben/sperrn über Objekt“ ausgewählt wird, wird das Objekt „Handbetätigung freigegeben“ sichtbar. Empfängt dieses Objekt den Wert „0“, so wird die Taste „Man./Auto“ gesperrt. Empfängt das Objekt den Wert „1“, so wird die Taste „Man./Auto“ freigegeben. Telegrammwert „0“ → Taste „Man./Auto“ nicht freigegeben Telegrammwert „1“ → Taste „Man./Auto“ freigegeben</p>				
4	Status Telegramm Handbetätigung	Status Telegramm Handbetätigung	1-Bit	K,Ü
<p>Bei Auswahl von „ja“ im Parameter „Statusmeldung Wechsel Man./Auto“ wird das Kommunikationsobjekt „Status Telegramm Handbetätigung“ sichtbar. Dieses Objekt sendet den Wert „1“ als aktuellen Status für „Handbetätigung“ und den Wert „0“ für „Automatischer Betrieb“. Bei Änderung wird sofort ein neues Telegramm auf den Bus gesendet. Telegrammwert „0“ → aktueller Status für automatischen Betrieb Telegrammwert „1“ → aktueller Status für Handbetätigung</p>				
5	Statusmeldung Hilfsspannung	Statusmeldung Hilfsspannung	1-Bit	K,Ü
<p>Bei Auswahl von „ja“ im Parameter „Statusmeldung Hilfsspannung“ erscheint das Kommunikationsobjekt „Telegr. Status Hilfsspannung“. Die Betriebsspannung muss mindestens 9V betragen, liegt sie darunter, so sendet das Objekt den Wert „0“ auf den Bus und die Relais arbeiten nicht. Beträgt die Spannung mindestens 9V, so wird der Wert „1“ gesendet und die Relais arbeiten normal. Telegrammwert „0“ → Spannung ist zu gering Telegrammwert „1“ → Spannung ist normal</p>				

6.2 Kommunikationsobjekt „Allgemein“

Diese Kommunikationsobjekte haben für jeden Ausgang die gleiche Arbeitsweise. Die Priorität der Objekte liegt unter denen der Schutzfunktionen. Wird eine Schutzfunktion ausgelöst, sind diese Objekte deaktiviert.

6	Referenzfahrt,KanalA	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
7	Zwangsführung,Kan...	KanalA Jalousie	2 bit	K - S -
8	Szene,KanalA	KanalA Jalousie	1 Byte	K - S -
9	Sperrren,KanalA	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
10	Status Betriebsart,K...	KanalA Jalousie	1 Byte	K L - Ü
11	Fahrt zu Preset-Posit...	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
12	Begrenzung Endposit...	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
13	Preset-Position 1/2 s...	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
14	Rückmeldung Rollade...	KanalA Jalousie	1 Byte	K L - Ü
15	Endposition 0...100...	KanalA Jalousie	1 Byte	K - S -
16	Lamellenposition,Kan...	KanalA Jalousie	1 Byte	K - S -
17	Fahrt AUF/AB ,KanalA	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
18	Lamellenv./STOP,Ka...	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
19	Rückmeldung Lamelle...	KanalA Jalousie	1 Byte	K L - Ü
62	Freigabe autom. Son...	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
63	Sonne,KanalA	KanalA Jalousie	1 bit	K - S -
64	Lamellenposition für ...	KanalA Jalousie	1 Byte	K - S -
65	Jalousieposition für S...	KanalA Jalousie	1 Byte	K - S -

Nr.	Funktion	Objektname	Datentyp	Flags
6	Kanal X Rolladen/Jalousie	Referenzfahrt	1-Bit	K,S
<p>Wenn im Parameter „Position nach Referenzfahrt“ nicht „deaktiviert“ ausgewählt wurde, erscheint das Objekt „Referenzfahrt“. Wenn dieses Objekt einen Telegrammwert empfängt, wird eine Referenzfahrt zur Ermittlung der akutellen Position ausgelöst.</p> <p>Telegrammwert „0“ → Rolladen/Jalousie fährt ganz hoch und dann in die Zielposition Telegrammwert „1“ → Rolladen/Jalousie fährt ganz nach unten und dann in die Zielposition</p>				
8	Kanal X Rolladen/Jalousie	Szene X	1-Byte	K,S
<p>Dieses Objekt wird zum Aufrufen oder Speichern von Szenen durch Senden eines 8-Bit-Befehls verwendet. Nachfolgend ein Beispiel des 8-Bit-Befehls:</p> <p style="text-align: center;">FXNNNNNN</p> <p style="text-align: center;">F: Aufruf der Szene mit „0“, Speichern mit „1“ X: 0</p> <p style="text-align: center;">NNNNNN: Szenen-Nummer (1-64)</p> <p>1-64 im Parameter Setup entspricht den Szenen-Nummern 0-63, die über das Kommunikationsobjekt empfangen werden.</p>				
11	Kanal X Rolladen/Jalousie	Preset-Position 1/2 setzen	1-Bit	K,S
<p>Bei aktivierter Funktion im Parameter „Preset für Positionen über Objekt (1-Bit)“ erscheint das Kommunikationsobjekt „Preset-Position 1/2 setzen“. Erhält das Objekt einen Telegrammwert, so fährt es in die gewünschte Preset-Position.</p> <p>Telegrammwert „0“ → Rolladen/Jalousie fährt in Position 1 Telegrammwert „1“ → Rolladen/Jalousie fährt in Position 2</p>				
12	Kanal X Rolladen/Jalousie	Begrenzung Endpositionen	1-Bit	K,S
<p>Bei aktivierter Funktion im Parameter „Begrenzung der Endpositionen“ erscheint das Kommunikationsobjekt „Begrenzung Endpositionen“ zusammen mit „Endposition 1“ und „Endposition 2“. Empfängt das Objekt den Wert „1“, so wird der Fahrbereich entsprechend begrenzt, mit dem Wert „0“ wird die Begrenzung wieder aufgehoben. Der begrenzte Bereich wird über die Parameter „Endposition 1“ und „Endposition 2“ definiert.</p> <p>Telegrammwert „0“ → Begrenzung aufgehoben Telegrammwert „1“ → Begrenzung aktiviert</p>				
13	Kanal X Rolladen/Jalousie	Endposition 1/2	1-Bit	K,S

<p>Bei aktivierter Funktion im Parameter „Begrenzung der Endpositionen“ erscheinen die Kommunikationsobjekte „Endposition 1“ und „Endposition 2“. Der begrenzte Bereich wird über die Parameter „Endposition 1“ und „Endposition 2“ definiert. Telegrammwert „0“ → die aktuelle Position wird als neuer Wert für Endposition 1 gespeichert Telegrammwert „1“ → die aktuelle Position wird als neuer Wert für Endposition 2 gespeichert</p>				
15	Kanal X Rolladen/Jalousie	Endposition 0...100%	1-Byte	K,S
<p>Dieser Parameter erscheint nach Aktivierung des Parameters „Begrenzung der Endpositionen“ und definiert den Fahrbereich, siehe Parameter „Endposition X (0...100%, 0%=oben, 100%=unten)“. Telegrammwert 0...255 → 0...100%, 0%=oben, 100%=unten</p>				
16	Kanal X Jalousie	Lamellenposition	1-Byte	K,S
<p>Dieser Parameter erscheint nur in der Betriebsart „Jalousie“ und definiert die Lamellenposition. Telegrammwert 0...255 → 0...100%, 0%=offen, 100%=geschlossen</p>				
17	Kanal X Rolladen/Jalousie	Fahrt AUF/AB	1-Bit	K,S
<p>Erhält das Objekt den Wert „0“, wird der Rolladen/die Jalousie geöffnet, beim Wert „1“ geschlossen. Nach Ablauf der parametrisierten Fahrtzeit geht der Ausgang in Neutralstellung. Telegrammwert „0“ → AUF Telegrammwert „1“ → AB</p>				
18	Kanal X Jalousie Kanal X Rolladen	Lamellenv./STOP STOP	1-Bit	K,S
<p>Bei Empfang eines Telegrammwerts „0“ oder „1“ im Fahrbetrieb wird die Fahrt gestoppt. Betriebsart „Jalousie“: Ist die Jalousie im Leerlauf, so werden beim Empfang des Werts „0“ die Lamellen geöffnet, beim Empfang des Werts „1“ geschlossen. Betriebsart „Rolladen“: Ist der Rolladen im Leerlauf, so hat der Empfang eines Telegrammwerts keine Auswirkung.</p>				

6.3 Kommunikationsobjekt „Autom. Betrieb“

Die Prioritäten von „Allgemein“ und „Automatischer Betrieb“ sind gleich, beide Betriebsarten können jedoch nicht gleichzeitig aktiv sein. Die Priorität der Objekte liegt unter denen der Schutzfunktionen. Wird eine Schutzfunktion ausgelöst, sind diese Objekte deaktiviert.

 62	Freigabe autom. Sonn...	KanalA Jalousie	1 bit	K	-	S	-
 63	Sonne, KanalA	KanalA Jalousie	1 bit	K	-	S	-
 64	Lamellenposition für ...	KanalA Jalousie	1 Byte	K	-	S	-
 65	Jalousieposition für S...	KanalA Jalousie	1 Byte	K	-	S	-

Nr.	Funktion	Objektname	Datentyp	Flags
62	Kanal X Rolladen/Jalousie	Freigabe autom. Sonnenschutz	1-Bit	K,S
<p>Mit diesem Objekt wird der automatische Betrieb gesperrt oder freigegeben. Telegrammwert „0“ → automatischer Betrieb gesperrt Telegrammwert „1“ → automatischer Betrieb freigegeben</p>				
63	Kanal X Rolladen/Jalousie	Sonne	1-Bit	K,S
<p>Bei Empfang des Wertes „0“ oder „1“ fährt der Antrieb in die definierten Positionen.</p>				
65	Kanal X Rolladen/Jalousie	Jalousieposition für autom. Sonnenschutz	1-Byte	K,S

		(0...100%)		
<p>Mit diesem Objekt wird im automatischen Betrieb der Rolladen/die Jalousie in die definierte Position gefahren. In der Betriebsart „Jalousie“ werden die Lamellen danach wieder in die vorherige Position gestellt. Nur wenn das Objekt „Lamellenposition für autom. Sonnenschutz (0...100%)“ ein Telegramm empfängt, werden auch die Lamellen verstellt. Telegrammwert 0...255 → 0...100%, 0%=oben, 100%=unten</p>				
64	Kanal X Jalousie	Lamellenposition für autom. Sonnenschutz (0...100%)	1-Byte	K,S
<p>Mit diesem Objekt werden im automatischen Betrieb beim Empfang eines Telegramms die Lamellen in die definierte Position gefahren. Telegrammwert 0...255 → 0...100%, 0%=offen, 100%=geschlossen</p>				

6.4 Kommunikationsobjekt „Status-Rückmeldung“

0	Windschutz	Windschutz	1 bit	K	-	S	-
1	Regen	Regen	1 bit	K	-	S	-
2	Frostschutz	Frostschutz	1 bit	K	-	S	-
3	Handbetätigung frei...	Handbetätigung freigeben	1 bit	K	-	S	-
4	Status Teleg. Handb...	Status Teleg. Handbetätigung	1 bit	K	-	-	Ü
5	Statusmeldung Hilfss...	Statusmeldung Hilfsspannung	1 bit	K	-	-	Ü
6	Referenzfahrt,KanalA	KanalA Jalousie	1 bit	K	-	S	-
7	Zwangsführung,Kan...	KanalA Jalousie	2 bit	K	-	S	-
9	Sperren,KanalA	KanalA Jalousie	1 bit	K	-	S	-

Wenn der Rolladen/Jalousie und Lamellen in neue Positionen gefahren sind, werden die Kommunikationsobjekte sofort aktualisiert und senden den aktuellen Status auf den Bus. Dies geschieht bei jeder Änderung.

10	Status Betriebsart,K...	KanalA Jalousie	1 Byte	K	L	-	Ü
14	Rückmeldung Rollade...	KanalA Jalousie	1 Byte	K	L	-	Ü
19	Rückmeldung Lamelle...	KanalA Jalousie	1 Byte	K	L	-	Ü

Nr.	Funktion	Objektname	Datentyp	Flags
10	Kanal X Rolladen/Jalousie	Status Betriebsart	1-Byte	K,L,Ü
<p>Mit diesem Objekt wird der Status der aktuellen Betriebsart nach einer Änderung übertragen. Es kann nur jeweils eine der nachfolgenden Betriebsarten zur gleichen Zeit aktiv sein. Telegrammwert „0“ → Normalbetrieb Telegrammwert „1“ → Handbetätigung Telegrammwert „2“ → Zwangsführung Telegrammwert „3“ → Sperren Telegrammwert „4“ → Windschutz Telegrammwert „5“ → Frostschutz Telegrammwert „6“ → Regenschutz Telegrammwert „7“ → autom. Sonnenschutz</p>				
14	Kanal X Rolladen/Jalousie	Rückmeldung Rolladenposition	1-Byte	K,L,Ü
<p>Dieses Objekt wird sichtbar, wenn im Parameterfenster „Positionen“ der Parameter „Rückmeldung Rolladenposition“ aktiviert wurde und sendet die aktuelle Rolladen-/Jalousie-Position nach jeder Änderung. Telegrammwert 0...255 → 0...100%, 0%=oben, 100%=unten</p>				
19	Kanal X Jalousie	Rückmeldung Lamellenposition	1-Byte	K,L,Ü

Dieses Objekt wird sichtbar, wenn im Parameterfenster „Positionen“ der Parameter „Rückmeldung Lamellenposition“ aktiviert wurde und sendet die aktuelle Lamellen-Position nach jeder Änderung. Telegrammwert 0...255 → 0...100%, 0%=offen, 100%=geschlossen

6.5 Kommunikationsobjekt „Wetterschutz“

Wenn eine Schutzfunktion ausgelöst worden ist, sind die anderen Funktionen deaktiviert außer das Verändern eines Presets und das Speichern einer Szene.

#	Name	Objekt Funktion	Description	Group Addr.	Length	C	E	F	T	U	Data Type	Priority
0	wind protect	Wind protect			1 bit	C	-	W	-	-	Low	
1	rain protect	RAIN protect			1 bit	C	-	W	-	-	Low	
2	frost protect	Frost protect			1 bit	C	-	W	-	-	Low	
7	Force operation, OBA	OBA Blind			2 bit	C	-	W	-	-	Low	
9	Operation: Block, OBA	OBA Blind			1 bit	C	-	W	-	-	Low	

Nr.	Funktion	Objektname	Datentyp	Flags
0	Windschutz	Windschutz	1-Bit	K,S
<p>Dieses Objekt wird unter „Schutzfunktionen“ aktiviert und empfängt die zyklischen Telegramme angeschlossener Sensoren. Beim Wert „0“ wird der Windschutz deaktiviert und die Überwachungszeit beginnt erneut. Empfängt das Objekt den Wert „0“ erstmalig nach einem Windalarm, so fährt es den Antrieb in die definierte Position von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“. Empfängt das Objekt den Wert „1“ während der Überwachungszeit, so fährt es den Antrieb in die definierten Positionen für Windschutz.</p> <p>Telegrammwert „0“ → kein Windschutz, Normalbetrieb Telegrammwert „1“ → Windschutz, Normalbetrieb deaktiviert</p>				
1	Regen	Regen	1-Bit	K,S
<p>Dieses Objekt wird unter „Schutzfunktionen“ aktiviert und empfängt die zyklischen Telegramme angeschlossener Sensoren. Beim Wert „0“ wird der Regenschutz deaktiviert und die Überwachungszeit beginnt erneut. Empfängt das Objekt den Wert „0“ erstmalig nach einem Regenalarm, so fährt es den Antrieb in die definierte Position von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“. Empfängt das Objekt den Wert „1“ während der Überwachungszeit, so fährt es den Antrieb in die definierten Positionen für Regenschutz.</p> <p>Telegrammwert „0“ → kein Regenschutz, Normalbetrieb Telegrammwert „1“ → Regenschutz, Normalbetrieb deaktiviert</p>				
2	Frostschutz	Frostschutz	1-Bit	K,S
<p>Dieses Objekt wird unter „Schutzfunktionen“ aktiviert und empfängt die zyklischen Telegramme angeschlossener Sensoren. Beim Wert „0“ wird der Frostschutz deaktiviert und die Überwachungszeit beginnt erneut. Empfängt das Objekt den Wert „0“ erstmalig nach einem Frostalarm, so fährt es den Antrieb in die definierte Position von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“. Empfängt das Objekt den Wert „1“ während der Überwachungszeit, so fährt es den Antrieb in die definierten Positionen für Frostschutz.</p> <p>Telegrammwert „0“ → kein Frostschutz, Normalbetrieb Telegrammwert „1“ → Frostschutz, Normalbetrieb deaktiviert</p>				
7	Kanal X Rolladen/Jalousie	Zwangsführung	2-Bit	K,S
<p>Wenn das Objekt „Zwangsführung“ aktiviert ist und den Telegrammwert „2“ oder „3“ empfängt, fährt der Antrieb in die definierte Position für „Zwangsführung“ und der Normalbetrieb ist gesperrt. Empfängt das Objekt den Wert „0“ oder „1“ erstmalig nach „2“ oder „3“, so fährt es den Antrieb in die definierte Position</p>				

<p>von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“ und der Normalbetrieb ist wieder freigegeben. Telegrammwert „0“ (00) → keine Zwangsführung, Normalbetrieb Telegrammwert „1“ (01) → keine Zwangsführung, Normalbetrieb Telegrammwert „2“ (10) → Zwangsführung, Fahrt nach oben, Normalbetrieb deaktiviert Telegrammwert „3“ (11) → Zwangsführung, Fahrt nach unten, Normalbetrieb deaktiviert</p>				
9	Kanal X Rolladen/Jalousie	Sperren	1-Bit	K,S
<p>Wenn das Objekt „Sperren“ aktiviert ist und den Telegrammwert „1“ empfängt, fährt der Antrieb in die definierte Position für „Sperren“ und der Normalbetrieb ist gesperrt. Empfängt das Objekt den Wert „0“ erstmalig nach „1“, so fährt es den Antrieb in die definierte Position von „Reset von Wetterschutz, Sperren und Zwangsführung“ und der Normalbetrieb ist wieder freigegeben. Telegrammwert „0“ → kein Sperren, Normalbetrieb Telegrammwert „1“ → Sperren, Normalbetrieb deaktiviert</p>				

GVS Deutschland
Rheinecker Str. 46-48
D-53498 Bad Breisig
Tel. +49 (0) 2633-8800
info@gvs-deutschland.de
www.gvs-deutschland.de