ABB i-bus® KNX
Modules stores/volets roulants JRA/S
Manuel produit

Power and productivity
for a better world™

Sommaire

Page

1 Général ... 3

1.1 Utilisation du manuel produit ... 4
1.1.1 Structure du manuel produit ... 4
1.1.2 Remarques ... 5
1.2 Vue d'ensemble du produit et de son fonctionnement ... 6

2 Description technique de l'appareil ... 7

2.1 JRA/S X.230.5.1 Module stores/volets roulants avec détection automatique de déplacement et commande manuelle, multiple, 230 V, MRD ... 7
2.1.1 Caractéristiques techniques ... 7
2.1.2 Schémas de raccordement JRA/S X.230.5.1 ... 10
2.1.3 Dimensions JRA/S X.230.5.1 ... 11
2.2 JRA/S 4.24.5.1 Module stores/volets roulants avec détection automatique de déplacement et commande manuelle, 4 sorties, 24 V CC, MRD ... 12
2.2.1 Caractéristiques techniques ... 12
2.2.2 Schéma de raccordement JRA/S 4.24.5.1 ... 15
2.2.3 Dimensions JRA/S 4.24.5.1 ... 16
2.3 JRA/S X.230.5.1 Module stores/volets roulants avec commande manuelle, multiple, 230 V, MRD ... 17
2.3.1 Caractéristiques techniques ... 17
2.3.2 Schéma de raccordement JRA/S X.230.2.1 ... 20
2.3.3 Dimensions JRA/S X.230.2.1 ... 21
2.4 JRA/S X.230.1.1 Module stores/volets roulants, multiple, 230 V, MRD ... 22
2.4.1 Caractéristiques techniques ... 22
2.4.2 Schémas de raccordement JRA/S X.230.1.1 ... 24
2.4.3 Dimensions JRA/S X.230.1.1 ... 25
2.5 Montage et installation ... 26
2.6 Commande manuelle ... 28
2.6.1 Éléments d'affichage ... 30
2.6.2 Éléments de commande ... 30

3 Mise en service ... 31

3.1 Aperçu ... 31
3.1.1 Conversion ... 33
3.1.1.1 Procédure ... 34
3.1.2 Copie et permutation de réglages de paramètres ... 35
3.1.2.1 Procédure ... 36
3.1.2.2 Boîte de dialogue *Copy/Exchange channels* (Copier/permuter des canaux) ... 37
3.2 Paramètres ... 39
3.2.1 Fenêtre de paramétrage *Général* ... 40
3.2.2 Fenêtre de paramétrage *Commande manuelle* ... 44
3.2.3 Fenêtre de paramétrage *Alarmes temps* ... 46
3.2.4 Fenêtre de paramétrage *A : Général* ... 49
3.2.5 Paramètre *Mode Commande de store avec / sans réglage des lamelles* ... 50
3.2.5.1 Fenêtre de paramétrage *A : Sécurité/Temps* ... 52
3.2.5.2 Fenêtre de paramétrage *A : Entraînement* ... 58
3.2.5.3 Fenêtre de paramétrage *A : Store* ... 63
3.2.5.4 Fenêtre de paramétrage *A: Fonctions* ... 71
3.2.5.4.1 Fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections* ... 72
3.2.5.4.2 Fenêtre de paramétrage *A : Contrôle automatique protection solaire* ... 75
3.2.5.4.3 Fenêtre de paramétrage *A : Scène* ... 81
3.2.5.5 Fenêtre de paramétrage *A : Messages d'état* ... 83
3.2.6 Paramètre *Mode d'exploitation Clapets de ventilation, opération de commutation* ... 87
3.2.6.1 Fenêtre de paramétrage *A : Sécurité/Temps* ... 89
3.2.6.2 Fenêtre de paramétrage *A : Messages d'état* ... 93

Sommaire

3.3 Objets de communication 95
3.3.1 Aperçu des objets de communication 95
3.3.2 Objets de communication *Général* 97
3.3.3 Objets de communication Sortie A...X Commande de store avec / sans réglage des lamelles 99
3.3.4 Objets de communication Sortie A…X Mode *Clapets de ventilation, opération de commutation* 107

4 Planification et utilisation 109

4.1 Temps de course (stores, volets roulants, etc.) 109
4.1.1 Détection automatique de déplacement 111
4.1.2 Spécifier les temps de course 112
4.1.3 Temporisation de démarrage/d'arrêt et durée minimale de fonctionnement 112
4.2 Réglages du store 113
4.3 Fonctions de sécurité 114
4.4 Positions 116
4.5 Comportement en cas de coupure de la tension du bus (CTB) 119
4.6 Comportement après un retour de la tension du bus (RTB), un téléchargement (TC) et un reset ETS 119

A Annexe 121

A.1 Contenu de la livraison 121
A.2 Tableau de correspondance de scène (8 bits), DPT 18.001 122
A.3 Tableau de correspondance de l'objet de communication *Informations sur l'état (bit 0...7)* 123
A.4 Pour passer commande 125
A.5 Notes 126

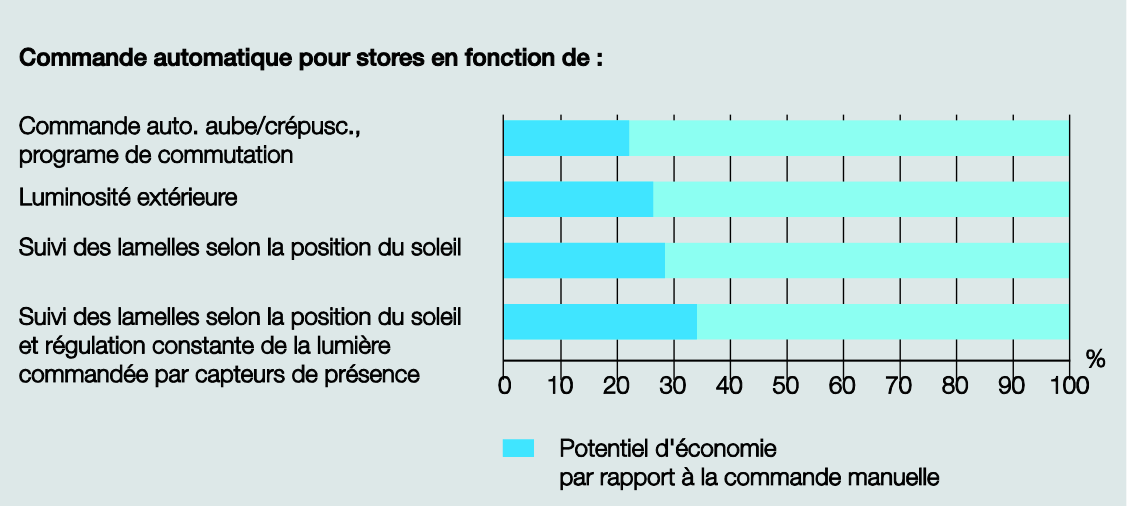
1 Général

L'installation électrique du bâtiment moderne offre un haut niveau de fonctionnalité et correspondant aux exigences les plus élevées en matière de sécurité. L'installation structurée des composants électriques permet de planifier, d'installer et de mettre en service rapidement le système, ainsi que de réduire les coûts pendant l'utilisation.

Dans ce contexte, les dispositifs de protection solaire doivent répondre à de nombreuses exigences :

- Protection contre l'éblouissement, p. ex. sur les postes de travail munis d'écrans
- Utilisation de la lumière du jour grâce au suivi de la position du soleil et au guidage de la lumière
- Protection contre le ternissement des meubles et des tapis
- Régulation de la température, protection contre la chaleur en été, récupération de l'énergie par temps froid
- Protection contre les regards indiscrets de l'extérieur
- Protection contre les intrusions

La hausse des coûts de l'énergie et le nombre croissant de réglementations en la matière confèrent une grande importance aux protections solaires. Grâce à une commande intelligente et automatisée via ABB i-bus® KNX, les modules stores/volets roulants JRA/S contribuent grandement à l'efficacité énergétique dans les bâtiments de toutes sortes. Une étude* de l'Université de sciences appliquées de Biberach a d'ailleurs démontré le potentiel d'économie qu'offrent les commandes automatiques de protection solaire en termes de climatisation :



* établi par l'Université de sciences appliquées de Biberach avec des composants KNX ABB i-bus® selon le profil d'utilisation *Bureau ouvert* (profil d'utilisation 3 [DIN V 18599-10:2005-07]) dans un exemple de bâtiment (immeuble de bureaux classique) du programme 5S IBP:18599. Le potentiel d'économie concerne la consommation d'énergie. Les résultats de recherche sont décrits dans l'étude " *Energieeinsparpotenzial und Energieeffizienz durch Bustechnik sowie Raum- und Gebäudeautomation* " réalisée en 2008 pour ABB STOTZ-KONTAKT GmbH et Busch-Jaeger Elektro GmbH.

La ventilation de pièces ou de bâtiments munis d'enveloppes de plus en plus hermétiques revêt également une importance croissante. L'air frais assure une température agréable dans les pièces. La ventilation change l'air usagé pour de l'air riche en oxygène et les odeurs désagréables sont éliminées de la pièce. La commande d'appareils et de dispositifs d'apport d'air frais via des moteurs convient particulièrement aux espaces où aux trous d'aération qui ne sont pas accessibles manuellement (p. ex. puits de lumière au plafond, volets d'aération dans le coin supérieur d'une pièce ou fenêtres verticales dans des pièces à plafond haut). Un dispositif de commande automatique est également avantageux dans les pièces qui ne sont pas utilisées en permanence mais qui doivent tout de même être aérées régulièrement.

Les modules stores/volets roulants JRA/S permettent de répondre aux exigences complexes en matière de commande moderne de protection solaire et de ventilation sans compromettre le confort, le rapport coût-efficacité et la sécurité.

1.1 Utilisation du manuel produit

Le présent manuel vous donne des informations techniques détaillées sur le fonctionnement, le montage et la programmation du module stores/volets roulants KNX ABB i-bus®. L'utilisation de l'appareil est décrite au moyen d'exemples.

Le manuel est composé des chapitres suivants :

Chapitre 1	Généralités
Chapitre 2	Description technique du matériel
Chapitre 3	Paramétrages
Chapitre 4	Programmation et mise en œuvre
Chapitre A	Annexe

1.1.1 Structure du manuel produit

Le chapitre 3 présente tout d'abord les paramètres. La description des paramètres est directement suivie de la description des objets de communication.

Les fonctions du module stores/volets roulants JRA/S x.y.5.1 avec détection de déplacement et commande manuelle sont expliquées à l'aide du mode *Commande de store avec réglage des lamelles*. Certains paramètres, ainsi que les objets de communication qui s'y rapportent, sont inexistants sur les appareils de type JRA/S x.y.2.1 et JRA/S x.y.1.1.

- Le JRA/S x.y.2.1 ne dispose d'aucune fonction de détection de déplacement.
- Le JRA/S x.y.1.1 ne dispose d'aucune commande manuelle et d'aucune fonction de détection de déplacement.

Les paramètres et les objets de communication non disponibles ou disponibles uniquement en mode *Commande de store sans réglage des lamelles* sont spécialement indiqués.

Remarque
L'appareil dispose de plusieurs sorties. Cependant, comme toutes les sorties disposent des mêmes fonctions, ces dernières seront uniquement expliquées pour la sortie A.

1.1.2 Remarques

Les remarques et consignes de sécurité de ce manuel sont présentées de la façon suivante :

Remarque
Astuces destinées à la simplification de l'utilisation

Exemples
Exemples d'utilisation, exemples de montage, exemples de programmation

Important
Cette consigne de sécurité est utilisée dès qu'il existe un risque de perturbation d'une fonction, sans pour autant engendrer un risque de détérioration ou de blessure.

Attention
Cette consigne de sécurité est utilisée dès qu'une utilisation inappropriée expose à un risque de dommage matériel.

Danger
Cette consigne de sécurité est utilisée dès qu'une utilisation inappropriée expose à un danger la vie ou l'intégrité corporelle.

Danger
Cette consigne de sécurité est utilisée dès qu'une utilisation inappropriée expose à un danger de mort.

1.2 Vue d'ensemble du produit et de son fonctionnement

Les modules stores/volets roulants ABB i-bus® sont encliquetables sur rail DIN pour la ligne design Pro *M* et destinés à être montés dans des coffrets de distribution.

Les appareils servent à commander des moteurs (230 V CA / 24 V CC) pour produits de protection solaire, p. ex. stores, volets roulants, brise-soleil, auvents, stores à rouleau, rideaux, stores verticaux, etc. La commande électrique de stores évite non seulement à l'utilisateur d'avoir à monter et baisser manuellement les volets roulants, mais elle permet également de commander ceux-ci de manière entièrement automatique. La commande automatique prend en compte l'heure du jour, le niveau d'ensoleillement, les conditions de température, la force du vent, etc. Le store est positionné en fonction de ces facteurs. L'utilisateur peut ajuster cette position manuellement et plus précisément selon ses besoins.

Les appareils peuvent être utilisés pour commander des volets d'aération, des puits de lumière, des portes, des portails et d'autres produits pouvant être commandés à l'aide d'un moteur.

Les modules stores/volets roulants sont alimentés via l'ABB i-bus® KNX et ne nécessitent aucune autre tension d'alimentation. La connexion à l'ABB i-bus® KNX s'établit via la borne de raccordement du bus.

Les modèles d'appareil avec commande manuelle JRA/S X.230.2.1 sont munis de touches, situées sur le panneau avant. Celles-ci permettent de déplacer manuellement le store à l'aide du moteur relié, p. ex. OUVRIR/FERMER le store, ARRÊT et OUVRIR/FERMER graduellement le réglage des lamelles. Les LED situées sur le panneau avant indiquent le sens actuel de déplacement ou la position finale et l'état actuels.

Les modèles d'appareil JRA/S X.230.5.1 et JRA/S 4.24.5.1 sont également munis d'un dispositif de détection automatique de déplacement par mesure de courant pour la commande manuelle.

Sur tous les modules stores/volets de 230 V CA, les contacts de sortie pour les déplacements OUVRIR et FERMER sont verrouillés électromécaniquement l'un par rapport à l'autre. Une application de tension simultanée provoquerait la destruction du moteur. Le verrouillage électromécanique permet d'assurer qu'une tension ne puisse jamais être appliquée simultanément sur les deux contacts. La pause à l'inversion de sens, applicable lors des changements de sens, peut être réglée via la fenêtre de paramètres.

Le comportement de l'appareil en cas de perte ou de retour de la tension bus ainsi qu'en cas de programmation peut être réglé individuellement.

Désignation du type

Exemple JRA/S 4.230.5.1

JRA/S	w	x	y	z
Nombre de sorties	4			
Tension nominale		230		
Caractéristique matérielle			5	
Version				1

w : Nombre de sorties (2, 4 ou 8)
x: Tension nominale (24 V ou 230 V)
y: Caractéristique matérielle
1 = standard
2 = avec commande manuelle
5 = avec détection automatique de déplacement et commande manuelle
z: Version du matériel

2 Description technique de l'appareil

2.1 JRA/S X.230.5.1 Module stores/volets roulants avec détection automatique de déplacement et commande manuelle, multiple, 230 V, MRD

JRA/S 8.230.5.1

2CDC 071 018 S0011

Les modules stores/volets roulants avec 2, 4 et 8 sorties et détection automatique de déplacement permettent de commander via ABB i-bus® KNX des moteurs indépendants de 230 V CA servant au positionnement de stores, de volets roulants, d'auvents et d'autres types de couvre-fenêtre. Les appareils peuvent également commander, par exemple, des volets d'aération, des portails et des fenêtres. Les temps de course des moteurs sont déterminés automatiquement via détection de la position finale et sont ensuite enregistrés.

Afin d'empêcher que les moteurs ne soient endommagés, les contacts de sortie sont verrouillés électromécaniquement l'un par rapport à l'autre.

Les sorties peuvent être commandées directement depuis l'appareil via les boutons de commande manuels. Les LED situées sur le panneau avant de l'appareil indiquent l'état des sorties. Les appareils ne nécessitent aucune tension auxiliaire séparée.

Afin de simplifier au maximum la programmation, il est possible de copier ou de permuter des sorties individuelles.

Les modules stores/volets roulants sont encliquetables sur rail DIN et sont destinés à être montés sur un rail de 35 mm dans le coffret de distribution. La connexion à l'ABB i-bus® KNX s'établit via la borne de raccordement du bus.

2.1.1 Caractéristiques techniques

Alimentation	Tension d'alimentation	21…30 V CC, via KNX		
	Courant consommé KNX	< 12 mA		
	Puissance absorbée KNX	maximum 250 mW		
Sorties	Type JRA/S	2.230.5.1	4.230.5.1	8.230.5.1
	Nombre de sorties OUVRIR/FERMER	2*	4	8
		(verrouillées électromécaniquement l'une par rapport à l'autre)		
		* sorties indépendantes pouvant être reliées à 2 moteurs en fonctionnement parallèle		
	Tension nominale U_n	maximum 230 V CA, 45 … 65 Hz		
	Courant nominal I_n	6 A		
	Mesure de courant pour détection de déplacement	> 300 mA		
	Courant de commutation maximal	6 A (AC1/AC3) à 230 V CA ou 6 A (AC1/AC3) à 400 V CA		
	Courant de commutation minimal	100 mA à 5 V ou 10 mA à 10 V ou 1 mA à 24 V		
	Puissance dissipée, appareil à la charge maximale	< 2 W	< 2 W	< 4 W
Raccordements	Moteurs (bornes Sortie A…X)	2 bornes à vis par sortie (OUVRIR/FERMER) avec tête combinée		
	Phase L1…L3 (borne U_N)	2 ou 4 bornes à vis avec tête combinée rigide 0,2…6 mm², flexible 0,2…4 mm²		
	Section de conducteur des bornes à vis	flexible avec embout de câblage à sertir avec ou sans isolation plastique 0,25…4 mm²		
	Couple de serrage	maximum 0,6 Nm		
	ABB i-bus® KNX	borne de raccordement du bus (noir/rouge), 0,8 mm Ø, monobrin		

ABB i-bus® KNX
Description technique de l'appareil

Éléments de commande et d'affichage	Bouton/LED	pour affectation de l'adresse physique		
	Bouton et LED	pour la commutation entre commande manuelle/commande ABB i-bus® et l'affichage		
	Boutons et LED deux boutons et deux LED par sortie	pour commander (Déplacer OUVRIR/FERMER, Lamelles OUVERTES/FERMÉES) la sortie et afficher l'état		
Indice de protection	IP 20	selon EN 60 529		
Classe de protection	II, lorsqu'installé	selon DIN EN 61 140		
Classe d'isolation	Classe de surtension	III selon DIN EN 60 664-1		
	Classe de salissure	2 selon DIN EN 60 664-1		
Basse tension de sécurité KNX	TBTS 24 V CC			
Plage de température	Opération	-20 °C…+45 °C		
	Stockage	-25 °C…+55 °C		
	Transport	-25 °C…+70 °C		
Conditions ambiantes	Humidité relative maximale	93 %, aucune condensation admissible		
Design	Encliquetable sur rail DIN (MRD)	appareil modulaire, design Pro *M*		
	Dimensions (h x l x p) en mm, type JRA/S	2.230.5.1	4.230.5.1	8.230.5.1
	- Hauteur	90	90	90
	- Largeur	72	72	144
	- Profondeur	64,5	64,5	64,5
	Largeur de montage (1 TE = 18 mm)	4	4	8
	Profondeur de montage	64,5	64,5	64,5
Poids sans l'emballage	Type JRA/S	2.230.5.1	4.230.5.1	8.230.5.1
	Poids en kg	0,2	0,25	0,45
Montage	sur rail 35 mm	selon DIN EN 60 715		
Sens de montage	indifférent			
Boîtier, couleur	Matière plastique, gris	sans halogène		
Homologations	KNX selon EN 50 090-1, -2	certificat		
Sigle CE	conforme aux directives CEM et basse tension			

ABB i-bus® KNX
Description technique de l'appareil

Type d'appareil	Programme d'application	Nombre max. d'objets de communication	Nombre max. d'adresses de groupe	Nombre maximal d'affectations
JRA/S 2.230.5.1	Mod. st./vol. roul. 2 sort. 230 V dét. dépl. M/…*	69	255	255
JRA/S 4.230.5.1	Mod. st./vol. roul. 4 sort. 230 V dét. dépl. M/…*	129	255	255
JRA/S 8.230.5.1	Mod. st./vol. roul. 8 sort. 230 V dét. dépl. M/…*	249	255	255

* … = numéro de la version actuelle du programme d'application. **Pour cela, merci de consulter les informations relatives à l'application sur notre site internet.**

Remarque

ETS et la dernière version du programme d'application de l'appareil sont nécessaires pour la programmation de l'appareil.

La dernière version du programme d'application peut être téléchargée en ligne sur *www.abb.com/knx*. Après l'importation dans ETS, celle-ci est disponible sous *ABB/Store/Commutateur*.

L'appareil ne prend pas en charge la fonction de fermeture d'un appareil KNX dans ETS. L'interdiction d'accès à tous les appareils d'un projet au moyen d'une *clé BCU* n'a aucun effet sur cet appareil. Celui-ci peut encore être lu et programmé.

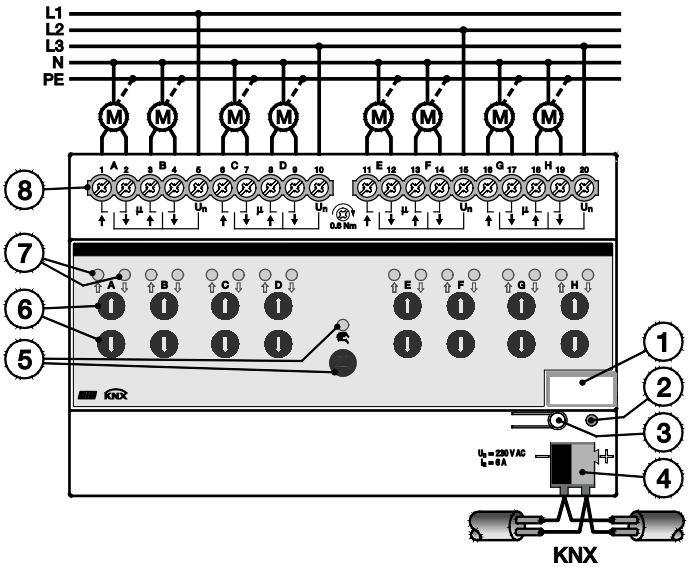
Important

En cas d'utilisation de moteurs électriques, le courant de repos de 150 mA ne doit pas être dépassé, faute de quoi la fonction de détection automatique de déplacement ne peut être garantie. Dans ce cas, les temps de déplacement pour les moteurs doivent être déterminés manuellement et entrés dans les paramètres d'ETS.

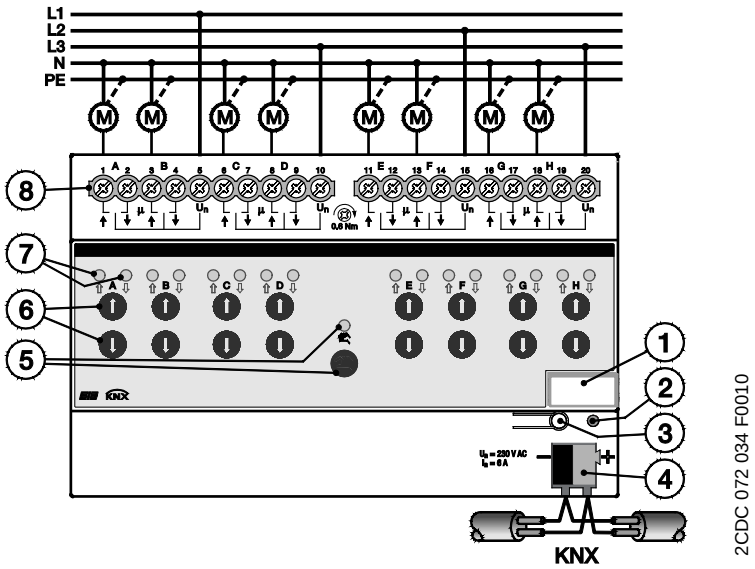
Les moteurs électriques munis d'un dispositif de démarrage ou d'arrêt progressif ne sont pas adaptés à la commande via le JRA/S.

2.1.2 Schémas de raccordement JRA/S X.230.5.1

Raccordement à des moteurs de stores et de volets roulants



Raccordement à des volets d'aération



1 Support de plaque signalétique

2 LED

3 Bouton

4 Borne de raccordement du bus ABB i-bus® KNX

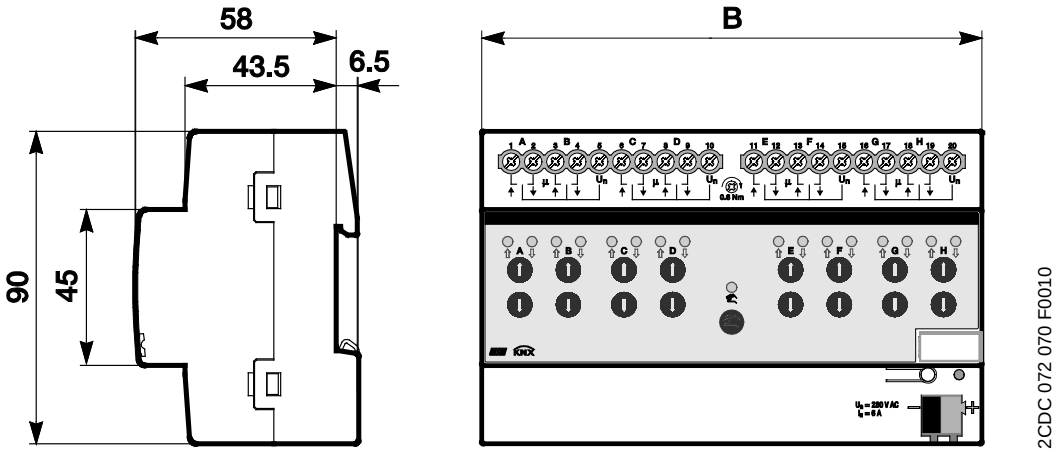
5 Bouton et LED

6 Boutons (2 par sortie)

7 LED (2 par sortie)

8 Bornes à vis (OUVRIR/FERMER, phase L)

2.1.3 Dimensions JRA/S X.230.5.1



2CDC 072 070 F0010

	JRA/S 2.230.5.1	JRA/S 4.230.5.1	JRA/S 8.230.5.1
B	72	72	144

2.2 JRA/S 4.24.5.1 Module stores/volets roulants avec détection automatique de déplacement et commande manuelle, 4 sorties, 24 V CC, MRD

2CDC 071 019 S0011

JRA/S 4.24.5.1

Les modules stores/volets roulants avec 4 sorties et détection automatique de déplacement permettent de commander via ABB i-bus® KNX des moteurs indépendants de 24 V CC servant au positionnement de stores, de volets roulants, d'auvents et d'autres types de couvre-fenêtre. Les appareils peuvent également commander, par exemple, des volets d'aération, des portails et des fenêtres. Les temps de course des moteurs sont déterminés automatiquement via détection de la position finale et sont ensuite enregistrés.

Les appareils ne nécessitent aucune tension auxiliaire séparée.

Les sorties peuvent être commandées directement depuis l'appareil via les boutons de commande manuels. Les LED situées sur le panneau avant de l'appareil indiquent l'état des sorties.

Afin de simplifier au maximum la programmation, il est possible de copier ou de permuter des sorties individuelles.

Les modules stores/volets roulants sont encliquetables sur rail DIN et sont destinés à être montés sur un rail de 35 mm dans le coffret de distribution. La connexion à l'ABB i-bus® KNX s'établit via la borne de raccordement du bus.

2.2.1 Caractéristiques techniques

Alimentation	Tension d'alimentation	21…30 V CC, via KNX
	Courant consommé KNX	< 12 mA
	Puissance absorbée KNX	250 mW max.
Sorties	Nombre de sorties (OUVRIR/FERMER ou +/-)	4 Répartition de potentiel pour télégramme OUVRIR/FERMER :

Sortie	A		B		C		D	
Borne nº	1	2	3	4	6	7	8	9
Potentiel pour télég. FERMER	-	+	-	+	-	+	-	+
Potentiel pour télég. OUVRIR	+	-	+	-	+	-	+	-

	Tension nominale U_n	maximum 24 V CC
	Courant nominal I_n	6 A
	Mesure de courant pour détection de déplacement	> 50 mA
	Courant de commutation maximal	6 A (AC1/AC3) à 230 V CA ou 6 A (AC1/AC3) à 400 V CA
	Courant de commutation minimal	100 mA à 5 V ou 10 mA à 10 V ou 1 mA à 24 V
	Puissance dissipée, appareil à la charge maximale	< 4 W
Raccordements	Moteurs (bornes Sortie A…X)	2 bornes à vis par sortie (OUVRIR/FERMER) avec tête combinée
	Circuit de charge (+/-)	2 bornes à vis avec tête combinée rigide 0,2…6 mm², flexible 0,2…4 mm²
	Section de conducteur des bornes à vis	flexible avec embout de câblage à sertir avec ou sans isolation plastique 0,25…4 mm²
	Couple de serrage	maximum 0,6 Nm
	ABB i-bus® KNX	borne de raccordement du bus (noir/rouge), 0,8 mm Ø, monobrin

ABB i-bus® KNX
Description technique de l'appareil

Éléments de commande et d'affichage	Bouton/LED	pour affectation de l'adresse physique
	Bouton et LED	pour la commutation entre commande manuelle/commande ABB i-bus® et l'affichage
	Boutons et LED deux boutons et deux LED par sortie	pour commander (Déplacer OUVRIR/FERMER, Lamelles OUVERTES/FERMÉES) la sortie et afficher l'état
Indice de protection	IP 20	selon EN 60 529
Classe de protection	II, lorsqu'installé	selon DIN EN 61 140
Classe d'isolation	Classe de surtension	III selon DIN EN 60 664-1
	Classe de salissure	2 selon DIN EN 60 664-1
Basse tension de sécurité KNX	TBTS 24 V CC	
Plage de température	Opération	-20 °C…+45 °C
	Stockage	-25 °C…+55 °C
	Transport	-25 °C…+70 °C
Conditions ambiantes	Humidité relative maximale	93 %, aucune condensation admissible
Design	Encliquetable sur rail DIN (MRD)	appareil modulaire, design Pro *M*
	Dimensions (h x l x p) en mm	90 x 72 x 64,5
	Largeur de montage (1 TE = 18 mm)	4
	Profondeur de montage	64,5
Poids sans l'emballage	en kg	0,25
Montage	sur rail 35 mm	selon DIN EN 60 715
Sens de montage	indifférent	
Boîtier, couleur	Matière plastique, gris	sans halogène
Homologations	KNX selon EN 50 090-1, -2	certificat
Sigle CE	conforme aux directives CEM et basse tension	

Description technique de l'appareil

Type d'appareil	Programme d'application	Nombre max. d'objets de communication	Nombre max. d'adresses de groupe	Nombre maximal d'affectations
JRA/S 4.24.5.1	Mod. st./vol. roul. 4 sort. 24 V dét. dépl. M/…*	129	255	255

* … = numéro de la version actuelle du programme d'application. **Pour cela, merci de consulter les informations relatives à l'application sur notre site internet.**

Remarque

ETS et la dernière version du programme d'application de l'appareil sont nécessaires pour la programmation de l'appareil.

La dernière version du programme d'application peut être téléchargée en ligne sur *www.abb.com/knx*. Après l'importation dans ETS, celle-ci est disponible sous *ABB/Store/Commutateur*.

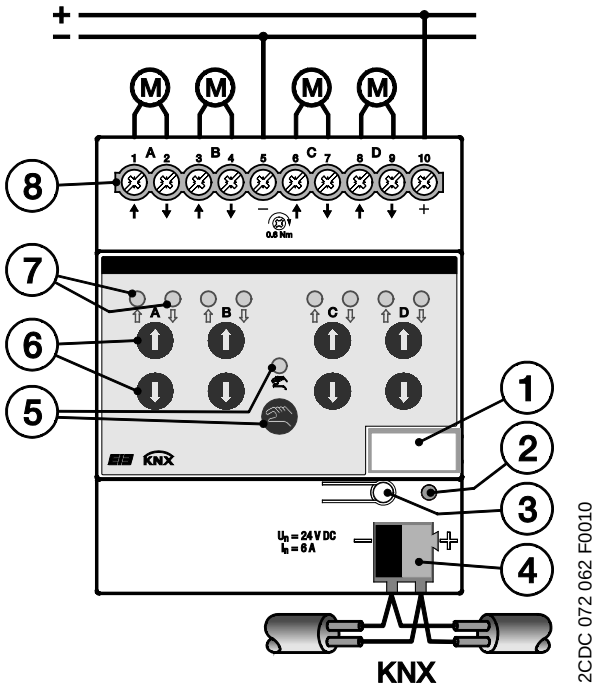
L'appareil ne prend pas en charge la fonction de fermeture d'un appareil KNX dans ETS. L'interdiction d'accès à tous les appareils d'un projet au moyen d'une *clé BCU* n'a aucun effet sur cet appareil. Celui-ci peut encore être lu et programmé.

Important

En cas d'utilisation de moteurs électriques, le courant de repos de 150 mA ne doit pas être dépassé, faute de quoi la fonction de détection automatique de déplacement ne peut être garantie. Dans ce cas, les temps de déplacement pour les moteurs doivent être déterminés manuellement et entrés dans les paramètres d'ETS.

Les moteurs électriques munis d'un dispositif de démarrage ou d'arrêt progressif ne sont pas adaptés à la commande via le JRA/S.

2.2.2 Schéma de raccordement JRA/S 4.24.5.1



1 Support de plaque signalétique

2 LED

3 Bouton

4 Borne de raccordement du bus ABB i-bus® KNX

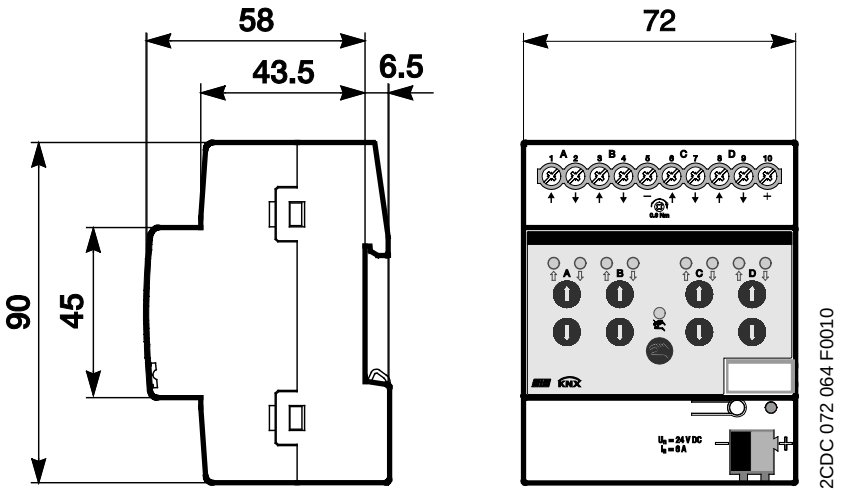
5 Bouton et LED

6 Boutons (2 par sortie)

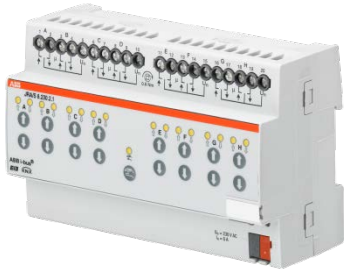
7 LED (2 par sortie)

8 Bornes à vis (OUVRIR/FERMER, U_N)

2.2.3 Dimensions JRA/S 4.24.5.1



2.3 JRA/S X.230.5.1 Module stores/volets roulants avec commande manuelle, multiple, 230 V, MRD



2CDC 071 015 S0011

JRA/S 8.230.2.1

Les modules stores/volets roulants avec 2, 4 et 8 sorties et commande manuelle permettent de commander via ABB i-bus® KNX des moteurs indépendants de 230 V CA servant au positionnement de stores, de volets roulants, d'auvents et d'autres types de couvre-fenêtre. Les appareils peuvent également commander, par exemple, des volets d'aération, des portails et des fenêtres.

Afin d'empêcher que les moteurs ne soient endommagés, les contacts de sortie sont verrouillés électromécaniquement l'un par rapport à l'autre.

Les appareils ne nécessitent aucune tension auxiliaire séparée.

Les sorties peuvent être commandées directement depuis l'appareil via les boutons de commande manuels. Les LED situées sur le panneau avant de l'appareil indiquent l'état des sorties.

Afin de simplifier au maximum la programmation, il est possible de copier ou de permuter des sorties individuelles.

Les modules stores/volets roulants sont encliquetables sur rail DIN et sont destinés à être montés sur un rail de 35 mm dans le coffret de distribution. La connexion à l'ABB i-bus® KNX s'établit via la borne de raccordement du bus.

2.3.1 Caractéristiques techniques

Alimentation	Tension d'alimentation	21…30 V CC, via KNX		
	Courant consommé KNX	< 12 mA		
	Puissance absorbée KNX	maximum 250 mW		
Sorties	Type JRA/S	2.230.2.1	4.230.2.1	8.230.2.1
	Nombre de sorties OUVRIR/FERMER	2*	4	8
		(verrouillées électromécaniquement l'une par rapport à l'autre) * sorties indépendantes pouvant être reliées à 2 moteurs en fonctionnement parallèle		
	Tension nominale U_n	maximum 230 V CA, 45 … 65 Hz		
	Courant nominal I_n	6 A		
	Courant de commutation maximal	6 A (AC1/AC3) à 230 V CA ou 6 A (AC1/AC3) à 400 V CA		
	Courant de commutation minimal	100 mA à 5 V ou 10 mA à 10 V ou 1 mA à 24 V		
	Puissance dissipée, appareil à la charge maximale	< 2 W	< 2 W	< 4 W
Raccordements	Moteurs (bornes Sortie A…X)	2 bornes à vis par sortie (OUVRIR/FERMER) avec tête combinée		
	Phase L1…L3 (borne U_N)	2 ou 4 bornes à vis avec tête combinée rigide 0,2…6 mm², flexible 0,2…4 mm²		
	Section de conducteur des bornes à vis	flexible avec embout de câblage à sertir avec ou sans isolation plastique 0,25…4 mm²		
	Couple de serrage	maximal 0,6 Nm		
	ABB i-bus® KNX	borne de raccordement du bus (noir/rouge), 0,8 mm Ø, monobrin		

ABB i-bus® KNX
Description technique de l'appareil

Éléments de commande et d'affichage	Bouton/LED	pour affectation de l'adresse physique		
	Bouton et LED	pour la commutation entre commande manuelle/commande ABB i-bus® et l'affichage		
	Boutons et LED deux boutons et deux LED par sortie	pour commander (Déplacer OUVRIR/FERMER, Lamelles OUVERTES/FERMÉES) la sortie et afficher l'état		
Indice de protection	IP 20	selon EN 60 529		
Classe de protection	II, lorsqu'installé	selon DIN EN 61 140		
Classe d'isolation	Classe de surtension	III selon DIN EN 60 664-1		
	Classe de salissure	2 selon DIN EN 60 664-1		
Basse tension de sécurité KNX	TBTS 24 V CC			
Plage de température	Opération	-20 °C…+45 °C		
	Stockage	-25 °C…+55 °C		
	Transport	-25 °C…+70 °C		
Conditions ambiantes	Humidité relative maximale	93 %, aucune condensation admissible		
Design	Encliquetable sur rail DIN (MRD)	appareil modulaire, design Pro *M*		
	Dimensions (h x l x p) en mm, type JRA/S	2.230.2.1	4.230.2.1	8.230.2.1
	- Hauteur	90	90	90
	- Largeur	72	72	144
	- Profondeur	64,5	64,5	64,5
	Largeur de montage (1 TE = 18 mm)	4	4	8
	Profondeur de montage	64,5	64,5	64,5
Poids sans l'emballage	Type JRA/S	2.230.2.1	4 230. 2.1	8.230.2.1
	Poids en kg	0,2	0,25	0,45
Montage	sur rail 35 mm	selon DIN EN 60 715		
Sens de montage	indifférent			
Boîtier, couleur	Matière plastique, gris	sans halogène		
Homologations	KNX selon EN 50 090-1, -2	certificat		
Sigle CE	conforme aux directives CEM et basse tension			

Type d'appareil	Programme d'application	Nombre max. d'objets de communication	Nombre max. d'adresses de groupe	Nombre maximal d'affectations
JRA/S 2.230.2.1	Mod. st./vol. roul. 2 sort. 230 V M/…*	69	255	255
JRA/S 4.230.2.1	Mod. st./vol. roul. 4 sort. 230 V M/…*	129	255	255
JRA/S 8.230.2.1	Mod. st./vol. roul. 8 sort. 230 V M/…*	249	255	255

* … = numéro de la version actuelle du programme d'application. **Pour cela, merci de consulter les informations relatives à l'application sur notre site internet.**

Remarque

ETS et la dernière version du programme d'application de l'appareil sont nécessaires pour la programmation de l'appareil.

La dernière version du programme d'application peut être téléchargée en ligne sur *www.abb.com/knx*. Après l'importation dans ETS, celle-ci est disponible sous *ABB/Store/Commutateur*.

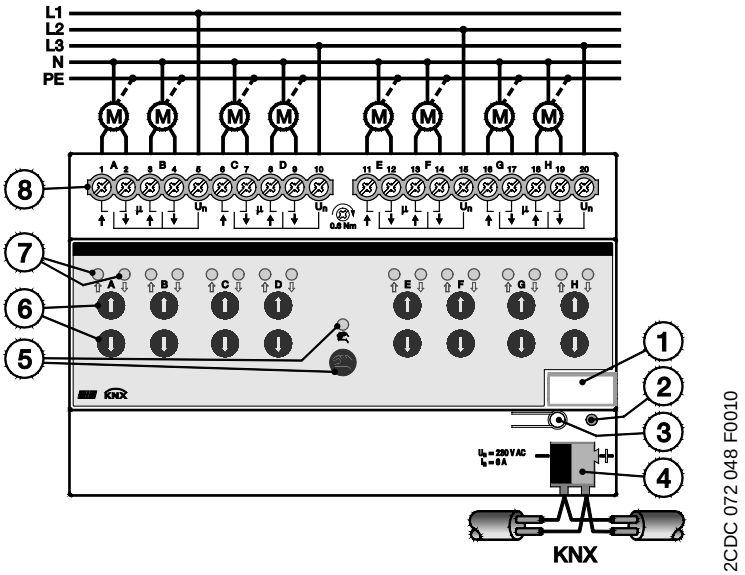
L'appareil ne prend pas en charge la fonction de fermeture d'un appareil KNX dans ETS. L'interdiction d'accès à tous les appareils d'un projet au moyen d'une *clé BCU* n'a aucun effet sur cet appareil. Celui-ci peut encore être lu et programmé.

Important

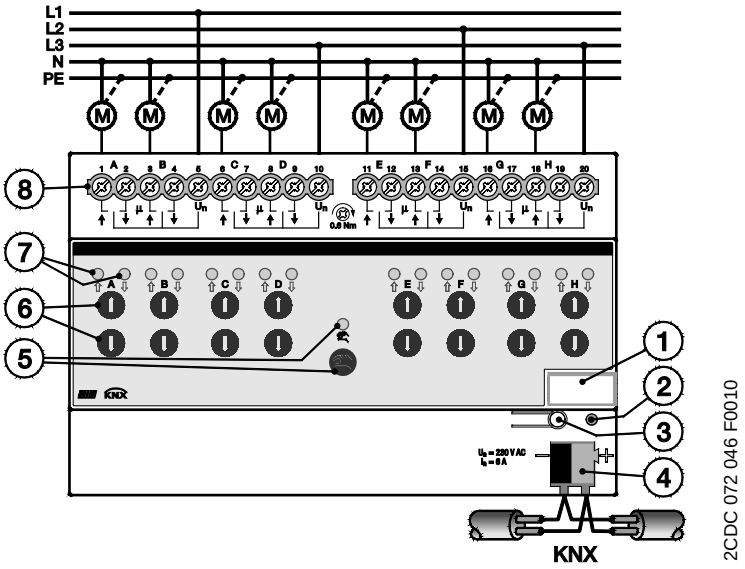
Les moteurs électriques munis d'un dispositif de démarrage ou d'arrêt progressif ne sont pas adaptés à la commande via le JRA/S.

2.3.2 Schéma de raccordement JRA/S X.230.2.1

Raccordement à des moteurs de stores et de volets roulants



Raccordement à des volets d'aération



1 Support de plaque signalétique

2 LED

3 Bouton

4 Borne de raccordement du bus ABB i-bus® KNX

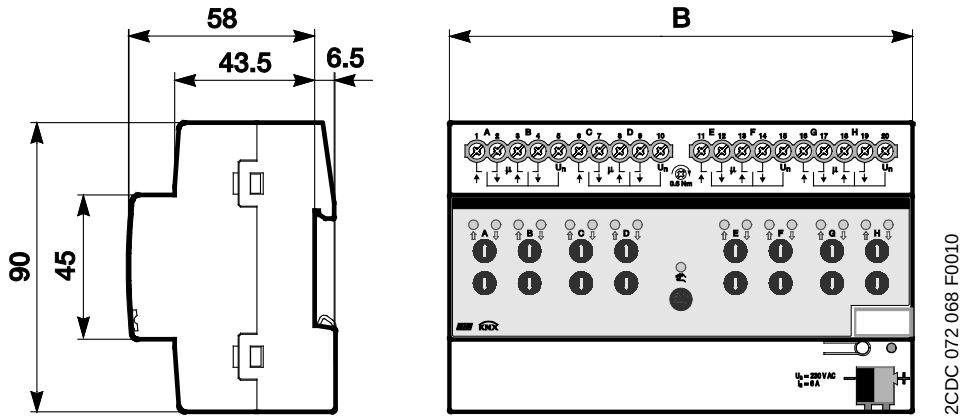
5 Bouton et LED

6 Boutons (2 par sortie)

7 LED (2 par sortie)

8 Bornes à vis (OUVRIR/FERMER, phase L)

2.3.3 Dimensions JRA/S X.230.2.1



	JRA/S 2.230.2.1	JRA/S 4.230.2.1	JRA/S 8.230.2.1
B	72	72	144

2.4 JRA/S X.230.1.1 Module stores/volets roulants, multiple, 230 V, MRD

2CDC 071 012 S0011

JRA/S 8.230.1.1

Les modules stores/volets roulants avec 2, 4 et 8 sorties permettent de commander, via ABB i-bus® KNX, des moteurs indépendants de 230 V CA servant au positionnement de stores, de volets roulants, d'auvents et d'autres types de couvre-fenêtre. Les appareils peuvent également commander, par exemple, des volets d'aération, des portails et des fenêtres.

Afin d'empêcher que les moteurs ne soient endommagés, les contacts de sortie sont verrouillés électromécaniquement l'un par rapport à l'autre.

Les appareils ne nécessitent aucune tension auxiliaire séparée.

Afin de simplifier au maximum la programmation, il est possible de copier ou de permuter des sorties individuelles.

Les modules stores/volets roulants sont encliquetables sur rail DIN et sont destinés à être montés sur un rail de 35 mm dans le coffret de distribution. La connexion à l'ABB i-bus® KNX s'établit via la borne de raccordement du bus.

2.4.1 Caractéristiques techniques

Alimentation	Tension d'alimentation	21…30 V CC, via KNX		
	Courant consommé KNX	< 12 mA		
	Puissance absorbée KNX	250 mW max.		
Sorties	Type JRA/S	2.230.1.1	4.230.1.1	8.230.1.1
	Nombre de sorties OUVRIR/FERMER	2*	4	8
		(verrouillées électromécaniquement l'une par rapport à l'autre) * sorties indépendantes pouvant être reliées à 2 moteurs en fonctionnement parallèle		
	Tension nominale U_n	maximum 230 V CA, 45… 65 Hz		
	Courant nominal I_n	6 A		
	Courant de commutation maximal	6 A (AC1/AC3) à 230 V CA ou 6 A (AC1/AC3) à 400 V CA		
	Courant de commutation minimal	100 mA à 5 V ou 10 mA à 10 V ou 1 mA à 24 V		
	Puissance dissipée, appareil à la charge maximale	< 2 W	< 2 W	< 4 W
Raccordements	Moteurs (bornes Sortie A…X)	2 bornes à vis par sortie (OUVRIR/FERMER) avec tête combinée		
	Phase L1…L3 (borne U_N)	2 ou 4 bornes à vis avec tête combinée rigide 0,2…6 mm², flexible 0,2…4 mm²		
	Section de conducteur des bornes à vis	flexible avec embout de câblage à sertir avec ou sans isolation plastique 0,25…4 mm²		
	Couple de serrage	maximal 0,6 Nm		
	ABB i-bus® KNX	borne de raccordement du bus (noir/rouge), 0,8 mm Ø, monobrin		

ABB i-bus® KNX
Description technique de l'appareil

Éléments de commande et d'affichage	Bouton/LED	pour affectation de l'adresse physique		
Indice de protection	IP 20	selon EN 60 529		
Classe de protection	II, lorsqu'installé	selon DIN EN 61 140		
Classe d'isolation	Classe de surtension Classe de salissure	III selon DIN EN 60 664-1 2 selon DIN EN 60 664-1		
Basse tension de sécurité KNX	TBTS 24 V CC			
Plage de température	Opération Stockage Transport	-20 °C…+45 °C -25 °C…+55 °C -25 °C…+70 °C		
Conditions ambiantes	Humidité relative maximale	93 %, aucune condensation admissible		
Design	Encliquetable sur rail DIN (MRD)	appareil modulaire, design Pro *M*		
	Dimensions (h x l x p) en mm, type JRA/S - Hauteur - Largeur - Profondeur Largeur de montage (1 TE = 18 mm) Profondeur de montage	2.230.1.1 90 72 64,5 4 64,5	4.230.1.1 90 72 64,5 4 64,5	8.230.1.1 90 144 64,5 8 64,5
Poids sans l'emballage	Type JRA/S Poids en kg	2.230.1.1 0,2	4 230. 1.1 0,25	8.230.1.1 0,45
Montage	sur rail 35 mm	selon DIN EN 60 715		
Sens de montage	indifférent			
Boîtier, couleur	Matière plastique, gris	sans halogène		
Homologations	KNX selon EN 50 090-1, -2	certificat		
Sigle CE	conforme aux directives CEM et basse tension			

Type d'appareil	Programme d'application	Nombre max. d'objets de communication	Nombre max. d'adresses de groupe	Nombre maximal d'affectations
JRA/S 2.230.1.1	Mod. st./vol. roul. 2 sort. 230 V/…*	67	255	255
JRA/S 4.230.1.1	Mod. st./vol. roul. 4 sort. 230 V/…*	127	255	255
JRA/S 8.230.1.1	Mod. st./vol. roul. 8 sort. 230 V/…*	247	255	255

* … = numéro de la version actuelle du programme d'application. **Pour cela, merci de consulter les informations relatives à l'application sur notre site internet.**

Remarque

ETS et la dernière version du programme d'application de l'appareil sont nécessaires pour la programmation de l'appareil.

La dernière version du programme d'application peut être téléchargée en ligne sur *www.abb.com/knx*. Après l'importation dans ETS, celle-ci est disponible sous *ABB/Store/Commutateur*.

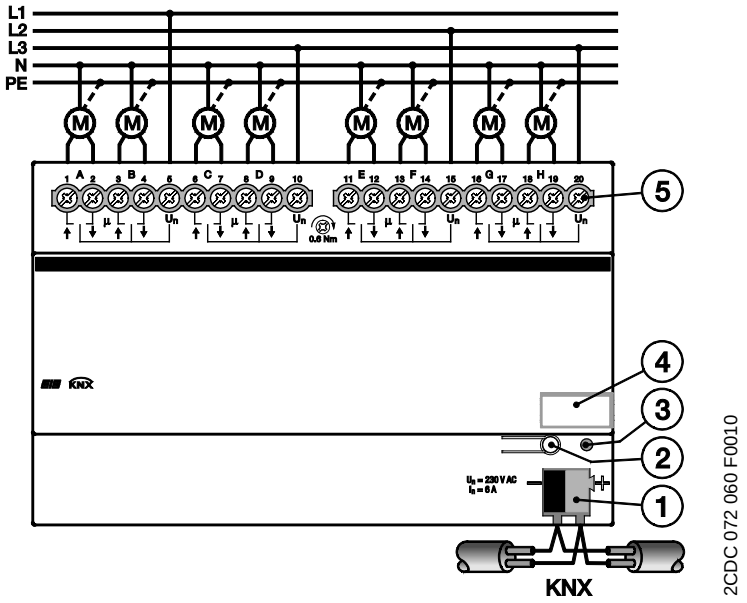
L'appareil ne prend pas en charge la fonction de fermeture d'un appareil KNX dans ETS. L'interdiction d'accès à tous les appareils d'un projet au moyen d'une *clé BCU* n'a aucun effet sur cet appareil. Celui-ci peut encore être lu et programmé.

Important

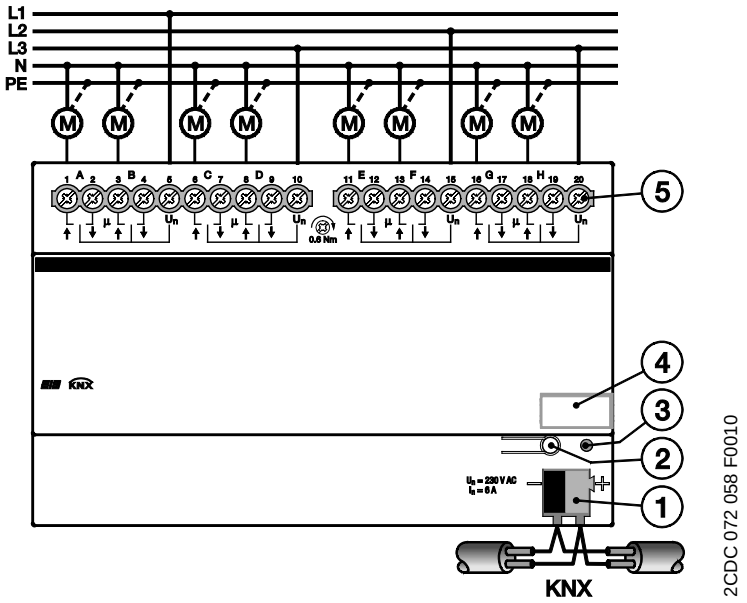
Les moteurs électriques munis d'un dispositif de démarrage ou d'arrêt progressif ne sont pas adaptés à la commande via le JRA/S.

2.4.2 Schémas de raccordement JRA/S X.230.1.1

Raccordement à des moteurs de stores et de volets roulants



Raccordement à des volets d'aération



1 Borne de raccordement du bus ABB i-bus® KNX

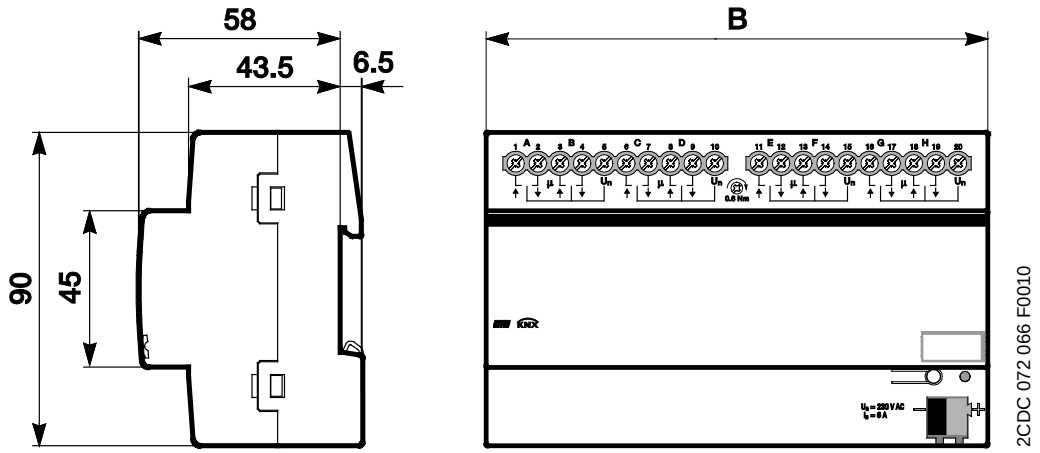
2 Bouton

3 LED

4 Support de plaque signalétique

8 Bornes à vis (OUVRIR/FERMER, U_N)

2.4.3 Dimensions JRA/S X.230.1.1



	JRA/S 2.230.1.1	JRA/S 4.230.1.1	JRA/S 8.230.1.1
B	72	72	144

2.5 Montage et installation

Le module stores/volets roulants JRA/S ABB i-bus® KNX est un appareil modulaire destiné à être monté rapidement sur rail DIN de 35 mm selon DIN EN 60 715 dans des coffrets de distribution.

L'appareil peut être monté dans n'importe quelle position désirée.

Le raccordement au bus est réalisé via les bornes de raccordement du bus fournies.

Le raccordement électrique est réalisé par des bornes à vis. Le raccordement au bus est réalisé via la borne de connexion au bus fournie. Le repérage des bornes est gravé sur le boîtier.

L'appareil est prêt à fonctionner dès l'application de la tension du bus. Si aucune tension de bus n'est disponible au moment de la mise en service, les appareils munis de boutons de commande peuvent être alimentés pour la commande manuelle via le bloc d'alimentation de mise en service NTI/Z.

L'accessibilité de l'appareil pour le fonctionnement, la supervision, l'entretien et la réparation doit être assurée selon la norme DIN VDE 0100-520.

Conditions de mise en service

La mise en service de l'appareil nécessite un PC avec le programme ETS et une interface KNX, p. ex. USB ou IP. L'appareil est prêt à fonctionner dès l'application de la tension du bus

Le montage et la mise en service ne doivent être effectués que par des électriciens qualifiés. Lors de la planification et de la construction d'installations électriques, d'installations relatives à la sécurité, intrusion et protection incendie, les normes, directives, réglementations et dispositions pertinentes en vigueur dans le pays concerné doivent être respectées.

Protéger l'appareil contre la poussière, l'humidité et les risques de dommages lors du transport, du stockage et de l'utilisation.

N'utiliser l'appareil que dans le cadre des données techniques spécifiées !

N'utiliser l'appareil que dans un boîtier fermé (coffret) !

L'appareil doit être mis hors tension avant les travaux de montage.

Danger

En cas de modification ou d'extension de l'installation, il est indispensable de mettre hors tension tous les équipements de l'installation afin d'éviter tout risque de contact avec un élément ou un conducteur sous tension.

Commande manuelle

L'appareil peut être commandé manuellement. Les boutons de commande du clavier souple permettent d'exécuter des fonctions spéciales de l'appareil.

Les boutons du clavier souple ne doivent pas être actionnés à l'aide d'objets pointus ou tranchants, p. ex. des tournevis ou des crayons, car ceux-ci pourraient endommager le clavier.

État à la livraison

L'appareil est livré avec l'adresse physique 15.15.255. Le programme d'application est déjà préchargé. Pour les paramétrages, il est donc uniquement nécessaire de charger les adresses de groupe et les paramètres.

Le programme d'application complet peut être si besoin à nouveau chargé. En cas de changement du programme d'application ou de déchargement, le chargement peut être long.

Affectation de l’adresse physique

La programmation de l’adresse physique, des adresses de groupe et le paramétrage sont réalisés à partir d'ETS.

Pour l'affectation de l’adresse physique, l'appareil dispose d'une touche *Programmation*. Après actionnement de la touche, la LED rouge *Programmation* s'allume. Elle s'éteint dès qu'ETS a affecté l'adresse physique ou que la touche *Programmation* a été à nouveau actionnée.

Nettoyage

Les appareils souillés peuvent être nettoyés avec un chiffon sec ou un chiffon humidifié dans de l'eau savonneuse. L'usage d'agents caustiques ou de solvants est absolument proscrit.

Comportement du téléchargement

Selon l'ordinateur utilisé et la complexité de l'appareil, il est possible qu'une minute et demie s'écoule avant l'apparition de la barre de progression du téléchargement.

Maintenance

L'appareil ne nécessite aucun entretien. En cas de dommages provoqués par exemple pendant le transport ou le stockage, aucune réparation ne doit être effectuée.

2.6 Commande manuelle

Général

Les sorties peuvent être commandées directement à l'aide des boutons de la commande manuelle.

Il est ainsi possible pendant la mise en service de vérifier si les moteurs reliés aux sorties sont bien raccordés. Par exemple, il est possible de vérifier si les moteurs des stores connectés s'ouvrent et se ferment correctement. Si aucune tension de bus n'est disponible au moment de la mise en service, l'appareil peut être alimenté pour la commande manuelle via le bloc d'alimentation de mise en service NTI/Z.

Fonctionnement de la commande manuelle

La commande manuelle permet de commander l'appareil sur place. Le bouton *Commande manuelle* est déverrouillé par défaut et permet d'activer et de désactiver cette fonction.

Activation de la commande manuelle :

Appuyer sur le bouton jusqu'à ce que la LED jaune s'allume en continu.

Désactivation de la commande manuelle :

Appuyer sur le bouton jusqu'à ce que la LED jaune s'éteigne.

La LED jaune clignote pendant le processus de commutation.

Après le raccordement au KNX, un téléchargement ETS ou un reset ETS, l'appareil bascule en *mode KNX*. La LED est alors éteinte. Toutes les LED indiquent leur état actuel.

Remarque
Si la *Commande manuelle* est verrouillée de manière générale ou via l'objet de communication *Déverr./verr. commande man.*, la LED clignote lorsqu'on appuie sur le bouton. Aucune commutation du *mode KNX* au mode *Commande manuelle* n'est effectuée.

Important
Les télégrammes de sécurité tels qu'Alarmes temps, Verrouillage et Fonction forçage ont le plus haut niveau de priorité et bloquent la commande manuelle. Si la commande manuelle est activée et qu'un télégramme de sécurité est reçu, ce dernier est exécuté. Il est possible de définir le comportement de l'appareil après le retour de la tension du bus, une programmation ou un reset ETS via les paramètres d'ETS.

État à la livraison

La commande manuelle est déverrouillée dans l'état initial de l'appareil à la livraison. Après le raccordement au bus, l'appareil bascule en mode KNX. La LED jaune est alors éteinte. Toutes les LED des sorties indiquent leur état actuel. Les boutons des sorties sont désactivés.

Traitement des télégrammes lorsque la commande manuelle est activée

Les télégrammes de sécurité entrants tels qu'Alarmes temps, Verrouillage et Fonction forçage ont le plus haut niveau de priorité et sont exécutés. Toutes les autres commandes sont reçues et enregistrées. L'appareil se réactualise près la désactivation de la commande manuelle.

Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu via l'objet de communication *Déverr./Verr. commande man.*, tout mode manuel actuellement activé est désactivé et ensuite verrouillé. La commande manuelle ne peut plus être activée via les boutons manuels.

Contacts verrouillés électromécaniquement

Les contacts de sortie (OUVRIR/FERMER) sont verrouillés électromécaniquement l'un par rapport à l'autre. Cela permet d'assurer que qu'une tension ne puisse jamais être appliquée simultanément sur les deux contacts. Une application de tension simultanée sur les deux contacts peut provoquer la destruction du moteur.

Pause à l'inversion de sens, pause entre deux commutations de déplacement

Pour éviter que le moteur raccordé ne soit endommagé par un changement brusque de direction, les contacts de sortie sont mis hors tension pendant un délai paramétré dit de pause à l'inversion de sens. Ce n'est qu'après ce délai que le contact de sortie correspondant au déplacement désiré peut à nouveau être commuté.

Important
Pour le paramétrage de la pause à l'inversion de sens (modes *Commande de store avec/sans réglage des lamelles*), il est important de tenir compte des données techniques fournies par le fabricant du moteur en question. En mode *Clapets de ventilation, opération de ventilation*, une pause à l'inversion de sens de 100 ms est prédéfinie et ne peut être paramétrée.

2.6.1 Éléments d'affichage

Des LED d'affichage sont situées sur le panneau avant de l'appareil.

Toutes les LED *Sortie X* indiquent leur état actuel. En *mode KNX*, la LED est éteinte.

Le comportement des éléments d'affichage est décrit dans le tableau suivant :

LED	Mode KNX	Mode manuel
Commande manuelle	*Éteinte* : l'appareil est en mode KNX *Clignote (env. 3 sec.) :* basculement en mode manuel *Clignotement continu :* la LED clignote tant que le bouton est enfoncé. La LED s'éteint après le relâchement du bouton.	*Allumée*: l'appareil est en mode manuel *Clignote (env. 3 sec.) :* basculement en mode KNX
Sortie A…X OUVRIR/FERMER	*Allumée :* position finale haute, contact fermé *Allumée :* position finale basse, contact ouvert *Les deux LED allumées* : fonction de sécurité activée, p. ex. alarme vent *Clignote :* le store s'ouvre *Clignote :* le store se ferme Clignotement des deux LED pendant le basculement* : défaut erreur du moteur (aucune circulation de courant ou temps de déplacement non valides) *Éteinte :* position intermédiaire	

* Seulement sur les appareils de type JRA/S x.y.**5**.1

2.6.2 Éléments de commande

Des boutons de commande manuelle sont situés sur le panneau avant de l'appareil.

Le comportement des éléments de commande est décrit dans le tableau suivant en fonction des états de fonctionnement *Mode KNX* et *Mode manuel :*

Bouton	Mode KNX	Mode manuel
Commande manuelle	*Appui prolongé sur le bouton (env. 3 sec.) :* basculement en *mode manuel* si le *mode manuel* n'est pas verrouillé dans les paramètres. *Appui court sur le bouton :* la LED *Commande manuelle* clignote et s'éteint à nouveau. L'appareil est encore en *mode KNX*.	*Appui prolongé sur le bouton (env. 3 sec.) :* basculement en *mode KNX*. Les entrées sont scrutées à nouveau, ce qui actualise les états des entrées. Selon le paramétrage, le reset du mode manuel en *mode KNX* peut également être effectuée dans un délai paramétré.
Sortie A…X OUVRIR/FERMER	Aucune réaction	*Appui long :* OUVRIR/FERMER ou ouverture/fermeture du contact *Appui court :* réglage des lamelles/ARRÊT

3 Mise en service

Cette section décrit les fonctions centrales des modules stores/volets roulants. Le paramétrage du module stores/volets roulants s'effectue à l'aide du programme d'application et du programme Engineering Tool Software ETS. Grâce au programme d'application, l'appareil dispose de fonctions flexibles et étendues. Les réglages par défaut permettent la mise en service facile de l'appareil. Les fonctions peuvent être étendues selon les besoins.

Vous trouverez le programme d'application sous *ABB/Store/Commutateur*.

Le paramétrage nécessite un PC ou un ordinateur portable avec le programme ETS et une liaison au KNX, p. ex. via une interface RS232, USB ou IP.

3.1 Aperçu

Aperçu des fonctions sous forme de tableaux.

Caractéristiques JRA/S	X.230.5.1	4.24.5.1	X.230.2.1	X.230.1.1
Matériel				
Nombre de sorties	X = 2, 4, 8	4	X = 2, 4, 8	X = 2, 4, 8
Tension nominale	230 V CA	24 V CC	230 V CA	230 V CA
Type de montage	MRD	MRD	MRD	MRD
Largeur du module (en TE)	2, 4 sort. : 4TE 8 sort. : 8TE	4	2, 4 sort. : 4TE 8 sort. : 8TE	2, 4 sort. : 4TE 8 sort. : 8TE

■ = Caractéristique est valable

Possibilités générales de paramétrage	X.230.5.1	4.24.5.1	X.230.2.1	X.230.1.1
Fonctions manuelles				
Déverrouiller/verrouiller commande manuelle	■	■	■	-
État Commande manuelle	■	■	■	-
Mode d'exploitation				
Commande de store avec réglage des lamelles (store, etc.)	■	■	■	■
Commande de store sans réglage des lamelles (volets roulants, auvents, etc.)	■	■	■	■
Clapets de ventilation, opération de commutation	■	■	■	■
Fonctions générales des appareils				
Détection automatique temps de déplacement	■	■	-	-
Commutation retardée des entraînements	■	■	■	■
Limitation taux de transfert de télégrammes	■	■	■	■
Temporisation d'émission et de commutation	■	■	■	■
Fonction En service	■	■	■	■
Demander valeurs d'état	■	■	■	■
Clapets de ventilation, opération de commutation	■	■	■	■
Possibilités de réglages avancés pour moteurs et stores	■	■	■	■
Suite à la page suivante				

Possibilités générales de paramétrage	X.230.5.1	4.24.5.1	X.230.2.1	X.230.1.1
Fonctions directes				
OUVRIR/FERMER/ARRÊT	■	■	■	■
Réglage des lamelles	■	■	■	■
Position Haut./Lamelle 0…255	■	■	■	■
Déplacer/définir position présélectionnée	■	■	■	■
OUV./FERM. limitée	■	■	■	■
Activer limite	■	■	■	■
Lancer détection déplacement	■	■	-	-
Lancer course de référence	■	■	■	■
Scène 8 bits	■	■	■	■
Fonctions de sécurité				
Alarme vent	■	■	■	■
Alarme pluie	■	■	■	■
Alarme gel	■	■	■	■
Verrouillage	■	■	■	■
Fonction forçage	■	■	■	■
Comport. si perte/retour tension bus, programmation et reset	■	■	■	■
Fonctions automatiques				
Activation système auto	■	■	■	■
Position Haut./Lamelle pour soleil	■	■	■	■
Présence	■	■	■	■
Chauffage/climatisation	■	■	■	■
Protection surchauffe	■	■	■	■
Déverr./verrouiller sys. auto	■	■	■	■
Déverrouiller/verrouiller mode direct	■	■	■	■
Messages d'état				
État Haut./Lamelle 0…255	■	■	■	■
État Position finale haute/basse	■	■	■	■
État Commande	■	■	■	■
État Contrôle automatique	■	■	■	■
Informations sur l'état (2 octets)	■	■	■	■

■ = Caractéristique est valable

3.1.1 Conversion

Pour les appareils KNX de l'ABB i-bus®, il est possible, à partir de la version ETS3, de reprendre les paramétrages et adresses de groupe de versions plus anciennes du programme d'application.

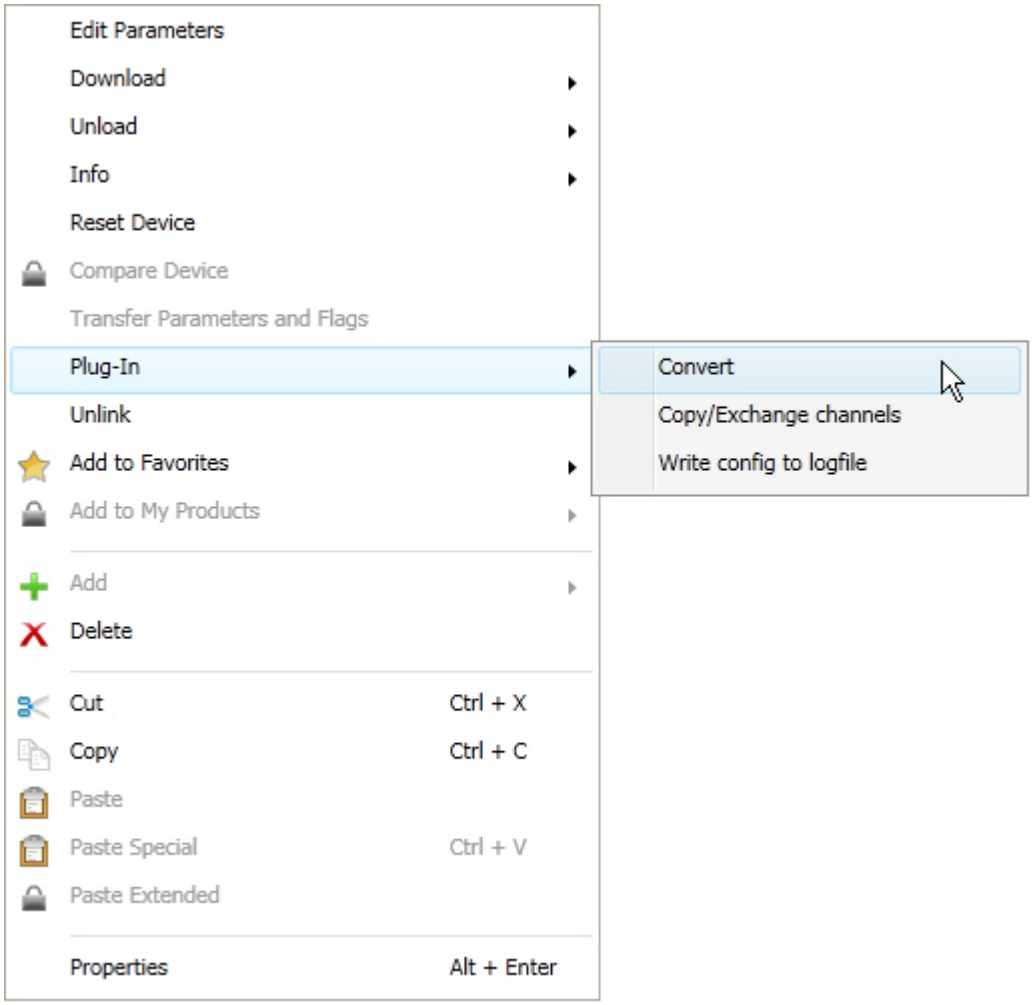
La conversion peut également être utilisée afin de transmettre le paramétrage existant d'un appareil sur un autre appareil.

Remarque
Le terme " canaux ", utilisé dans ETS, désigne toujours des entrées et/ou des sorties. Le mot " canaux " est utilisé afin de s'assurer que la langue de ETS s'applique généralement au plus grand nombre d'appareils ABB i-bus® possible.

Remarque
Si le nombre de canaux de l'appareil cible est supérieur au nombre de entrées/sorties de l'appareil source, seules les premières entrées/sorties de l'appareil cible seront inscrites avec les données converties de l'appareil source. Les entrées/sorties restantes conservent les valeurs par défaut ou celles-ci sont rétablies. Après la conversion, les nouveaux paramètres prennent leur valeur par défaut.

3.1.1.1 Procédure

- Intégrer l'appareil désiré dans le projet.
- Importer le programme d'application actuel dans ETS.
- Paramétrer et programmer votre appareil.
- Après avoir paramétré un appareil, vous pouvez transférer les paramètres sur un second appareil.
- Pour ce faire, cliquer sur le produit avec le bouton droit de la souris et sélectionner *Plug-In* > *Convert* (Plug-in > Convertir) dans le menu contextuel.



- Procéder ensuite aux réglages souhaités dans la boîte de dialogue *Convert* (Convertir).
- Vous devez enfin changer l'adresse physique et supprimer l'ancien appareil.

Utilisez la fonction Copie et permutation de réglages de paramètres, p. 35, si vous désirez uniquement copier quelques entrées ou sorties dans un appareil.

3.1.2 Copie et permutation de réglages de paramètres

Le paramétrage d'un appareil peut prendre beaucoup de temps selon la complexité de son application et son nombre d'entrées et de sorties. Pour réduire autant que possible le temps de travail lors de la mise en service, il est possible, grâce à la fonction *Copier/permuter des canaux (Copy/Exchange channels),* de copier des réglages de paramètres d'une entrée ou sortie vers d'autres entrées ou sorties disponibles, ou encore de les permuter. Ce faisant, les adresses de groupe peuvent également être conservées, copiées ou supprimées dans l'entrée ou la sortie cible.

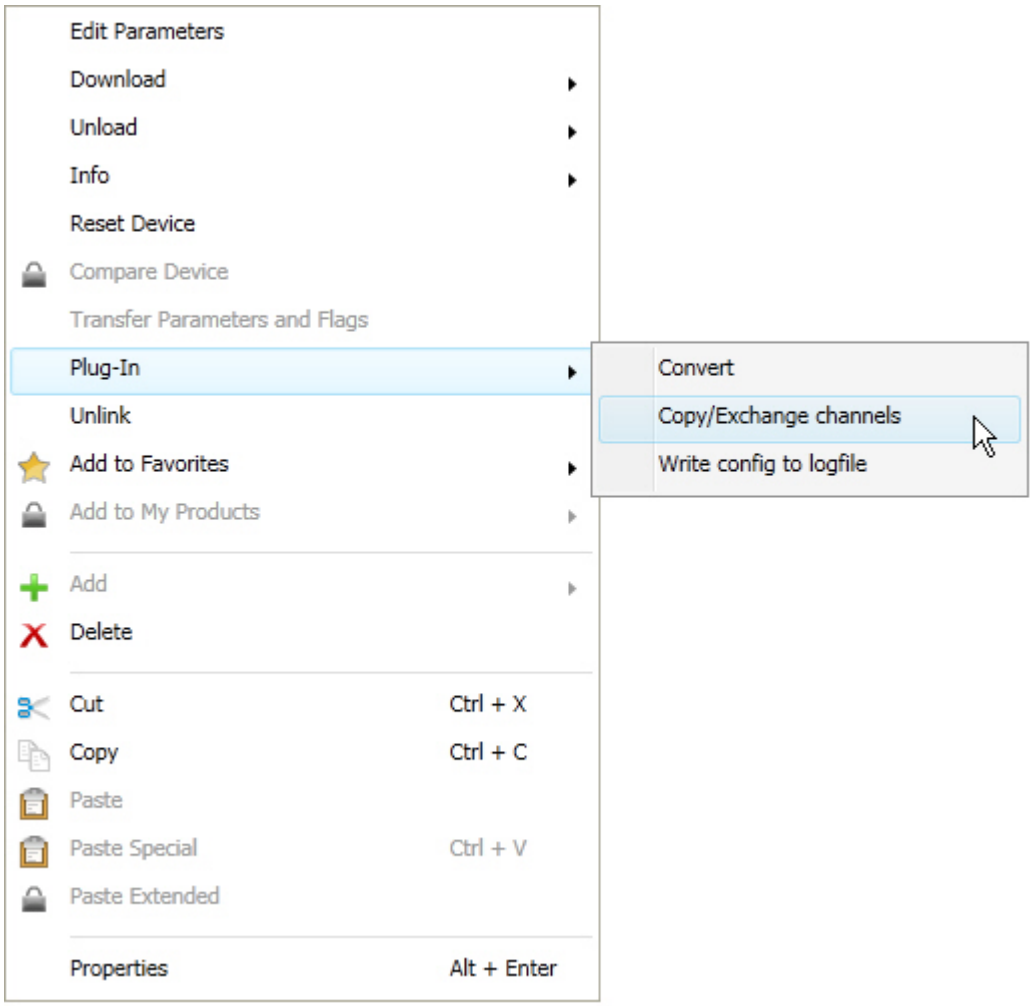
Remarque
Le terme " canaux ", utilisé dans ETS, désigne toujours des entrées et/ou des sorties. Le mot " canaux " est utilisé afin de s'assurer que la langue de ETS s'applique généralement au plus grand nombre d'appareils ABB i-bus® possible.

La fonction de copie d'entrées ou de sorties est particulièrement utile avec des appareils ayant les mêmes réglages de paramètres pour plusieurs sorties, entrées ou groupes. Par exemple, les différents éclairages d'une pièce sont souvent commandés de la même manière. Dans ce cas, les réglages de paramètres de n'importe quelle entrée ou sortie peuvent être copiés à toutes les autres entrées ou sorties de l'appareil, ou encore à une entrée ou sortie spécifique. Il n'est donc pas nécessaire de régler séparément les paramètres pour cette entrée ou sortie, ce qui réduit considérablement le temps de mise en service.

La permutation de réglages de paramètres s'avère également utile, p. ex. si des bornes ont été permutées lors du câblage. Les réglages de paramètres d'entrées ou de sorties câblées incorrectement peuvent être facilement permutés, ce qui évite de devoir rebrancher l'appareil.

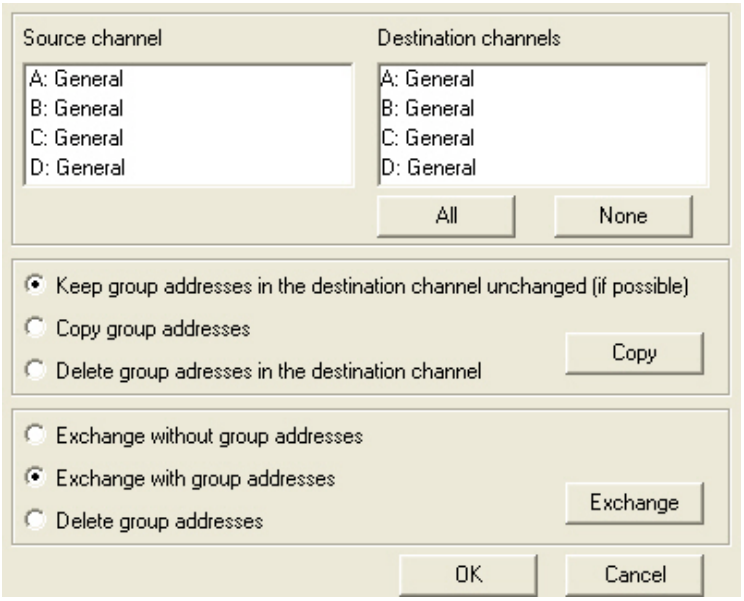
3.1.2.1 Procédure

- Intégrer l'appareil désiré dans le projet.
- Importer le programme d'application actuel dans ETS.
- Cliquez avec le bouton droit de la souris sur le produit dont vous voulez copier ou permuter les sorties, puis sélectionnez l'option *Plug-In* > *Copy/Exchange channels* (Plug-in > Copier/permuter des canaux) dans le menu contextuel.



Effectuez ensuite les réglages voulus dans la boîte de dialogue *Copy/Exchange channels (Copier/permuter des canaux)*.

3.1.2.2 Boîte de dialogue *Copy/Exchange channels* (Copier/permuter des canaux)



En haut à gauche se trouve la fenêtre de sélection Canal source pour le marquage des canaux source. À côté se trouve la fenêtre de sélection du/des canal/canaux cible pour le marquage du/des canal/canaux cible.

Source channel (Canal source)

Lors de la sélection du canal source, vous devez déterminer quels réglages de paramètres seront copiés ou permutés. Un seul canal source peut être sélectionné à la fois.

Destination channels (Canaux cible)

Lors de la sélection du/des canal/canaux cible(s), vous devez déterminer à quel(s) canal/canaux les réglages de paramètres du canal source doivent être appliqués.

- Pour la fonction *Exchange (Permuter)*, vous ne pouvez sélectionner qu'une seule sortie cible.
- Pour la fonction *Copy (Copier)*, plusieurs canaux cibles peuvent être sélectionnés simultanément. Pour ce faire, maintenez la touche Ctrl enfoncée et marquez les canaux voulus avec le curseur de la souris, p. ex. les canaux B et C.

All — Appuyer sur ce bouton sélectionne **tous** les canaux cible disponibles, p. ex. A…C.

None — Appuyer sur ce bouton annule votre sélection de canaux cible.

Copy (Copier)

Vous pouvez sélectionner les options suivantes avant de copier des réglages de paramètres.

- Laisser les adresses de groupe inchangées dans le canal cible (si possible)
- Copier les adresses de groupe
- Supprimer les adresses de groupe dans le canal cible

Appuyer sur ce bouton copie les réglages du canal source vers le(s) canal/canaux cible.

Exchange (Permuter)

Vous pouvez sélectionner les options suivantes avant de permuter des réglages de paramètres.

- Conserver les adresses de groupe
- Permuter les adresses de groupe
- Supprimer les adresses de groupe

Appuyer sur de bouton permute les réglages du canal source avec ceux du canal cible.

Appuyer sur ce bouton confirme votre sélection et ferme la fenêtre.

Appuyer sur ce bouton ferme la fenêtre sans qu'aucune modification ne soit effectuée.

3.2 Paramètres

Le paramétrage des appareils s'effectue à l'aide du logiciel Engineering Tool Software ETS.

Le programme d'application se trouve dans le catalogue produit de l'ETS sous *ABB/Store/Commutateur*.

Les valeurs par défaut des paramètres sont soulignées,

p. ex.

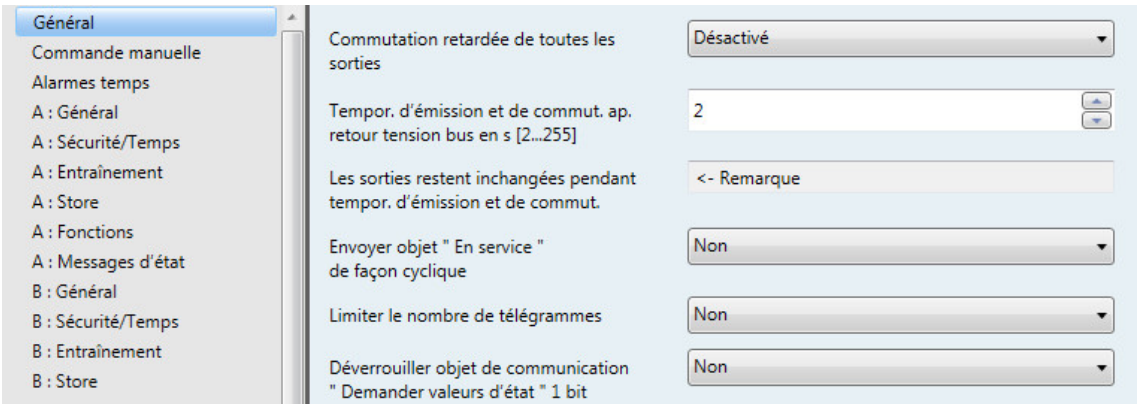
Options : Oui
Non

Remarques éventuelles, p. ex. :

Remarque
L'appareil dispose de plusieurs sorties. Cependant, comme toutes les sorties disposent des mêmes fonctions, ces dernières seront uniquement expliquées pour la sortie A.

3.2.1 Fenêtre de paramétrage *Général*

Cette fenêtre de paramétrage permet de régler des paramètres généraux.



Commutation retardée de toutes les sorties

Options : Désactivé
Activé

Dans les grandes installations KNX, des télégrammes centraux entraînent de forts courants de démarrage lors de l'enclenchement simultané de tous les moteurs. La commutation temporisée des sorties permet de limiter le courant de démarrage. Les télégrammes de déplacement centraux sont exécutés avec délai. Le délai d'exécution d'un déplacement s'applique aux objets de communication et aux états suivants (également lorsque le contrôle automatique est activé) :

- *Soleil : dépl. en haut. [0...255], Soleil : Dépl. lam. [0...255]*
- *Verrouillage, Fonction forçage*
- *Alarme vent, Alarme pluie, Alarme gel*
- *Déplacer en pos. Haut. [0...255]*
- *Dépla. en pos. Lamelle [0...255]*
- *Programmation, Reset*
- *Coupure de la tension du bus*
- *Retour de la tension du bus*
- *Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage*

Le délai d'exécution d'un déplacement n'est pas pris en compte pour les objets de communication suivants :

- *Store déplacer Ouv./Ferm., Store Ouv./Ferm. limitée*
- *Réglage lamelles/Arrêt Ouv.-Ferm., Arrêt*
- *Déplacer en position 1/2, Déplacer en position 3/4*

Cela permet d'assurer que la fonction de commande directe, p. ex. via un bouton, ne soit pas temporisée.

- *Activé* : Le paramètre *Délai en s* est affiché.

Délai en s [1...15]

Options : 1…15

Ce paramètre définit le délai après lequel les sorties sont commutées l'une après l'autre. Le délai paramétré s'applique à toutes les sorties et à tous les moteurs raccordés à l'actionneur.

Attention

Le délai paramétré s'applique également au contrôle automatique, aux alarmes temps et aux fonctions forçage. C'est pourquoi la fonction de délai ne doit être utilisée que dans les grandes installations où l'on craint que le déclenchement simultané de plusieurs moteurs ne provoque une coupure d'alimentation.

Tempor. d'émission et de commut. ap. retour tension bus en s [2...255]

Options : 2…255

Durant une temporisation d'envoi et de commutation, il est uniquement possible de recevoir des télégrammes. Les télégrammes reçus ne sont cependant pas traités et les états des sorties restent inchangés. Aucun télégramme ne sera envoyé sur le bus.

Après expiration de la temporisation d'envoi et de commutation, des télégrammes peuvent être envoyés et les états des sorties sont actualisés en fonction du paramétrage et des objets de communication.

Si des objets de communication envoyés sur le bus sont reçus durant la temporisation d'envoi et de commutation, envoyés p. ex. par un dispositif de visualisation, alors ces demandes sont sauvegardées et traitées après expiration de la temporisation d'envoi et de commutation.

Un temps d'initialisation d'environ deux secondes est compris dans la durée de la temporisation. La durée d'initialisation est la durée de réaction nécessaire au processeur pour qu'il soit opérationnel.

Comment se comporte l'appareil au retour de la tension du bus ?

Dans tous les cas, après le retour de la tension du bus, la temporisation d'émission s'écoule avant que des télégrammes ne soient envoyés sur le bus. Au retour de la tension du bus, le système se déplace immédiatement aux positions paramétrées. Les télégrammes entrants sont actualisés pendant la temporisation de commutation. Le dernier télégramme reçu ayant la plus haute priorité est exécuté. La commande manuelle peut être exécutée immédiatement.

Envoyer objet " En service " de façon cyclique

Options : Non
Oui

L'objet de communication *En service* indique la présence de l'appareil sur le bus. Ce télégramme cyclique peut être surveillé par un équipement externe. Si aucun télégramme n'est reçu, il est possible que l'appareil soit défectueux ou que le câble reliant le bus à l'appareil émetteur soit déconnecté.

- *Non :* L'objet de communication *En service* est verrouillé.
- *Oui :* L'objet de communication *En service* et les paramètres suivants sont déverrouillés.

Tps cycle d'envoi en s [1...65 535]

Options : 1...60...65 535

Ce paramètre permet de définir l'intervalle de temps auquel l'objet de communication *En service* (nº 0) envoie un télégramme de manière cyclique.

Valeur de l'objet

Options : 1
0

Ce paramètre permet de définir la polarité de la valeur de l'objet.

Remarque
L'objet de communication envoie sa valeur au retour de la tension du bus et après l'écoulement de la temporisation d'émission et de commutation paramétrée.

Limiter le nombre de télégrammes

Options : Non
Oui

La limitation du nombre de télégrammes permet de limiter la charge du bus engendrée par l'appareil. Cette limitation s'applique à tous les télégrammes envoyés par l'appareil.

- *Oui :* Les paramètres suivants apparaissent :

  Nombre max. de télégrammes envoyés

  Options : 1…255

  Pendant la période

  Options : 50 ms/100 ms…1 s…30 s/1 min

  Ces paramètres déterminent le nombre de télégrammes que l'appareil envoie pendant une période. Les télégrammes sont envoyés le plus rapidement possible au début d'une période.

Remarque
L'appareil compte les télégrammes envoyés durant la période paramétrée. Lorsque le nombre maximal de télégrammes est atteint, plus aucun télégramme n'est envoyé sur le KNX jusqu'à la fin de cette période. Une nouvelle période débute lorsque la précédente prend fin. Le compteur de télégrammes est remis à zéro et l'envoi de télégrammes est à nouveau autorisé. La valeur de l'objet de communication correspond toujours à la valeur actuelle au moment de l'envoi. La première période (durée de pause) n'est pas exactement déterminée. Cette période peut varier entre zéro seconde et la durée paramétrée. Les périodes suivantes correspondent à la durée paramétrée. Exemple : Nombre maximal de télégrammes envoyés = 5, période = 5 s. 20 télégrammes sont prêts à être envoyés. L'appareil envoie immédiatement 5 télégrammes. Après une durée maximale de 5 secondes, les 5 télégrammes suivants sont envoyés. À partir de ce moment, 5 télégrammes sont envoyés toutes les 5 secondes sur le KNX.

**Déverrouiller objet de communication
" Demander valeurs d'état " 1 bit**

Options : Non
Oui

- Oui : L'objet de communication 1 bit *Demander valeurs d'état* est déverrouillé.

L'ensemble des objets de communication d'états peuvent être demandés via cet objet de communication, à condition que cet objet soit paramétré avec l'option *Si modification* ou s*ur demande*.

Avec l'option *Oui* le paramètre suivant apparaît :

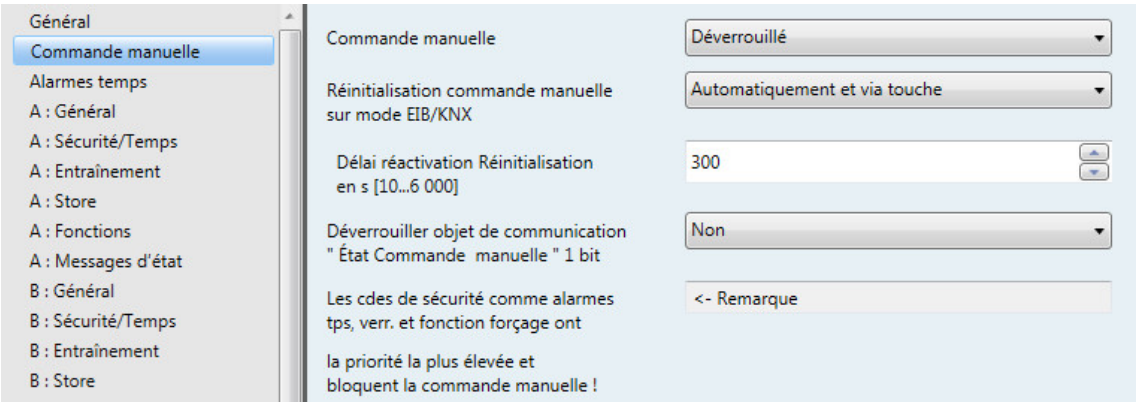
Demander quand valeur de l'objet

Options : 0
1
0 ou 1

- *0* : L'envoi des objets de communication d'états est demandé ayant la valeur 0.
- *1* : L'envoi des objets de communication d'états est demandé ayant la valeur 1.
- *0 ou 1 :* L'envoi des objets de communication d'états est demandé avec les valeurs 0 ou 1.

3.2.2 Fenêtre de paramétrage *Commande manuelle*

Cette fenêtre de paramétrage permet de réaliser tous les réglages pour la commande manuelle. La commande manuelle ainsi que les paramètres d'ETS et les objets de communication ne sont disponibles que sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1 et JRA/S x.y.2.1.



Commande manuelle

Options : Déverrouillé
Verrouillée
Déverr./verr. via objet

Ce paramètre détermine si la commutation entre les états de fonctionnement Commande manuelle et Mode KNX via le bouton situé sur l'appareil est déverrouillée ou verrouillée.

- *Déverrouillé* : Si cette option est sélectionnée, les sorties peuvent être commandées via les boutons manuels.
- *Verrouillée* : Si cette option est sélectionnée, la commande manuelle est verrouillée. Les sorties ne peuvent plus être commandées via les boutons manuels.
- *Déverr./verr. via objet* : L'objet de communication *Déverr./verr. commande man*. apparaît. Cet option de communication permet de déverrouiller ou de verrouiller la commande manuelle via le bus.

  Valeur télégramme 0 = Bouton déverrouillé
  1 = Bouton verrouillé

Pour plus d'informations, voir Commande manuelle, p. 28.

Réinitialisation commande manuelle sur mode KNX

Options : Via touche
Automatiquement et via touche

Ce paramètre détermine la durée pendant laquelle la commande manuelle demeure activée ou la durée après laquelle l'appareil doit basculer en mode KNX. Le paramètre apparaît lorsque l'option *Déverr./verr. via objet* ou *Déverrouillé* est sélectionnée.

- *Via touche* : La commande manuelle demeure activée jusqu'à ce qu'elle soit désactivée via le bouton manuel ou via l'objet de communication.
- *Automatiquement et via touche* : Après le dernier appui sur le bouton, la commande manuelle demeure activée jusqu'à l'écoulement du délai paramétré ou jusqu'à ce qu'elle soit désactivée via le bouton manuel . Le paramètre suivant apparaît :

  Délai réactivation Réinitialisation en s [10...6 000]

  Options : 10…300…6 000

  La commande manuelle demeure activée jusqu'à l'écoulement du délai paramétré ou jusqu'à ce qu'elle soit désactivée via le bouton manuel .

Déverrouiller objet de communication " État Commande manuelle " 1 bit

Options : Non
Oui

- *Oui* : Le paramètre *Envoyer la valeur de l'objet* et l'objet de communication *État Commande manuelle* apparaissent.

  Envoyer la valeur de l'objet

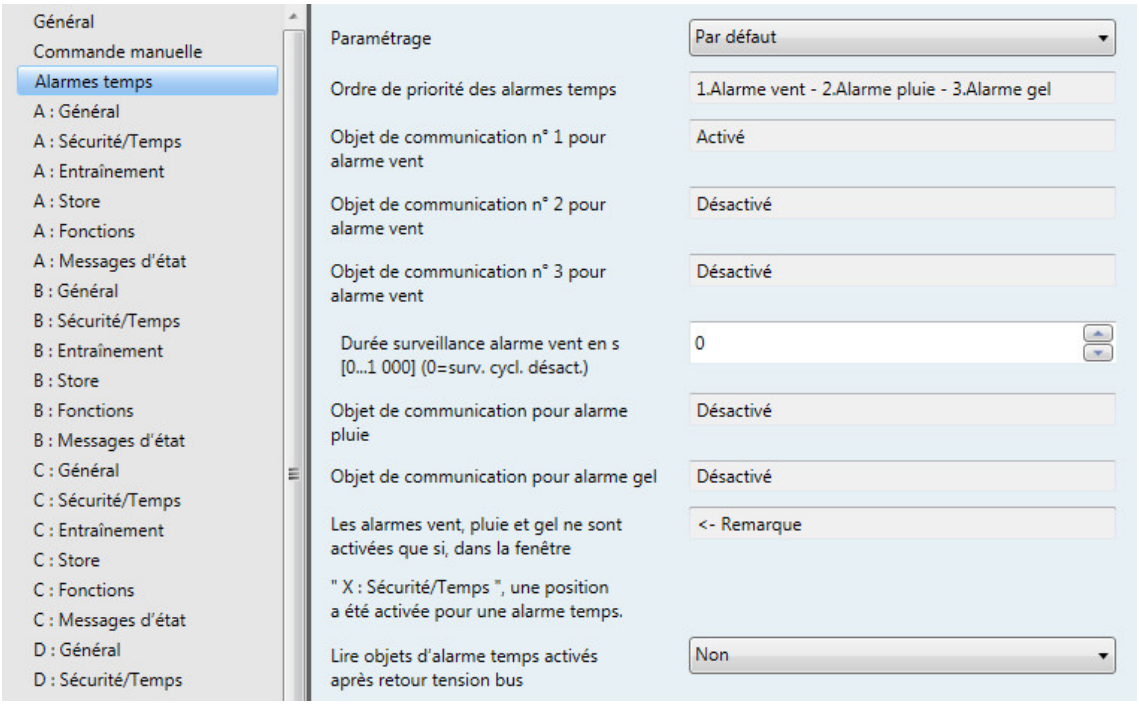
  Options : Non, seulement actualiser
  Si modification
  Sur demande
  Si modification ou sur demande

  - *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
  - *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
  - *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
  - *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

Remarque
Les télégrammes de sécurité, p. ex. Alarmes temps, Verrouillage et Fonction forçage, ont le plus haut niveau de priorité et bloquent la commande manuelle. Si un télégramme de sécurité est actif pendant la commande manuelle, le système se déplace à la position de sécurité paramétrée. La commande manuelle de la sortie concernée demeure bloquée tant que la fonction de sécurité est active.

3.2.3 Fenêtre de paramétrage *Alarmes temps*

Cette fenêtre de paramétrage permet d'effectuer des réglages de niveau supérieur qui s'appliquent aux alarmes temps.



Paramétrage

Options : <u>Par défaut</u>
Défini par l'utilisateur

Vous pouvez ici effectuer des réglages liés à la portée du paramétrage.

- *Par défaut* : Ce réglage permet d'affecter un objet de communication pour une alarme vent à une sortie. L'objet de communication *Alarme vent n° 1* ainsi que le paramètre *Durée surveillance alarme vent en s* sont affichés.
- *Défini par l'utilisateur* : Ce réglage permet d'accéder à tous les paramètres pour les applications complexes. Des paramètres supplémentaires apparaissent afin que l'utilisateur puisse les modifier.

Ordre de priorité des alarmes temps

Options : <u>1.Alarme vent – 2.Alarme pluie – 3.Alarme gel</u>
1.Alarme vent – 2.Alarme gel – 3.Alarme pluie
1.Alarme pluie – 2.Alarme vent – 3.Alarme gel
1.Alarme pluie – 2.Alarme gel – 3.Alarme vent
1.Alarme gel – 2.Alarme pluie – 3.Alarme vent
1.Alarme gel – 2.Alarme vent – 3.Alarme pluie

Ce paramètre définit la priorité entre les fonctions d'alarme temps. Si plusieurs alarmes temps surviennent en même temps, seule l'alarme temps ayant la plus haute priorité paramétrée est exécutée.

Objet de communication n° 1 pour alarme vent

Objet de communication n° 2 pour alarme vent

Objet de communication n° 3 pour alarme vent

Objet de communication pour alarme pluie

Objet de communication pour alarme gel

Options : Désactivé
Activé

Ces paramètres activent les fonctions d'alarme temps et les objets de communication correspondants.

- *Activé* : Les paramètres pour les durées de surveillance des alarmes temps apparaissent.

Remarque
Les alarmes vent, pluie et gel ne sont activées que lorsqu'une position en cas d'alarme temps est activée dans la fenêtre de paramètre *A : Sécurité/Temps :* Exemple : **Position pour alarme vent** Option : Activé - ouverture

Durée surveillance alarme vent en s

Durée surveillance alarme pluie en s

Durée surveillance alarme gel en s

[0...1 000] (0=surv. cycl. désact.)

Options : 0…1 000

Ces paramètres définissent la durée de surveillance cyclique en secondes pour les alarmes vent, pluie et gel.

Les alarmes temps des capteurs météo sont surveillées de manière cyclique par le JRA/S.

Si les capteurs météo envoient la valeur de télégramme 0, aucune alarme n'est déclenchée. Le JRA/S attend ce signal. Si le signal n'est pas envoyé pendant la durée de surveillance paramétrée, il est fort probable que le capteur soit défectueux ou que le câble de raccord au bus soit débranché. Le store est alors placé à la position d'alarme paramétrée. La commande est verrouillée.

Si les capteurs météo envoient la valeur de télégramme 1 (Alarme temps), le système se déplace immédiatement aux positions d'alarme paramétrées. Le paramètre *Durée surveillance alarme pluie en s* ou *Durée surveillance alarme gel en s* apparaît dès que l'option *Activé* est définie pour le paramètre *Objet de communication pour alarme pluie* ou *Objet de communication pour alarme gel*.

- *0* : La surveillance cyclique est désactivée.

Remarque
La durée de surveillance du JRA/S doit être au moins deux à quatre fois plus grande que le temps d'émission cyclique du capteur. Cela permet d'éviter que les stores ne soient placés en position d'alarme dès qu'un signal est manquant, p. ex. en raison d'une charge élevée du bus.

Lire objets d'alarme temps activés après retour tension bus

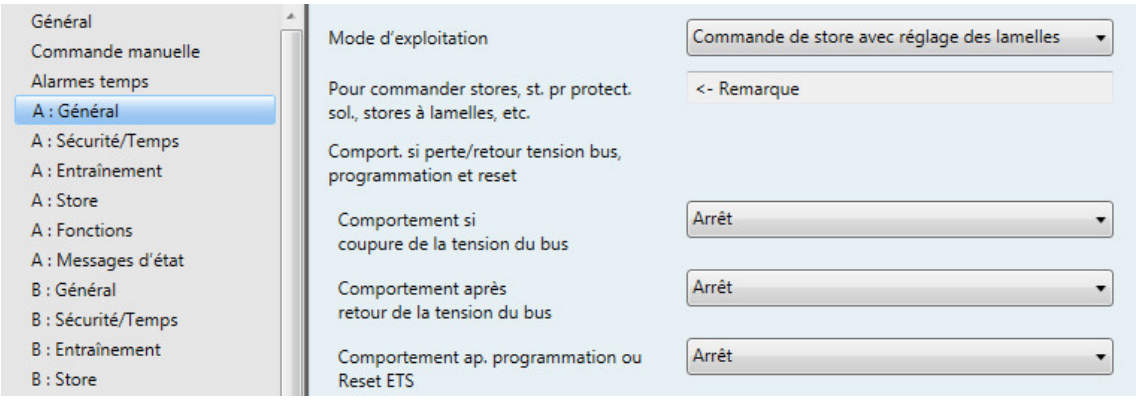
Options : Oui
Non

- *Oui* : Les valeurs des objets de communication *Alarme vent n° 1...3*, *Alarme pluie* et *Alarme gel* sont, si ces derniers sont activés, lues après le retour de la tension du bus. Si une alarme temps est présente, le système se déplace à la position correspondante en cas d'alarme temps.

Remarque
Les indicateurs de lecture doivent être activés pour l’appareil émettant.

3.2.4 Fenêtre de paramétrage *A : Général*

Cette fenêtre de paramétrage permet d'effectuer tous les réglages généraux pour la sortie A.



Mode d'exploitation

Options : Commande de store avec réglage des lamelles
Commande de store sans réglage des lamelles
Clapets de ventilation, opération de commutation

Ce paramètre définit le mode d'exploitation de la sortie. Les paramètres et les objets de communication pour la sortie correspondante varient selon le mode d'exploitation. La seule différence entre les modes *Commande de store avec réglage des lamelles* et *Commande de store sans réglage des lamelles* concerne les fonctions de réglage des lamelles. C'est pourquoi celles-ci sont décrites à l'aide du mode *Commande de store avec réglage des lamelles*. Les paramètres et les objets de communication non disponibles ou disponibles uniquement en mode *Commande de store sans réglage des lamelles* sont spécialement indiqués.

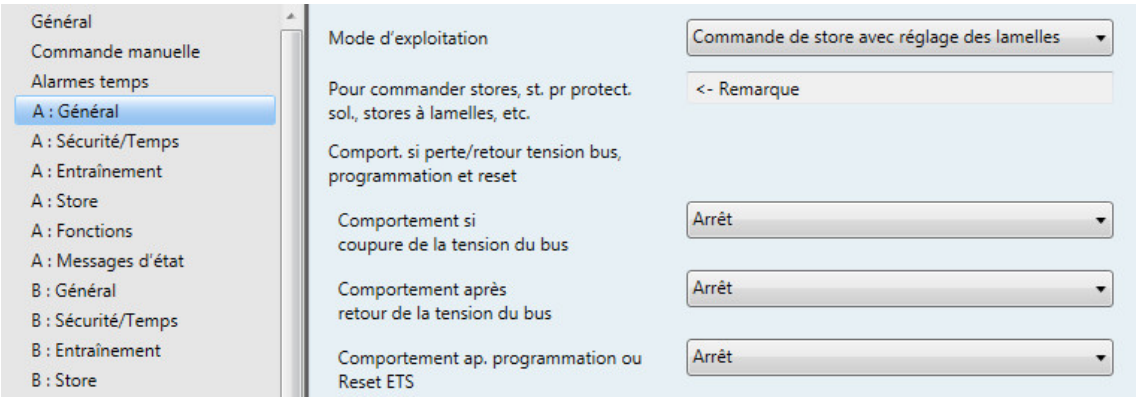
Vous trouverez la description des paramètres pour le mode d'exploitation *Clapets de ventilation, opération de commutation* à partir de la p. 87.

3.2.5 Paramètre *Mode Commande de store avec / sans réglage des lamelles*

Les fonctions du module stores/volets roulants JRA/S x.y.5.1 avec détection de déplacement et commande manuelle sont expliquées à l'aide du mode *Commande de store avec réglage des lamelles*. Certains paramètres, ainsi que les objets de communication qui s'y rapportent, sont inexistants sur les appareils de type JRA/S x.y.2.1 et JRA/S x.y.1.1.

- Le JRA/S x.y.2.1 ne dispose d'aucune fonction de détection de déplacement.
- Le JRA/S x.y.1.1 ne dispose d'aucune commande manuelle et d'aucune fonction de détection de déplacement.

Les paramètres et les objets de communication non disponibles ou disponibles uniquement en mode *Commande de store sans réglage des lamelles* sont spécialement indiqués.



Comportement si
coupure de la tension du bus

Options : Aucune réaction
Ouverture
Fermeture
Arrêt

Ce paramètre permet de définir le comportement de la sortie en cas de coupure de la tension du bus.

- *Aucune réaction* : Les contacts de sortie demeurent dans leur état actuel.
- *Ouverture/Fermeture* : Le store s'ouvre ou se ferme.
- *Arrêt* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est immédiatement interrompu. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.

Comportement après retour de la tension du bus

Comportement ap. programmation ou Reset ETS

Options : Aucune réaction
Ouverture
Fermeture
Arrêt
Position 1...4
Position librement définie
Activer contr. auto protection solaire

Ce paramètre définit le comportement de la sortie après un retour de la tension du bus ou après un téléchargement et un reset ETS.

- *Aucune réaction* : Les contacts de sortie demeurent dans leur état actuel.
- *Ouverture/Fermeture* : Le store s'ouvre ou se ferme.
- *Arrêt* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est immédiatement interrompu. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.
- *Position 1…4* : Si l'une de ces positions est sélectionnée, le store se déplace à une position prédéfinie. La hauteur du store et la position des lamelles de la position en question doivent être réglées dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections*, p. 72.
- *Position librement définie* : Le système se déplace à une position définie librement. Les paramètres suivants apparaissent :

  Position Haut. en % [0…100]
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Position Lamelle en % [0…100]
  (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

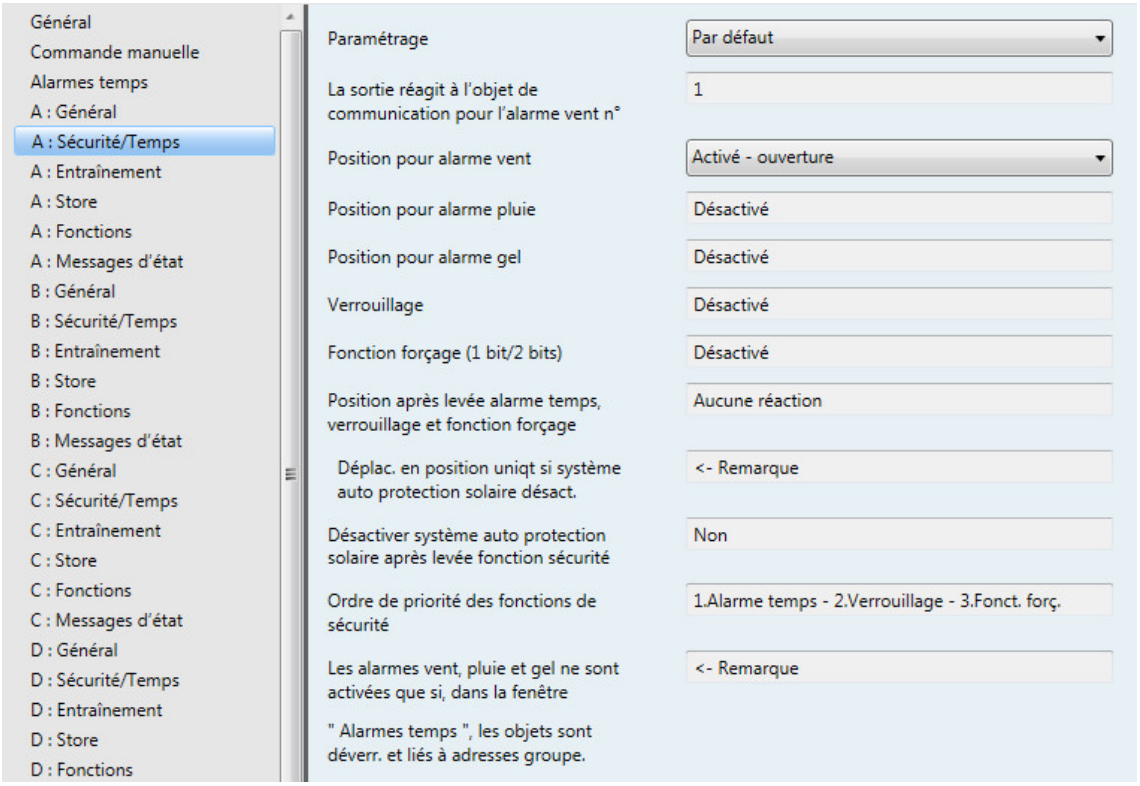
  Options : 0…100

  Ces paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles du store.

- *Activer contr. auto protection solaire* : Le contrôle automatique de protection solaire est enclenché après le retour de la tension du bus ou après un téléchargement et un reset ETS.

3.2.5.1 Fenêtre de paramétrage *A : Sécurité/Temps*

Cette fenêtre de paramétrage permet d'effectuer tous les réglages se rapportant à la fonction Sécurité/Temps.



Paramétrage

Options : Par défaut
Défini par l'utilisateur

Ce paramètre détermine la portée du paramétrage.

- *Par défaut* : En cas d'alarme vent, le store se déplace à une position prédéfinie via le paramètre *Position pour alarme vent*. Ce réglage est généralement suffisant dans les projets de moindre envergure. Avec ce réglage, la sortie ne réagit qu'à l'objet de communication *Alarme vent n° 1*.
- *Défini par l'utilisateur* : Ce réglage permet d'accéder à tous les paramètres pour les applications complexes ou aux paramètres de sécurité de la sortie. Des paramètres supplémentaires apparaissent.

La sortie réagit à l'objet de communication pour l'alarme vent n°

Options : La sortie ne réagit pas à l'alarme vent
1/ 2/ 3/ 1+2/ 1+3/ 2+3/ 1+2+3

Ce paramètre détermine à quels objets de communication d'alarme vent la sortie réagit. Les valeurs des objets de communication affectés sont reliées par l'opérateur OU.

Position pour alarme vent

Position pour alarme pluie

Position pour alarme gel

Options : Activé - aucune réaction
Activé – ouverture
Activé – fermeture
Activé – arrêt
Activé - Position 1…4
Activé - Position librement définie
Désactivé

Ces paramètres déterminent la position du store lors de la réception d'une alarme temps (vent, pluie, gel). Le store ne peut plus être commandé via d'autres objets de communication ou via la commande manuelle jusqu'à ce que l'alarme temps soit annulée. Les limites de zone de déplacement ne sont pas prises en compte lorsqu'une alarme temps est déclenchée.

- *Activé - aucune réaction* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est effectué jusqu'à la position cible. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.
- *Activé - ouverture* : Le store s'ouvre en cas de réception d'une alarme temps.
- *Activé - fermeture* : Le store se ferme en cas de réception d'une alarme temps.
- *Activé - arrêt* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est immédiatement interrompu. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.
- *Activé - Position 1…4* : Si l'une de ces positions est sélectionnée, le store se déplace à une position prédéfinie. La hauteur du store et la position des lamelles de la position en question doivent être réglées dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections*, p. 72.
- *Activé - Position librement définie* : Le système peut se déplacer à une position définie librement. Les paramètres suivants apparaissent :

  Position Haut. en %
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Position Lamelle en %
  (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

  Options : 0…100

  Ces paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles du store.
- *Désactivé* : En cas d'alarme temps, le système ne réagit pas.

Verrouillage

Options : <u>Désactivé</u>
Activé

Ce paramètre déverrouille la fonction *Verrouillage*. Le store se déplace, par exemple, à une position paramétrée, ou la commande est verrouillée. Exemple : La commande d'un store intérieur (store intérieur à lamelles ou toile à rouleau) est verrouillée lorsque la fenêtre est ouverte.

- *Activé*: L'objet de communication *Verrouillage* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

  Position pour verrouiller

  Options : <u>Aucune réaction</u>
  Ouverture
  Fermeture
  Arrêt
  Position 1...4
  Position librement définie

  Ce paramètre définit la position cible de déplacement pour la fonction *Verrouillage*.

  - *Aucune réaction* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est effectué jusqu'à la position cible. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.
  - *Ouverture ou Fermeture* : Le store s'ouvre ou se ferme.
  - *Arrêt* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est immédiatement interrompu. Les sorties sont mises hors tension. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.
  - *Position 1…4* : Si l'une de ces positions est sélectionnée, le store se déplace à une position prédéfinie. La hauteur du store et la position des lamelles de la position en question doivent être réglées dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections*, p. 72.
  - *Position librement définie* : Le système se déplace à une position définie librement. Les paramètres suivants apparaissent :

    Position Haut. en %
    (0 % = haut ; 100 % = bas)

    Position Lamelle en % [0…100]
    (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

    Options : <u>0</u>…100

    Ces paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles du store.

  - *Désactivé* : En cas d'alarme temps, le système ne réagit pas.

Fonction forçage (1 bit/2 bits)

Options : Désactivé
Activé (1 bits)
Activé (2 bits)

La fonction *Fonction forçage* permet de déplacer le store à une position déterminée via un télégramme 1 bit ou d'ouvrir/fermer le store et de verrouiller la commande manuelle via des télégrammes 2 bits. La fonction *Fonction forçage* sert par exemple à ouvrir des stores pour nettoyer les fenêtres ou à les fermer pour nettoyer les lamelles. Pendant ce temps, la commande du store est verrouillée afin de protéger le personnel d'entretien contre tout déplacement inattendu du store.

- *Activé (1 bits)*: L'objet de communication *Fonction forçage 1 bit* est déverrouillé. Les paramètres suivants apparaissent :

  Position Haut. en %
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Position Lamelle en %
  (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

  Options : 0…100

  Ces paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles du store.

  Ce paramètre permet de régler la position (position et position des lamelles) à laquelle le store est déplacé dès l'activation de la Fonction forçage (1 bit). La commande est verrouillée. La commande est à nouveau déverrouillée dès qu'un télégramme ayant la valeur 0 est reçu sur cet objet de communication.

- *Activé (2 bits)*: L'objet de communication *Fonction forçage 2 bit* est déverrouillé.

Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage

Options : Aucune réaction
Ouverture
Fermeture
Arrêt
Position 1...4
Position librement définie
Valeur d'objet correspondante

Ce paramètre détermine la position du store après la levée d'une alarme temps, d'un verrouillage ou d'une fonction forçage.

- *Aucune réaction* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est effectué jusqu'à la position cible. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.
- *Ouverture* : Le store s'ouvre après la levée d'une fonction de sécurité.
- *Fermeture* : Le store se ferme après la levée d'une fonction de sécurité.
- *Arrêt* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est immédiatement interrompu. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.

- *Position 1…4* : Si l'une de ces positions est sélectionnée, le store se déplace à une position prédéfinie. La hauteur du store et la position des lamelles de la position en question doivent être réglées dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections*, p. 72.
- *Position librement définie* : Le système se déplace à une position définie librement. Les paramètres suivants apparaissent :

  Position Haut. en %
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Position Lamelle en %
  (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

  Ces deux paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles du store.

  Options : 0…100

Valeur d'objet correspondante : Pendant une alarme de sécurité, les télégrammes KNX entrants sur les objets de communication suivants sont enregistrés.

Déplacer en pos. Haut. [0...255]
Dépla. en pos. Lamelle [0...255]
Déplacer en position 1/2
Déplacer en position 3/4
Scènes

L'état de la sortie est actualisé en fonction de la valeur actuelle des objets de communication, par exemple si le contrôle automatique est activé après la levée d'une alarme de sécurité. Si aucun nouveau télégramme n'est reçu entre-temps, le store est déplacé à la position à laquelle il se trouvait au moment de la réception de l'alarme de sécurité.

Remarque
Le store n'est déplacé à la position après levée d'alarme paramétrée que si le contrôle automatique de protection solaire est désactivé.

Désactiver système auto protection solaire après levée fonction sécurité

Options : Oui
Non

- *Non* : Le contrôle automatique de protection solaire est réactivé après la levée d'une fonction de sécurité (p. ex. alarme vent).
- *Oui* : Le contrôle automatique de protection solaire est désactivé après la levée d'une fonction de sécurité (p. ex. alarme vent).

Ordre de priorité des fonctions de sécurité

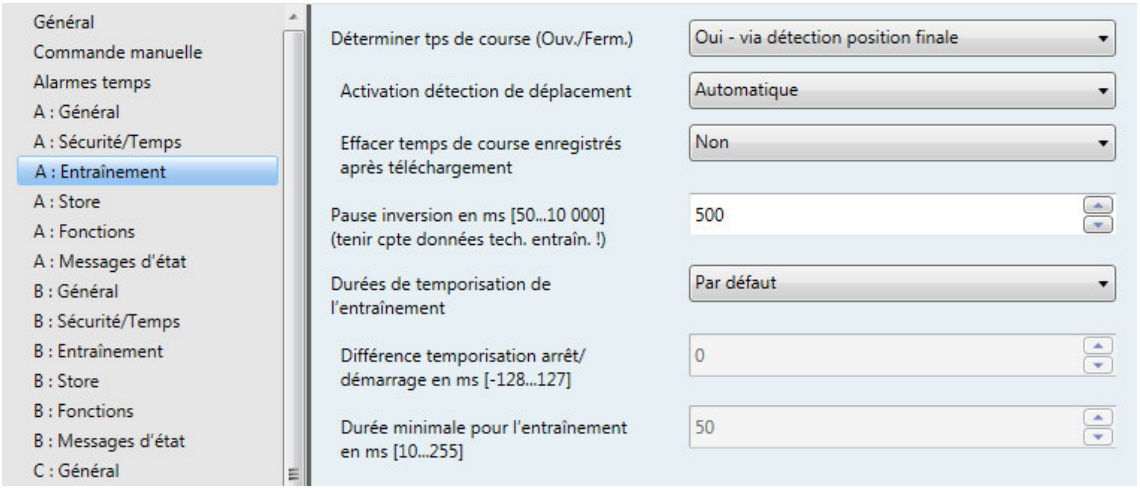
Options : <u>1. Alarme temps - 2. Verrouillage - 3. Fonc. forç.</u>
1.Alarme temps - 2.Fonct. forç. - 3.Verrouillage
1.Verrouillage - 2.Alarme temps - 3.Fonct. forç.
1.Verrouillage - 2.Fonct. forç. - 3.Alarme temps
1.Fonct. forç. - 2.Verrouillage - 3.Alarme temps
1.Fonct. forç. - 2.Alarme temps - 3.Verrouillage

Ce paramètre définit l'ordre des priorités pour les fonctions de sécurité Alarme temps (vent, pluie, gel), Verrouillage et Fonction forçage. Ces fonctions ont une plus haute priorité que les autres fonctions. Si l'une de ces fonctions est activée, la commande du store est verrouillée. Cela s'applique également pendant la commande manuelle.

Des priorités doivent également être définies entre les fonctions de sécurité. Cela permet d'assurer que le store est commandé correctement lorsque plusieurs fonctions de sécurité sont activées simultanément. Par exemple, la fonction forçage a priorité sur une alarme temps pendant le nettoyage des fenêtres afin d'éviter qu'un télégramme Ouverture envoyé par une alarme temps ne nuise au personnel d'entretien.

Remarque
Les alarmes vent, pluie et gel ne sont activées que si les objets de communication sont déverrouillés et liés à des adresses de groupe dans la fenêtre de paramétrage *Alarmes temps*.

3.2.5.2 Fenêtre de paramétrage *A : Entraînement*



Déterminer tps de course (Ouv./Ferm.)

Options : Oui - via détection position finale
Non - spécifier temps de course

- *Oui - via détection position finale* : Les paramètres de réglage et de lancement de la détection automatique de déplacement apparaissent.

Remarque
La détection automatique de déplacement n'est disponible que sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1. Sur tous les autres types d'appareils (JRA/S x.y.2.1 et JRA/S x.y.1.1), les paramètres de réglage du temps de course OUV. et FERM. sont affichés dans ETS. Sur les appareils de type /S 4.230.5.1 et JRA/S 8.230.5.1, la détection automatique de déplacement via détection de position finale doit toujours être paramétrée de la même façon pour les deux sorties d'une même origine (p. ex. A+B, C+D). Les moteurs raccordés doivent être du même type ou avoir la même consommation électrique. Tout paramétrage inégal est inadmissible et peut provoquer des erreurs de détection de déplacement. Exemple :

Paramètre	**Sortie A** **Option de paramétrage**	**Sortie A** **Option de paramétrage**	**Remarque**
Déterminer tps de course (Ouv./Ferm.)	Oui - via détection position finale	Oui - via détection position finale	OK
Déterminer tps de course (Ouv./Ferm.)	*Non - spécifier temps de course*	Oui - via détection position finale	inadmissible

Remarque
En cas d'utilisation de moteurs électriques sous tension en permanence, la détection automatique de déplacement est impossible car l'alimentation électrique ne s'effectue pas via le contact OUV. ou FERM. En cas d'utilisation de moteurs électriques de ce type, les temps de course doivent être déterminés et entrés manuellement.

Activation détection de déplacement

Options: Automatique
Auto. ou via objet " Lancer détect. déplac. "
Via objet " Lancer détection de déplacement "

- *Automatique* : Les temps de course sont détectés automatiquement et en permanence au cours de l'utilisation. Lors de chaque déplacement complet d'une position finale à l'autre, les temps de course sont détectés séparément via mesure de courant et sont ensuite enregistrés. Les variations de longueur du store causées par des facteurs extérieurs, p. ex. le gel, les rayons UV ou l'utilisation de types de stores lourds, sont compensées au cours de l'utilisation. Le positionnement exact du store est donc assuré. Cela permet également de réduire le temps de mise en service, car il n'est pas nécessaire de mesurer manuellement les temps de course. De plus, la détection de déplacement est plus précise que l'entrée de valeurs de temps de course mesurées manuellement.
- *Auto. ou via objet " Lancer détect. déplac. "* : En plus de la détection automatique de déplacement (comme décrite ci-dessus), l'objet de communication *Lancer détection déplacement* apparaît également. Cet objet de communication permet de lancer la détection de déplacement à tout moment. Un paramètre supplémentaire apparaît.
- *Via objet " Lancer détection de déplacement "* : L'objet de communication de communication *Lancer détection déplacement* apparaît. Cet objet de communication permet de lancer la détection de déplacement à tout moment. Un paramètre supplémentaire apparaît :

  Position après détection de déplacement

  Options : Aucune réaction, rester en position finale haute
  Déplacer en position avt détection de déplacement

  Ce paramètre définit le comportement de la sortie une fois la détection de déplacement terminée.

  - *Aucune réaction, rester en position finale haute* : Le store reste en position finale haute une fois la détection de déplacement terminée.
  - *Déplacer en position avt détection de déplacement* : Le store se déplace à la position à laquelle il était avant le début de la détection de déplacement.

Remarque
Une détection de déplacement est également effectuée pendant qu'un contrôle automatique est activé. Elle interrompt le contrôle automatique pour la durée de la détection de déplacement. Une fois la détection de déplacement terminée, le store se déplace à la *Position après détection de déplacement* paramétrée. En cas de réception d'un nouveau télégramme Automatique, le store se déplace à la position Automatique.

Effacer temps de course enregistrés après téléchargement

Options : Oui
Non

Ce paramètre détermine si, en cas de téléchargement, les temps de course enregistrés pour la sortie sont supprimés et remplacés par les temps de course préréglés en usine. Les temps de course pour les paramètres OUV. et FERM. seront alors de 60 secondes. Si les temps de course sont supprimés après un téléchargement, ils doivent être redéterminés. Cela peut être fait via l'objet de communication *Lancer détection déplacement* ou encore automatiquement au cours de l'utilisation lors d'un déplacement de la position finale basse à la position finale haute, et vice versa.

- *Non - spécifier temps de course* : Les paramètres suivants apparaissent :

  Temps course OUV. en s [0...6 000]

  Temps course FERM. en s [0...6 000]

  Options : 0…60…6 000 s

  Ce paramètre permet d'entrer les temps nécessaires, au préalable mesurés manuellement, pour un déplacement complet du store de la position finale basse à la position finale haute (Temps course OUV.) et de la position finale haute à la position finale basse (Temps course FERM.). Des facteurs physiques et météorologiques (gel, rayons UV, utilisation prolongée et utilisation de types de stores lourds) peuvent éventuellement entraîner des temps de course totaux différents pour un déplacement complet de la position finale basse à la position finale haute (OUV.) et de la position finale haute à la position finale basse (FERM.). Les temps de course totaux (OUV./FERM.) peuvent être réglés séparément afin de permettre le positionnement exact du store.

Commuter sortie hors tension après

Options : Atteindre la position finale, sans dépassement
atteinte position finale + 2 % de dépassement
atteinte position finale + 5 % de dépassement
atteinte position finale + 10 % de dépassement
atteinte position finale + 20 % de dépassement
Temps total de course + 10% de dépassement

Une fois la position finale atteinte (haute ou basse) le moteur s'arrête de lui-même. Un certain " temps de dépassement " peut être défini afin de garantir que la sortie commande le déplacement jusqu'à ce que cette position finale soit atteinte. La tension reste appliquée pour un court laps de temps après la mises hors tension du moteur afin de s'assurer que le moteur atteint bien la position finale. La position finale est déterminée sur la base de la position calculée à l'intérieur de l'appareil.

Déverrouiller objet de communication
" Lancer course de référence " 1 bit

Options : Oui
Non

Cet objet de communication permet de lancer les courses de référence.

- *Oui* : L'objet de communication *Lancer course de référence* est déverrouillé. Sur des longues périodes, il est possible que de légères imprécisions dans la détermination de la position apparaissent en raison des variations de température et des processus d'usure. C'est pourquoi les positions finales hautes et basses sont utilisées afin de déterminer la position actuelle exacte du store. La position est actualisée dans la mémoire de l'appareil chaque fois que le store se trouve en position finale haute ou basse. Si les positions finales ne sont pas atteintes lors de l'utilisation normale, il est possible de déclencher, via un télégramme, une course de référence vers la position finale haute ou basse. Une fois cette course de référence terminée et en fonction du paramétrage, le store peut rester à cette position de référence ou encore revenir à la position à laquelle il était avant la course de référence. Le paramètre suivant apparaît :

  Position après course de référence

  Options : Aucune réaction, rester à la position de référence
  Déplacer en position avant course de référence

  Ce paramètre définit le comportement de la sortie après une course de référence.

  - *Aucune réaction, rester à la position de référence* : Le store reste à sa position de référence, soit tout en haut ou tout en bas.
  - *Déplacer en position avant course de référence* : Le store se déplace à la position à laquelle il était avant le début de la course de référence. Les télégrammes ARRÊT et Pas reçus pendant la course de référence sont ignorés et ne sont pas exécutés après l'atteinte de la position de référence. Si le contrôle automatique était activé pour le store avant la course de référence, il se poursuit une fois la position de référence atteinte.

Remarque
Une course de référence est également effectuée pendant qu'un contrôle automatique es activé et interrompt ce dernier pour la durée de la course de référence. Une fois la course de référence terminée, le store se déplace à la *Position après course de référence* paramétrée. En cas de réception d'un nouveau télégramme Automatique, le store se déplace à la position Automatique.

Pause inversion en ms [50...10 000]
(tenir cpte données tech. entraîn. !)

Options : 50…500…10 000

Ce paramètre définit la pause à l'inversion de sens du moteur en millisecondes.

Attention
Il est impératif de respecter les données techniques du fabricant du moteur.

Durées de temporisation de l'entraînement

Options : Par défaut
Défini par l'utilisateur

Certains moteurs produisent leur pleine puissance non pas immédiatement après leur enclenchement, mais seulement après une temporisation de démarrage de quelques millisecondes. D'autres moteurs continuent de tourner pendant quelques millisecondes après avoir été mis hors tension (temporisation d'arrêt). Pour certaines applications, il peut être nécessaire de compenser ces durées de temporisation lors de l'enclenchement et de la mise hors tension du moteur, p. ex. si les stores doivent être positionnés de manière très précise.

Remarque
Ces paramètres ne doivent être entrés que lorsqu'on souhaite obtenir un positionnement encore plus précis du store. En règle générale, les réglages de base de ces paramètres suffisent au bon fonctionnement du système.

- *Par défaut* : Lorsque cette option est sélectionnée, la durée de temporisation (0 ms) ne peut pas être modifiée.
- *Défini par l'utilisateur* : Les paramètres suivants apparaissent :

  Différence temporisation arrêt/
  démarrage en ms [-128...127]

  Options : -128…0…127

  Ce paramètre définit la temporisation d'arrêt et de démarrage du moteur. La différence peut être calculée si l'on connaît les valeurs de la temporisation d'arrêt et de démarrage ou si celles-ci ont été déterminées. La différence se calcule comme suit :

  Différence = Temporisation d'arrêt - temporisation de démarrage

Attention
Il est impératif de respecter les données techniques du fabricant du moteur.

  Durée minimale pour l'entraînement
  en ms [10...255]

  Options : 10…50…255

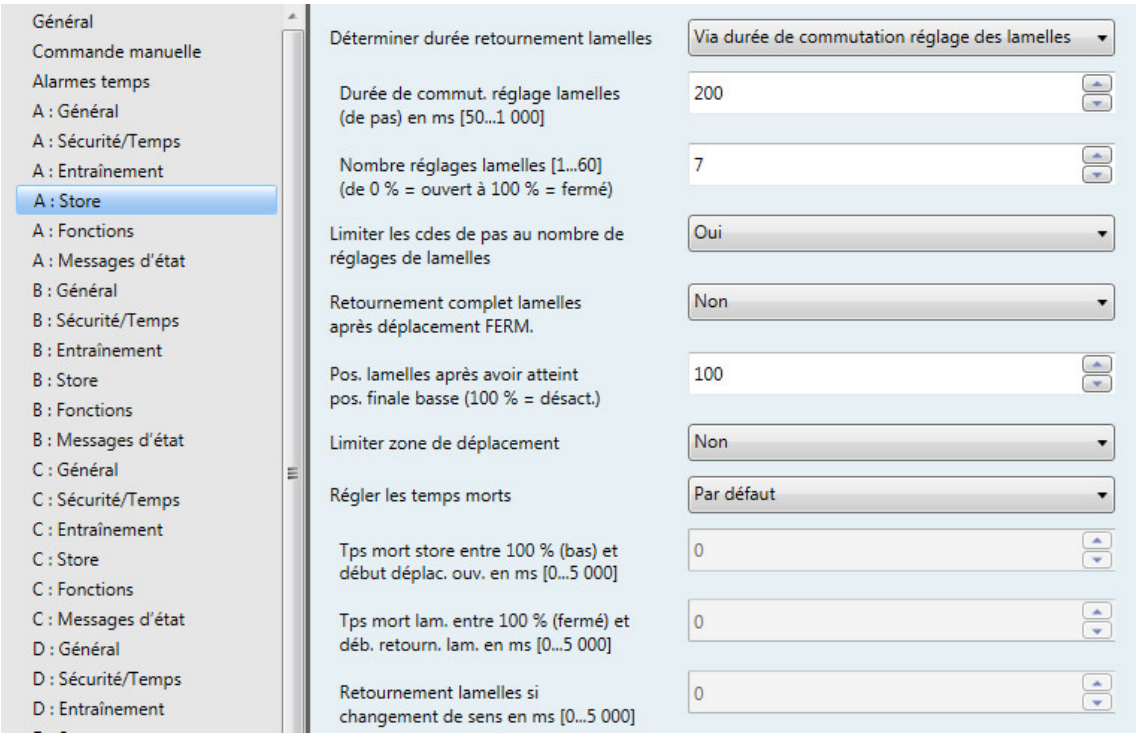
  Ce paramètre définit la durée minimale de fonctionnement du moteur.

Attention
Il est impératif de respecter les données techniques du fabricant du moteur.

3.2.5.3 Fenêtre de paramétrage *A : Store*

Cette fenêtre de paramétrage permet d'effectuer des réglages spécifiques pour le store à commander.

Remarque
Tous les paramètres et fonctions relatifs aux réglages des lamelles décrits dans cette section ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.



Déterminer durée retournement lamelles

Options : Via durée de commutation réglage des lamelles
Via durée retourn. tot. de la lamelle

- *Via durée de commutation réglage des lamelles* : Les paramètres suivants apparaissent :

  Durée de commut. réglage lamelles (de pas) en ms [50...1 000]

  Options : 50…200…1 000 ms

  Ces paramètres définissent la durée pendant laquelle les lamelles du store s'ouvrent et se ferment à chaque réglage des lamelles.

  Nombre réglages lamelles [1...60] (de 0 % = ouvert à 100 % = fermé)

  Options : 1…7…60

  Ce paramètre détermine le nombre de réglages de lamelles (pas) nécessaire pour que les lamelles complètement fermées soient complètement ouvertes. L'angle de mouvement de chaque réglage des lamelles est calculé à partir de la durée de commutation, du réglage des lamelles et du nombre de réglages de lamelles.

- *Via durée retourn. tot. de la lamelle* : Ce procédé de calcul des temps de réglage des lamelles est particulièrement approprié lorsqu'une grande précision de commande de store est requise, p. ex. pour le suivi des lamelles. Il faut tout d'abord déterminer le laps de temps nécessaire pour que les lamelles passent de complètement fermées (100 %) à complètement ouvertes (0 %). Une fois la durée de retournement totale des lamelles déterminée, il suffit d'entrer le nombre de réglages de lamelles désiré pour un retournement complet des lamelles de fermées à ouvertes. L'appareil calcule automatiquement la durée d'un réglage des lamelles.

Exemple	
Durée de retournement totale :	1500 ms
Nombre de réglages de lamelles :	7
Durée d'un réglage des lamelles (pas à pas) =	1500 ms / 7 pas ~ 214 ms

Remarque
La durée calculée (quotient de la durée de retournement totale et du nombre de réglages des lamelles) doit toujours être supérieure à 50 ms, car les durées inférieures à 50 ms ne peuvent pas être traitées.

Les paramètres suivants apparaissent :

Durée retourn. tot. de 0 % à 100 %
en ms [50...60 000]

Options : 50…1500…60000

La durée de retournement totale de la lamelle doit être entrée ici. La durée doit être calculée le plus précisément possible afin d'obtenir le meilleur résultat possible pour le positionnement des lamelles.

Nombre réglages lamelles [1...60]
(de 0 % = ouvert à 100 % = fermé)

Options : 1…7…60

Ce paramètre détermine le nombre de réglages de lamelles nécessaire pour que les lamelles complètement fermées soient complètement ouvertes. La durée de commutation d'un réglage des lamelles est calculée à partir de la durée de commutation d'un retournement complet des lamelles et du nombre désiré de réglages des lamelles.

Limiter les cdes de pas au nombre de réglages de lamelles

Options : <u>Oui</u>
Non

Ce paramètre détermine si les commandes de pas sont limitées au nombre de réglages de lamelles paramétré ou si elle peuvent toujours être exécutées.

- *Oui* : Il est impossible d'exécuter un plus grand nombre de réglages de lamelles ou de commandes de pas que spécifié par le paramètre *Nombre réglages lamelles [1...60].*
- *Non* : Le nombre de réglages des lamelles ou de commandes de pas pouvant être envoyés au store est illimité.

Retournement complet lamelles après déplacement FERM.

Options : Oui
<u>Non</u>

Ce paramètre permet de dégager des lamelles coincées ou accrochées. Cette fonction est surtout nécessaire pour les lamelles installées dans l'espace entre les vitres d'une fenêtre.

- *Oui* : Les lamelles sont retournées complètement (FERM. – OUV. – FERM.) après la fermeture du store. Aucun retournement n'est effectué si une fermeture de store est interrompue par une commande d'ARRÊT.
- *Non* : Aucune action n'est effectuée après la fermeture du store.

Pos. lamelles après avoir atteint pos. finale basse (100 % = désact.)

Options : <u>100 %</u>
…
0 %

Ce paramètre détermine la position de lamelles à laquelle le store doit se déplacer après avoir atteint la position finale basse.

En règle générale, les lamelles sont fermées une fois que le store a atteint sa position finale basse.

- *100 % :* Les lamelles sont FERMÉES.
- *…% :* Les lamelles sont déplacées à la position intermédiaire correspondante.
- *0 % :* Les lamelles sont complètement OUVERTES.

Limiter zone de déplacement

Options : Non
Via objet " Store ouv.-ferm. limitée "
Via objet " Activer limite "

Pour certaines applications, la zone de déplacement du store peut être limitée pour l'utilisateur.

Remarque
La limite n'est effective que lors de la réception d'un télégramme sur l'objet de communication *Store Ouv./Ferm. limitée* et lors de la réception d'un télégramme de scène. La limite ne s'applique qu'aux éléments suivants : • Comportement en cas de coupure de la tension du bus, à son retour, en cas de téléchargement et de reset ETS • Fonctions de sécurité (Alarme temps, Verrouillage et Fonction forçage) • Commande manuelle • Télégramme automatique • Réglage du paramètre *Déplacer à la position via position finale basse/haute* • Course de référence ou détection de déplacement

- *Via objet " Store ouv.-ferm. limitée "* : L'objet de communication *Store Ouv./Ferm. limitée* est déverrouillé. Les paramètres suivants apparaissent :

  Limite supérieure en % [0...100]
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Limite inférieure en % [0...100]
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Options : 0…100

  Ces paramètres déterminent la limite inférieure et supérieure de la zone de déplacement.

- *Via objet " Activer limite "* : L'objet de communication *Activer limite* est déverrouillé. Lorsque la limite est activée via l'objet de communication, le store se déplace dans les limites spécifiées. Les paramètres suivants apparaissent :

  Limite supérieure en % [0...100]
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Options : 0…100 %

  Ce paramètre détermine la limite inférieure et supérieure de la zone de déplacement.

La limite supérieure est valable pour les commandes automatiques

Options : Oui
Non

- *Oui* : La limite supérieure du store spécifiée est prise en compte et est également exécutée en cas de réception de télégrammes automatiques.
- *Non* : La limite supérieure du store est ignorée en cas de réception de télégrammes automatiques. Le store se déplace à la position calculée.

La limite supérieure est valable pour les commandes directes

Options : Oui
Non

- *Oui* : La limite supérieure du store spécifiée est prise en compte et est également exécutée en cas de réception de télégrammes directs.
- *Non* : La limite supérieure du store est ignorée en cas de réception de télégrammes directs.

Limite inférieure en % [0...100] (0 % = haut ; 100 % = bas)

Options : 0…100

Ce paramètre permet de régler la limite inférieure de la zone de déplacement.

La limite inférieure est valable pour les commandes automatiques

Options : Oui
Non

- *Oui* : La limite inférieure du store spécifiée est prise en compte et est également exécutée en cas de réception de télégrammes automatiques.
- *Non* : La limite inférieure du store est ignorée en cas de réception de télégrammes automatiques. Le store se déplace à la position calculée.

La limite inférieure est valable pour les commandes directes

Options : Oui
Non

- *Oui* : La limite inférieure du store spécifiée est prise en compte et est également exécutée en cas de réception de télégrammes directs.
- *Non* : La limite inférieure du store est ignorée en cas de réception de télégrammes directs.

Régler les temps morts

Options : Par défaut
Défini par l'utilisateur

- *Par défaut* : Les temps morts sont désactivés.
- *Défini par l'utilisateur* : Des temps morts du mécanisme du store peuvent parfois survenir sur les installations de protection solaire. De telles situations peuvent être causées par des processus d'usure du store, p. ex. une charge mécanique. Cela peut éventuellement faire en sorte qu'il soit impossible de déplacer le store à des positions précises. Les paramètres suivants apparaissent afin de compenser différents temps morts du store :

  Tps mort store entre 100 % (bas) et début déplac. ouv. en ms [0...5 000]

  Options : 0…5 000

  Ce paramètre détermine le temps de compensation nécessaire après la réception d'un télégramme de déplacement jusqu'au premier mouvement du store vers le haut.

Exemples
Le volet roulant se trouve à sa position finale basse (= 100 % bas). Le télégramme de déplacement *OUV*. est reçu. L'arbre du moteur commence à tourner. Le volet roulant demeure toutefois immobile à sa position finale basse jusqu'à ce que, après un délai X (= temps mort), le volet roulant s'ouvre.

  Tps mort lam. entre 100 % (fermé) et déb. retourn. lam. en ms [0...5 000]

Remarque
Ce paramètre de réglage des lamelles n'est disponible qu'en mode *Commande de store* ***avec*** *réglage des lamelles*.

  Options : 0…5 000

  Ce paramètre détermine le temps de compensation nécessaire après la réception d'un télégramme pour un réglage des lamelles de complètement fermées (= 100 %) au premier retournement/réglage des lamelles.

Exemples
Les lamelles sont complètement fermées (= 100 %). Le télégramme *Réglage des lamelles OUV*. est reçu. L'arbre du moteur commence à tourner. Les lamelles demeurent toutefois fermées jusqu'à ce que, après un délai X (= temps mort), les lamelles commencent à effectuer le retournement/réglage commandé.

Retournement lamelles si changement de sens en ms [0...5 000]

Options : 0…5 000 ms

Ce paramètre détermine la durée nécessaire pour le retournement des lamelles jusqu'à la position exacte lors d'un changement de sens.

Remarque
Ce paramètre de réglage des lamelles n'est disponible qu'en mode *Commande de store* ***avec*** *réglage des lamelles*.

Exemples
Les lamelles sont en position horizontale (50 %). Le télégramme *Réglage des lamelles FERM.* est reçu. Les lamelles se referment à la position 60 %. Vient ensuite un télégramme *Réglage des lamelles OUV.* (= changement de sens). Les lamelles sont à la position 55 % mais devraient se trouver à nouveau à la position horizontale exacte (50 %). L'ajustement du paramètre compense ainsi le retournement des lamelles en cas de changement de sens afin qu'elles puissent être positionnées de manière exacte.

Retournement store si changement de sens en ms [0...5 000]

Remarque
Ce paramètre de réglage des lamelles n'est disponible qu'en mode *Commande de store* ***sans*** *réglage des lamelles*.

Options : 0…5 000

Ce paramètre détermine la durée nécessaire pour le retournement du store après un changement de sens.

Tension du store ou positionnement fente

Remarque
Ce paramètre de réglage des lamelles n'est disponible qu'en mode *Commande de store* ***sans*** *réglage des lamelles*.

Options : Non
Après chaque déplacement FERM.
Uniqt après déplacement en position finale basse

Cette fonction sert à aplanir ou à tendre des stores en tissu (p. ex. toile d'un auvent articulé) ou à ajuster des fentes (p. ex. fentes d'éclairage ou d'aération) de volets roulants. Après un déplacement FERM., le store est arrêté et est déplacé dans le sens inverse pendant une durée paramétrable.

- *Non* : La fonction est désactivée.
- *Après chaque déplacement FERM.* : Le store est tendu ou les fentes sont ajustées vers le bas après chaque déplacement, également lors de chaque déplacement à une position déterminée. Un paramètre supplémentaire apparaît.

- *Uniqt après déplacement en position finale basse* : Le store n'est tendu ou les fentes ne sont ajustées que lorsque le store se déplace à la position finale basse. Le paramètre suivant apparaît :

  Durée pour tension/positionnement fente en ms [0...5 000]

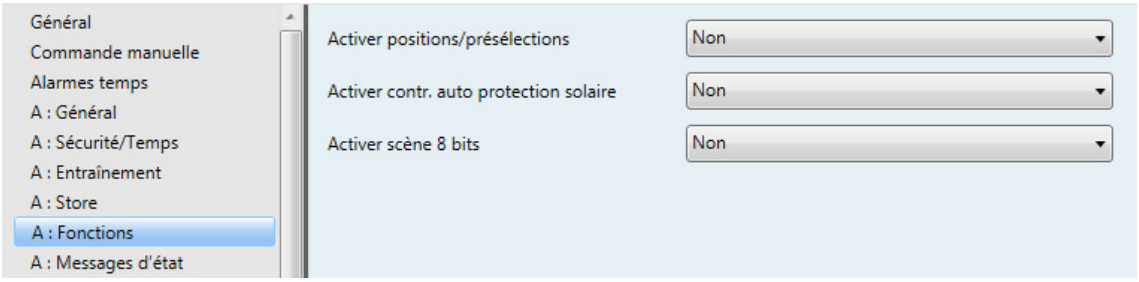
  Options : 0…5 000

  Ce paramètre définit la durée pendant laquelle le store doit être déplacé dans le sens inverse après un déplacement FERM.

Remarque
Le store n'est tendu qu'après un télégramme FERM. Si cette option est activée, la tension du store/l'ajustement des fentes est déclenché(e) par les types de télégrammes de déplacement suivants : ▪ Télégrammes directs (FERM., position, scène...) ▪ Télégrammes automatiques ▪ Télégrammes manuels via les boutons de commande manuels ▪ Télégramme de sécurité, p. ex. Alarme temps, Fonction forçage La durée des télégrammes de déplacement énumérés ci-dessus doit être supérieure à celle paramétrée pour la tension/l'ajustement des fentes. La durée de la tension/l'ajustement des fentes doit être inférieure au temps de course total détecté ou paramétré pour le déplacement FERM. La durée de la tension/l'ajustement des fentes influence le calcul de la position et les objets de communication d'état. La valeur de la position actuelle du store après la tension/l'ajustement des fentes est renvoyée au bus. En cas de réception d'un télégramme de déplacement lorsque la tension du tissu/l'ajustement des fentes est activé(e), le système renvoie donc toujours une valeur de position inférieure à la durée de la tension du store. Exemple : Temps total de course FERM. en s : 60 s ≙ 100 % Télégramme de position en % : 50 % ≙ 30 s Durée pour tension/positionnement fente en s : 0,5 s ≙ [(100 % x 0,5 s / 60 s)] = 0,8 % Renvoi de position en % : = 50 % - 0,8 = **49,2 %**

3.2.5.4 Fenêtre de paramétrage *A: Fonctions*

Cette fenêtre de paramétrage permet de déverrouiller les fonctions *Positions/Présélections*, *Contrôle automatique protection solaire* et *Scène 8 bits* pour chaque sortie. Une fenêtre de paramétrage séparée apparaît pour chaque fonction.



Activer positions/présélections

Options : Oui
Non

- *Oui* : La fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections* (p. 72) est déverrouillée.

Activer contr. auto protection solaire

Options : Oui
Non

- *Oui* : La fenêtre de paramétrage *A : Contrôle automatique protection solaire* (p. 75) et les objets de communication suivants sont déverrouillés :
- *Activation système auto*
- *Soleil*
- *Soleil : dépl. en haut. [0...255]*
- *Soleil : Dépl. lam. [0...255]*

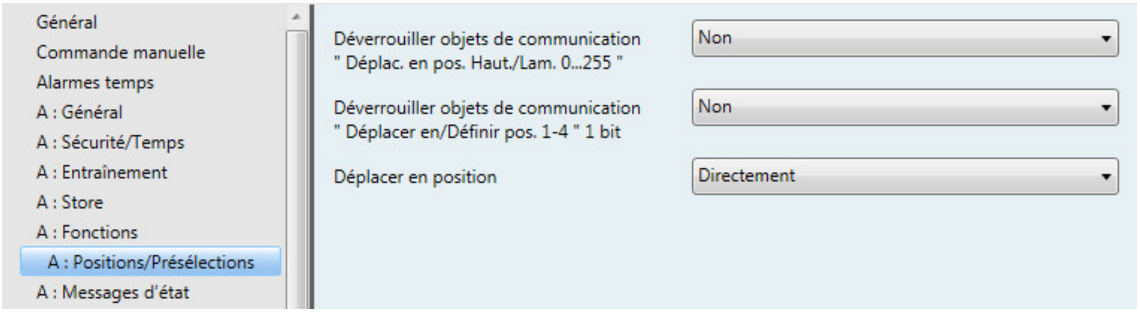
Activer scène 8 bits

Options : Oui
Non

- *Oui* : La fenêtre de paramétrage *A : Scène* (p. 81) et l'objet de communication *Scène 8 bits* sont déverrouillés.

3.2.5.4.1 Fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections*

Cette fenêtre de paramétrage permet de paramétrer les positions présélectionnées. La fenêtre permet également de déterminer la façon dont le store doit être déplacé à ces positions.



Déverrouiller objets de communication
" Déplac. en pos. Haut./Lam. [0...255] "

Options : Oui
Non

Le store peut être déplacé de manière ciblée à n'importe quelle position et les lamelles peuvent être placées à la position désirée via deux objets de communication séparés. Les deux objets de communication sont des objets de communication 1 octet [0…255].

Les règles suivantes s'appliquent à la position du store : La valeur 0 correspond à la position haute (0 %). La valeur 255 correspond à la position basse (100 %).

Les règles suivantes s'appliquent à la position des lamelles : La valeur 0 correspond à la position des lamelles ouvertes (0 %). La valeur 255 correspond à la position des lamelles fermées (100 %).

Ces positions dépendent en partie des réglages du moteur correspondant.

La position des lamelles est calculée sur la base de la durée de commutation et du nombre de pas.

La hauteur est calculée sur la base du temps de course total du store (mesuré et entré manuellement ou déterminé automatiquement via la détection de déplacement).

- *Oui* : Les objets de communication *Déplacer en pos. Haut. [0...255]* et *Dépla. en pos. Lamelle [0...255]* sont déverrouillés.

**Déverrouiller objets de communication
" Déplacer en/Définir pos. 1-4 " 1 bit**

Options : Oui
Non

Jusqu'à 4 positions présélectionnées peuvent être paramétrées pour chaque sortie. Chaque paire de positions prédéfinies (1, 2 ou 3, 4) est déplacée via une adresse de groupe avec les valeurs 0 ou 1.

Cette fonction est particulièrement adaptée aux déplacements répétés à des positions de store privilégiées, combinés à des télégrammes 1 bit.

Les positions présélectionnées enregistrées peuvent également être modifiées facilement via KNX, sans qu'il soit nécessaire de programmer l'appareil. Pour ce faire, les stores doivent être placés à la nouvelle position cible souhaitée. Cette nouvelle position est ensuite enregistrée par l'appareil via les objets de communication *Définir position 1/2* ou *Définir position 3/4* avec les valeurs 0 ou 1.

Il est possible d'appeler et d'enregistrer une position présélectionnée via un seul bouton. Par exemple, un appui bref sur un bouton appelle une position et un appui long enregistre la position actuelle comme nouvelle position présélectionnée.

- *Oui* : Les objets de communication *Déplacer en position 1/2*, *Déplacer en position 3/4*, *Définir position 1/2* et *Définir position 3/4* sont déverrouillés. Les paramètres suivants apparaissent également :

  **Remplacer valeurs de position
  (présélections) si téléchargement**

  Options : Oui
  Non

  - *Oui* : En cas de téléchargement, les positions présélectionnées sont remplacées par les paramètres prédéfinis de l'application.
  - *Non* : Les positions présélectionnées (voir ci-dessus) déjà enregistrées par l'utilisateur sont conservées en cas de nouveau téléchargement de l'application et ne sont pas remplacées par les valeurs prédéfinies.

Remarque
Si l'utilisateur a déjà paramétré des valeurs présélectionnées pendant l'utilisation du système, le paramètre doit être réglé sur *Non* afin que ces positions soient conservées.

Position 1 : Hauteur en % [0...100]
(0 % = haut ; 100 % = bas)

Position 2 : Hauteur en % [0...100]
(0 % = haut ; 100 % = bas)

Position 3 : Hauteur en % [0...100]
(0 % = haut ; 100 % = bas)

Position 4 : Hauteur en % [0...100]
(0 % = haut ; 100 % = bas)

Options : 0..20..40..60..80..100

Ces paramètres déterminent la hauteur du store lors d'un déplacement à une position présélectionnée.

Position 1 : Lamelle en % [0...100]
(0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Position 2 : Lamelle en % [0...100]
(0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Position 3 : Lamelle en % [0...100]
(0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Position 4 : Lamelle en % [0...100]
(0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

Options : 0…20…40…60…80…100

Ces paramètres déterminent les positions des lamelles lors d'un déplacement à une position présélectionnée.

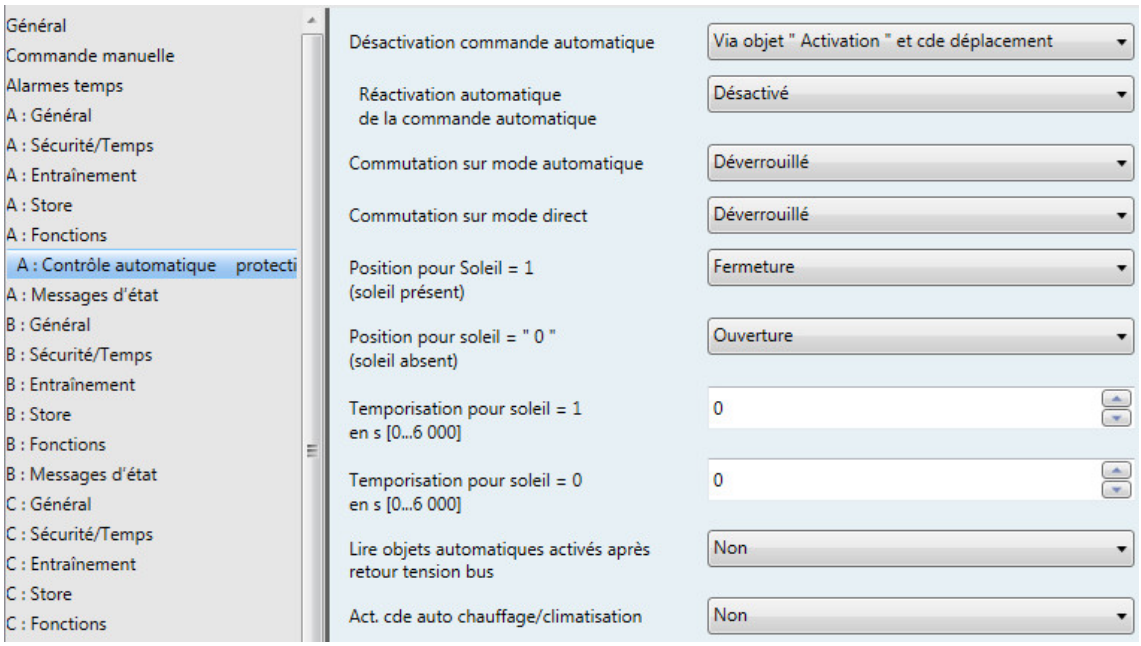
Déplacer en position

Options : Directement
Indirectement via position finale haute
Indirectement via position finale basse
Indirectement via trajet le plus court

- *Directement* : Le store se déplace directement de la position actuelle à la nouvelle position cible.
- *Indirectement via position finale haute ou basse* : Le store s'ouvre ou se ferme d'abord complètement et se déplace ensuite à la position cible.
- *Indirectement via trajet le plus court* : Le store s'ouvre ou se ferme d'abord complètement, en fonction du déplacement le plus court entre la position actuelle et la position cible, et se déplace ensuite à la position cible.

3.2.5.4.2 Fenêtre de paramétrage *A : Contrôle automatique protection solaire*

Cette fenêtre de paramétrage permet de réaliser tous les réglages de la fonction du contrôle automatique de protection solaire.



Combiné à d'autres composants KNX (particulièrement le module de contrôle pour stores JSB/S), le module stores/volets roulants permet de mettre en oeuvre un système de contrôle automatique pratique de protection solaire. Le contrôle automatique peut être activé individuellement pour chaque sortie.

Pour plus d'informations sur le fonctionnement du contrôle automatique de protection solaire, consulter le manuel d'application *Shutter Control (Commande pour stores)*

Remarque
Les objets de communication suivants sont directs : *- Store déplacer Ouv./Ferm.* *- Réglage lam./Arrêt Ouv.-Ferm.* *- Store Ouv./Ferm. limitée* *- Déplacer en position [0...255]* *- Dépla. en pos. Lamelle [0...255]* *- Déplacer en position 1/2* *- Déplacer en position 3/4* *- Scène* Une détection de déplacement ou une course de référence lancée pendant qu'un contrôle automatique est activé sera exécutée.

Désactivation commande automatique

Options : Via objet " Activation "
Via objet " Activation " et cde déplacement

- *Via objet " Activation "* : La commande automatique n'est activée (valeur = 1) et désactivée (valeur = 0) que par un télégramme sur l'objet de communication *Activation système auto*. Lorsque le contrôle automatique est activé, les télégrammes reçus sur les objets de communication directs ne sont pas exécutés. Après la désactivation du contrôle automatique, le store demeure à sa position actuelle et peut à nouveau être commandé via les objets de communication directs.
- *Via objet " Activation " et cde déplacement* : La réception de télégrammes sur les objets de communication directs entraînent également la désactivation du contrôle automatique. Le paramètre suivant apparaît :

Réactivation automatique de la commande automatique

Options : <u>Désactivé</u>
Activé

Lorsque le contrôle automatique est désactivé via l'un des objets de communication directs, il est encore possible de le réactiver automatiquement après un délai paramétrable.

- *Activé:* Le paramètre suivant apparaît.

  Délai réactivation auto commande automatique en min [10...6 000]

  Options : 10…<u>300</u>…6 000

Remarque
Toute modification de la valeur du paramètre ne prendra effet qu'après la première désactivation du contrôle automatique via un objet de communication direct.

Commutation sur mode automatique

Commutation sur mode direct

Options : <u>Déverrouillé</u>
Déverr./verr. via objet

Ce paramètre détermine si la commutation en mode automatique ou en mode direct doit être déverrouillée, déverrouillée via un objet de communication ou verrouillée.

- *Déverr./verr. via objet* : Les objets de communication *Déverr./verr. contrôle autom*. ou *Déverr./verr. mode direct* sont déverrouillés.

Position pour Soleil = 1 (soleil présent)

Position pour soleil = " 0 " (soleil absent)

Options : <u>Aucune réaction</u>
Ouverture
Fermeture
Arrêt
Position 1-4
Position librement définie
Recevoir position via objet
Recevoir hauteur et lamelle via objet[1]
Recevoir uniquement lamelles via objet[1]
Recevoir position via objet[2]
Désactivé

[1] Seulement en mode Commande de store avec réglage des lamelles
[2] Seulement en mode Commande de store sans réglage des lamelles

Ces paramètres servent à déterminer le comportement du système lorsque l'objet de communication *Soleil* = 1 (soleil présent) et lorsque l'objet de communication *Soleil* = 0 (soleil absent) en mode automatique.

- *Aucune réaction* : Tout déplacement en cours est achevé.
- *Ouverture ou Fermeture* : Le store s'ouvre ou se ferme en cas de soleil.
- *Arrêt* : Tout déplacement en cours du store est immédiatement interrompu. Les sorties sont mises hors tension.
- *Position 1-4* : Si l'une de ces positions est sélectionnée, le store se déplace à une position prédéfinie. La hauteur du store et la position des lamelles de la position en question doivent être réglées dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections*, p. 72.
- *Position librement définie* : Le système se déplace à une position définie librement en cas de soleil = 1 ou 0. Les paramètres suivants apparaissent :

  Position Haut. en %
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Position Lamelle en % [0…100]
  (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

  Ces paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles du store.

  Options : 0…100
- *Recevoir hauteur et lamelle via objet* : Cette option convient particulièrement à la combinaison avec le module de contrôle pour stores JSB/S.

Remarque
Ce paramètre de réglage des lamelles n'est disponible qu'en mode *Commande de store* ***avec*** *réglage des lamelles*.

- *Recevoir uniquement lamelles via objet* : En cas de Soleil = 1 lorsque la fonction automatique est activée, seule la valeur sur l'objet de communication *Soleil : Dépl. lam. [0...255]* est traitée.

Remarque
Ce paramètre de réglage des lamelles n'est disponible qu'en mode *Commande de store* ***avec*** *réglage des lamelles*.

Remarque
Aucun réglage des lamelles n'est effectué lorsque le store se trouve à sa position finale haute.

- *Recevoir position via objet* : La position du store est reçue via l'objet de communication *Soleil : Dépl. lam. [0...255].*

Remarque
Ce paramètre de réglage des lamelles n'est disponible qu'en mode *Commande de store* ***sans*** *réglage des lamelles*.

Temporisation pour soleil = 1 en s [0...6 000]

Temporisation pour soleil = 0 en s [0...6 000]

Options : 0…6 000

Ce paramètre détermine la réaction temporisée du système sur l'objet de communication *Soleil*.

Remarque
Si un délai est entré pour le paramètre *Commutation retardée de toutes les sorties* dans la fenêtre de paramétrage *Général*, ce délai doit être ajouté aux durées de temporisation en cas de Soleil = 1 ou 0. Des durées de temporisation peuvent également être paramétrées dans le capteur de luminosité et dans le module de contrôle pour stores. Veuillez noter qu'il est possible que les durées de temporisation s'additionnent.

Lire objets automatiques activés après retour tension bus

Options : Oui
Non

- *Oui* : Après le retour de la tension du bus, les valeurs nécessaires au contrôle automatique peuvent être lues via le KNX. Les valeurs des objets de communication sont alors actualisées.

Remarque
Les indicateurs de lecture doivent être placés sur les objets de communication à lire.

Act. cde auto chauffage/climatisation

Options : Oui
Non

Ce paramètre active le contrôle automatique de chauffage/climatisation.

- *Oui* : Les objets de communication *Chauffage, Climatisation, Présence* et *Recevoir température de pièce* sont déverrouillés. Les paramètres suivants apparaissent :

  Temporisation pour présence = 1 en s [0...6 000]

  Temporisation pour présence = 0 en s [0...6 000]

  Options : 0…6 000

  Le contrôle automatique de chauffage/climatisation est une extension de la commande de protection solaire et peut uniquement être activée de pair avec le contrôle automatique. L'objet de communication *Présence* permet de commuter entre contrôle automatique de protection solaire et contrôle automatique de chauffage/climatisation, p. ex. via un capteur de présence.

  Afin d'éviter que le store ne s'ouvre et se referme constamment lors de fréquentes entrées et sorties de personnes dans la pièce, la réaction sur l'objet de communication *Présence* peut être temporisée. Par exemple, le store se déplace en position de protection solaire dès l'entrée d'une personne dans la pièce et le contrôle automatique de chauffage/climatisation ne s'active qu'après un certain délai une fois que la personne a quitté la pièce.

Position pour chauffage = 1 et soleil = 1

Pos. pr chauffage=1 et soleil=0

Pos. pr climatisation=1 et soleil=1

Pos. pr climatisation=1 et soleil=0

Options : Aucune réaction
Ouverture
Fermeture
Arrêt
Position 1...4
Position librement définie

Ce paramètre définit le comportement du système en cas de Soleil = 1 (soleil présent) ou de Soleil = 0 (soleil absent) pendant la phase de chauffage/climatisation.

Les phases Chauffage = 1 ou Climatisation = 1 peuvent, par exemple, être déclenchées par un capteur de température extérieure, un régulateur de température de pièce ou une minuterie annuelle.

Une situation de mode de fonctionnement indéfini survient si les modes Chauffage et Climatisation sont activés simultanément ou si aucun des deux modes n'est activé. Le store continue d'être commandé par le contrôle automatique de protection solaire.

Remarque
Si uniquement le contrôle automatique de chauffage/climatisation est utilisé dans une installation, l'objet de communication *Présence* ne doit plus être lié à une adresse de groupe. L'objet de communication prend alors automatiquement la valeur par défaut 0. Le contrôle automatique de chauffage/climatisation est activé dès l'activation du contrôle automatique via l'objet de communication *Activation système auto.*

- *Aucune réaction* : Si le store est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est effectué jusqu'à la position cible. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.
- *Ouverture* : Le store s'ouvre.
- *Fermeture* : Le store se ferme.
- *Arrêt* : Tout déplacement en cours du store est immédiatement interrompu. Les sorties sont mises hors tension.
- *Position 1…4* : Si l'une de ces positions est sélectionnée, le store se déplace à une position prédéfinie. La hauteur du store et la position des lamelles de la position en question doivent être réglées dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections*, p. 72.
- *Position librement définie* : Le système se déplace à une position définie librement en cas de soleil = 1. Les paramètres suivants apparaissent :

  Position Haut. en %
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Position Lamelle en % [0…100]
  (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

  Options : 0…100

  Ces paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles du store.

Utiliser protection surchauffe

Options : Oui
Non

La protection anti-surchauffe permet d'éviter qu'une pièce ne soit chauffée si personne ne s'y trouve. Pendant la période de chauffage (hiver), les pièces avec de grandes baies vitrées peuvent se réchauffer rapidement quand le soleil est fort, et ce malgré une température extérieure plus basse. L'utilisation de la protection anti-surchauffe permet d'éviter cela et éventuellement d'économiser de l'énergie pour la climatisation.

- *Oui* : L'objet de communication *Recevoir température de pièce* ainsi que les paramètres suivants apparaissent :

  Seuil supérieur température de pièce en °C [21...50]

  Options : 21…24…50

  Lorsque la valeur de température paramétrée ici est atteinte ou dépassée, le store se déplace à une position paramétrable, p. ex. se ferme. Si la température est de 3 degrés Kelvin inférieure à la valeur de température paramétrée, la protection anti-surchauffe est arrêtée. Le store est alors déplacé à la position paramétrée en fonction des valeurs des objets de communication *Chauffage* et *Soleil*.

  Position pour seuil supérieur et soleil = 1

  Options: Fermeture
  Position 1...4
  Position librement définie

  Le store est déplacé à la position entrée ici dès que le seuil spécifié est dépassé.

  - *Fermeture* : Le store se ferme lorsque le seuil supérieur de température de la pièce est dépassé et lorsque Soleil = 1.
  - *Position 1…4* : Lorsque le seuil supérieur de température de la pièce est dépassé et lorsque Soleil = 1, le store se déplace à la position paramétrable X définie dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections* (p. 72).
  - *Position librement définie* : Il est possible de définir librement une position à laquelle le store se déplace lorsque le seuil supérieur de température de la pièce est dépassé et lorsque Soleil = 1. Les paramètres suivants apparaissent :

    Position Haut. en % [0…100] (0 % = haut ; 100 % = bas)

    Position Lamelle en % [0…100] (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

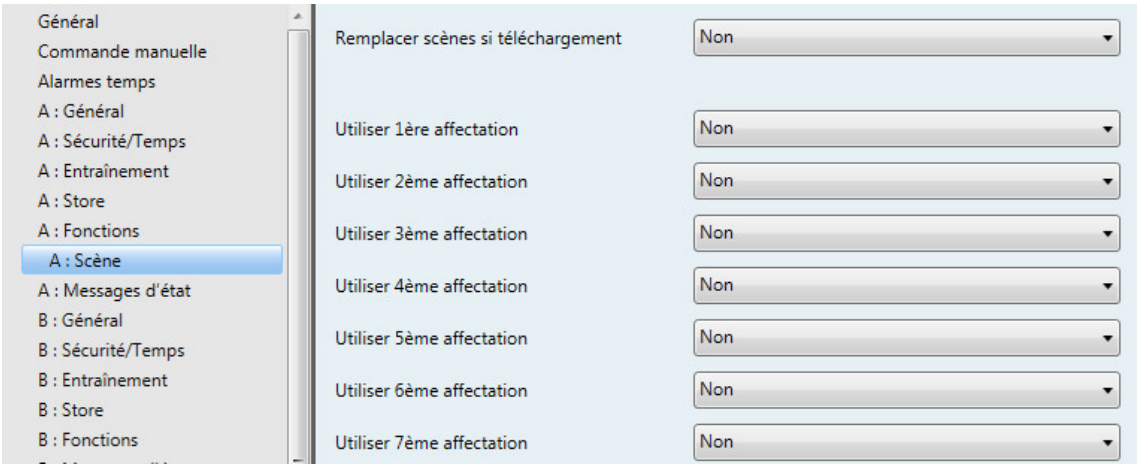
    Options : 0…100

    Ces paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles du store.

Important
Lorsque Chauffage/Climatisation = 1 ou que Chauffage/Climatisation = 0 (état de fonctionnement non défini), la sortie n'est commandée que par le contrôle automatique de protection solaire.

3.2.5.4.3 Fenêtre de paramétrage *A : Scène*

Cette fenêtre de paramétrage permet de réaliser les réglages de la scène 8 bits. Chaque sortie peut être affectée à un maximum de 18 scènes différentes.



Remplacer scènes si téléchargement

Options : Oui
Non

Ce paramètre permet de déterminer le comportement des scènes paramétrées en cas de téléchargement.

- *Oui* : En cas de téléchargement, les scènes sont remplacées par les valeurs de scènes paramétrées.
- *Non* : Les valeurs de scènes paramétrées ne sont pas reprises en cas de téléchargement.

Utiliser 1ère affectation
…
Utiliser 18ème affectation

Options : Oui
Non

La fonction *Scène* permet de commander jusqu'à 64 scènes à partir d'une seule adresse de groupe. Cette adresse de groupe permet de lier tous les éléments constituants d'une scène entre eux via un objet de communication 1 octet. Un télégramme contient les informations suivantes :

- Numéro de scène (1…64)
- Télégramme : *Appeler la scène* ou *Enregistrer la scène*.

Chaque store peut être lié à un maximum de 18 scènes. Cela permet par exemple d'ouvrir tous les volets roulants le matin et de les refermer le soir via une scène, ou encore d'intégrer des stores dans des scènes d'éclairage.

Lorsque l'objet de communication *Scène* reçoit un télégramme, toutes les positions sauvegardées des sorties liées à ce numéro de scène sont appliquées ou les positions actuelles sont sauvegardées comme nouvelles positions de la scène.

- *Oui :* Les paramètres suivants apparaissent :

  Affectation au n° de scène 1...64

  Options : Scène n °1...Scène n °64

  Ce paramètre permet d'affecter la sortie à un numéro de scène (1...64). Dès que l'appareil reçoit un télégramme avec ce numéro de scène sur l'objet de communication *Scène 8 bits* (n x), la scène correspondante est appelée.

  - *Scène n °A* : Ce paramètre permet d'affecter la sortie à un numéro de scène.

  Position Haut. en % [0…100]
  (0 % = haut ; 100 % = bas)

  Position Lamelle en % [0…100]
  (0 % = ouvert ; 100 % = fermé)

Remarque
Les paramètres de réglage des lamelles ne sont disponibles qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*.

  Options : 0…100

  Ces paramètres définissent la hauteur ou la position des lamelles à laquelle le store doit être déplacé lors de l'appel de la scène correspondante.

3.2.5.5 Fenêtre de paramétrage *A : Messages d'état*

Cette fenêtre de paramétrage permet d'effectuer les réglages relatifs aux messages d'état et à leur comportement d'envoi.

Déverrouiller objet communication
" État Haut./Lamelle [0...255] " 1 octet

Options : Oui
Non

La sortie envoie la position relative du store et la position des lamelles sur deux objets de communication séparés sous forme de valeur 1 octet (1...255). Les règles suivantes s'appliquent à la position du store : La valeur 0 correspond à la position haute (0 %). La valeur 255 correspond à la position basse (100 %).

Les règles suivantes s'appliquent à la position des lamelles : La valeur 0 correspond à la position des lamelles ouvertes (0 %). La valeur 255 correspond à la position des lamelles fermées (100 %).

- *Oui* : Les objets de communication *État Hauteur [0...255]* et *État Lamelle [0...255]* (seulement en mode Commande de store avec réglage des lamelles) sont déverrouillés. Le paramètre suivant apparaît :

  Envoyer la valeur de l'objet

  Options : Non, seulement actualiser
  Si modification
  Sur demande
  Si modification ou sur demande

  - *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
  - *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
  - *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
  - *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

Déverrouiller objet de communication
" État Pos. finale haute/basse " 1 bit

Options : Oui
Non

La sortie envoie l'information indiquant si le store se trouve à la position finale haute ou à la position finale basse sur deux objets de communication séparés. Si l'information indiquant que la position finale correspondante n'est pas atteinte est envoyée sur les deux objets de communication, cela signifie que le store se trouve à une position intermédiaire.

Cette fonction est particulièrement appropriée lorsqu'il s'agit de verrouiller des sorties individuelles l'une par rapport à l'autre via une liaison logique supplémentaire. Par exemple, un auvent ne doit pas être déplacé lorsque la fenêtre est ouverte et, inversement, la fenêtre ne doit pas être ouverte via un moteur pendant la fermeture de l'auvent.

- *Oui* : Les objets de communication *État Position finale haute* et *État Position finale basse* sont déverrouillés. Le paramètre suivant apparaît :

  Envoyer la valeur de l'objet

  Options : Non, seulement actualiser
  Si modification
  Sur demande
  Si modification ou sur demande

  - *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
  - *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
  - *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
  - *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

Déverrouiller objet de communication
" État Souplesse de gestion " 1 bit

Options : Oui
Non

Cette fonction est particulièrement appropriée lorsqu'il s'agit d'indiquer à l'utilisateur, via une LED sur le bouton, que le store ne peut actuellement pas être commandé via les objets de communication directs (p. ex. OUV., FERM. etc.) et que le contrôle automatique ne peut également pas être activé.

La commande est bloquée lorsque :

- Une fonction de sécurité a été activée, p. ex. Alarme temps, Verrouillage ou Fonction forçage
- La commande manuelle est activée
- La commande directe et la commande automatique sont verrouillées simultanément via des objets de communication

- *Oui* : L'objet de communication *État Souplesse de gestion* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

Envoyer la valeur de l'objet

Options : Non, seulement actualiser
Si modification
Sur demande
Si modification ou sur demande

- *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
- *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
- *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
- *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

Déverrouiller objet de communication
" État Contrôle automatique " 1 bit

Options : Oui
Non

La sortie envoie l'information indiquant si le contrôle automatique est activé ou désactivé (1 bit).

Cette fonction est particulièrement appropriée lorsqu'il s'agit d'indiquer à l'utilisateur, via une LED sur le bouton, si le contrôle automatique a été activé.

- *Oui* : L'objet de communication *État Contrôle automatique* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

  Envoyer la valeur de l'objet

  Options : Non, seulement actualiser
  Si modification
  Sur demande
  Si modification ou sur demande

  - *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
  - *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
  - *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
  - *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

**Déverrouiller objet de communication
" Informations sur l'état " 16 bits**

Options : Oui
Non

Ce paramètre déverrouille un objet de communication 16 bits via lequel des informations supplémentaires sur l'état sont lues et envoyées ou demandées.

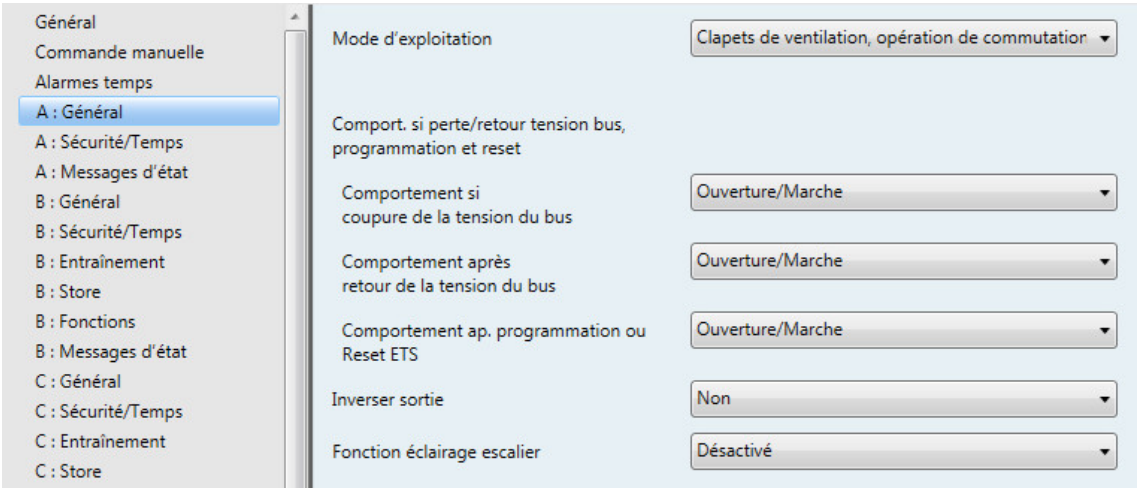
- *Oui* : L'objet de communication *Informations sur l'état* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

  Envoyer la valeur de l'objet

  Options : Non, seulement actualiser
  Si modification
  Sur demande
  Si modification ou sur demande

  - *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
  - *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
  - *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
  - *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

3.2.6 Paramètre *Mode d'exploitation Clapets de ventilation, opération de commutation*



Mode d'exploitation

Options : Commande de store avec réglage des lamelles
Commande de store sans réglage des lamelles
Clapets de ventilation, opération de commutation

Ce paramètre définit le mode d'exploitation de la sortie. Les paramètres et les objets de communication pour la sortie correspondante varient selon le mode d'exploitation. Vous trouverez une description des modes *Commande de store avec réglage des lamelles* et *Commande de store sans réglage des lamelles* à partir de la p. 50.

Remarque
En mode *Clapets de ventilation, opération de commutation*, une pause à l'inversion de sens de 100 ms est paramétrée pour les commutations de chaque sortie. Il est impératif de respecter les données techniques du fabricant du moteur.

- *Clapets de ventilation, opération de commutation* : Les paramètres suivants apparaissent :

Comportement si coupure de la tension du bus

Comportement après retour de la tension du bus

Comportement ap. programmation ou Reset ETS

Options : Aucune réaction
Ouverture/Marche
Fermeture/Arrêt

Ce paramètre définit le comportement de la sortie en cas de coupure de la tension du bus, après un retour de la tension du bus et après un téléchargement ou un reset ETS.

- *Aucune réaction* : Les contacts de sortie demeurent à leur position actuelle.
- *Ouverture/Marche* : Le contact de sortie (borne 1, 3, 6, 8, ou 11, 13, 16, 18) se ferme. Le clapet de ventilation est ouvert ou le consommateur électrique raccordé est mis en marche.

Remarque
En cas de coupure de la tension du bus, la sortie demeure ouverte en permanence, même si la fonction *Éclairage escalier* est activée. Après le retour de la tension du bus et si la fonction *Éclairage d'escalier* est activée, la sortie se referme après l'écoulement de la durée de commutation ou du délai d'ouverture paramétré.

- *Fermeture/Arrêt* : Le contact de sortie (borne 1, 3, 6, 8, ou 11, 13, 16, 18) s'ouvre (position médiane neutre). Le clapet de ventilation est fermé ou le consommateur électrique raccordé est mis hors tension.

Inverser sortie

Options : Oui
Non

Ce paramètre inverse le comportement de la sortie.

- *Oui* : Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu sur l'objet de communication *Clap. vent. Ouv.-Ferm./M.-Arr.*, le clapet de ventilation se ferme ou le consommateur électrique est mis hors tension. Si un télégramme ayant la valeur 0 est reçu, le clapet de ventilation s'ouvre ou le consommateur électrique est mis en marche. De la même manière, tous les paramètres effectués pour la sortie, p. ex. Ouverture/Marche ou Fermeture/Arrêt en cas d'alarme temps, de retour de la tension du bus, etc., sont inversés.

Fonction éclairage escalier

Options : Désactivé
Activé

Ce paramètre déverrouille la fonction *Éclairage d'escalier*.

- *Activé:* Le paramètre suivant apparaît :

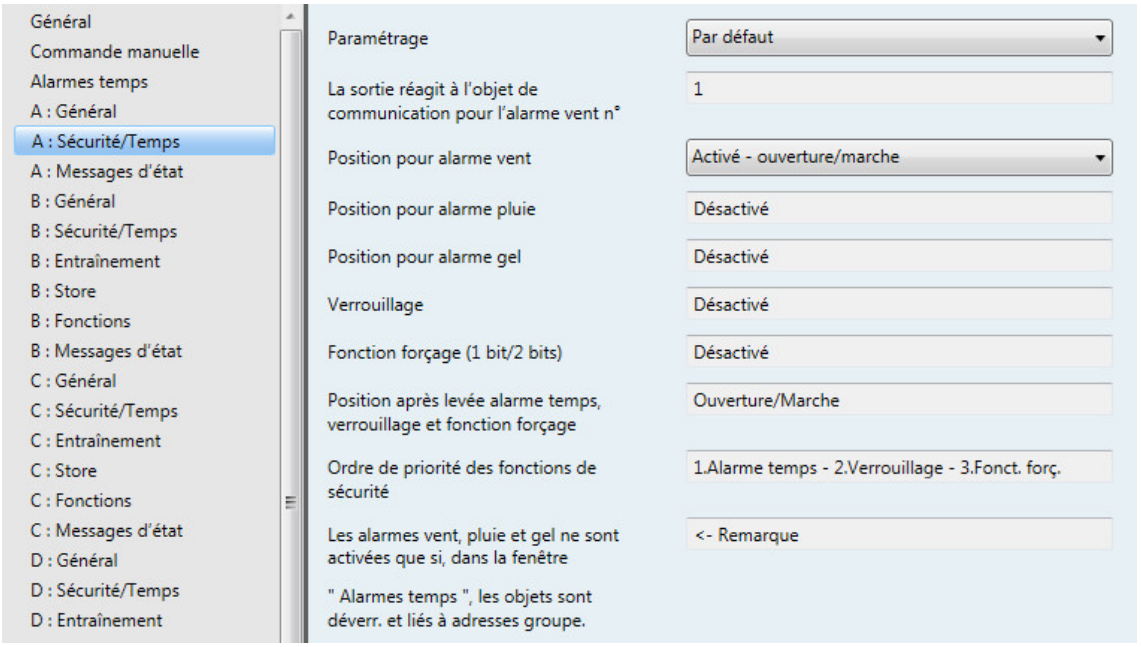
  Durée de commutation/délai ouverture éclairage escalier en s [0...30 000]

  Options : 0…60…30 000

  Ce paramètre définit la durée de commutation ou le délai d'ouverture de l'éclairage escalier.

3.2.6.1 Fenêtre de paramétrage *A : Sécurité/Temps*

Cette fenêtre de paramétrage permet d'effectuer tous les réglages se rapportant à la fonction *Sécurité/Temps*.



Paramétrage

Options : Par défaut
Défini par l'utilisateur

Ce paramètre détermine la portée du paramétrage.

- *Par défaut* : En cas d'alarme vent, le store se déplace à une position prédéfinie via le paramètre *Position pour alarme vent*. Ce réglage est généralement suffisant dans les projets de moindre envergure. Avec ce réglage, la sortie ne réagit qu'à l'objet de communication *Alarme vent n° 1*.
- *Défini par l'utilisateur* : Ce réglage permet d'accéder à tous les paramètres pour les applications complexes ou aux paramètres de sécurité de la sortie. Des paramètres supplémentaires apparaissent.

La sortie réagit à l'objet de communication pour l'alarme vent n°

Options : La sortie ne réagit pas à l'alarme vent
1/ 2/ 3/ 1+2/ 1+3/ 2+3/ 1+2+3

Ce paramètre détermine à quels objets de communication d'alarme vent la sortie réagit. Les valeurs des objets de communication affectés sont reliées par l'opérateur OU.

Position pour alarme vent

Position pour alarme pluie

Position pour alarme gel

Options : Activé - aucune réaction
Activé - ouverture/marche
Activé - fermeture/arrêt
Désactivé

Ces paramètres déterminent la position de la sortie lors de la réception d'une alarme temps (vent, pluie, gel). La sortie ne peut plus être commandée via d'autres objets de communication ou via la commande manuelle jusqu'à ce que l'alarme temps soit annulée.

- *Activé - aucune réaction* : Si la sortie est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est achevé. Si la sortie est en veille, sa position demeure inchangée.
- *Activé - ouverture/marche* : Le contact de sortie est activé. Le clapet de ventilation s'ouvre ou le consommateur électrique est mis en marche.
- *Activé - fermeture/arrêt* : Le contact de sortie est mis hors tension. Le clapet de ventilation se ferme ou le consommateur électrique est mis hors tension.
- *Désactivé* : La sortie ne réagit à aucune alarme et ne réagit pas non plus à la durée de surveillance. Aucun réglage en cas d'alarme temps ne peut être effectué.

Verrouillage

Options : Désactivé
Activé

Ce paramètre déverrouille la fonction *Verrouillage*. La sortie se déplace, par exemple, à une position paramétrée, ou la commande est verrouillée.

- *Activé*: L'objet de communication *Verrouillage* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

  Position pour verrouiller

  Options : Aucune réaction
  Ouverture/Marche
  Fermeture/Arrêt

  Ce paramètre définit le comportement de la sortie pour la fonction *Verrouillage*.

  - *Aucune réaction* : Si la sortie est en train d'exécuter un déplacement, ce déplacement est effectué jusqu'à la position cible. Si le store est en veille, sa position demeure inchangée.
  - *Ouverture/Marche* : Le contact de sortie est activé. Le clapet de ventilation s'ouvre ou le consommateur électrique est mis en marche.
  - *Fermeture/Arrêt* : Le contact de sortie est mis hors tension. Le clapet de ventilation se ferme ou le consommateur électrique est mis hors tension.

Fonction forçage

Options : <u>Désactivé</u>
Activé (1 bits)
Activé (2 bits)

La fonction *Fonction forçage* permet de déplacer la sortie à une position déterminée via un télégramme 1 bit ou d'ouvrir/fermer ou de mettre en marche/d'arrêter la sortie et de verrouiller la commande manuelle via des télégrammes 2 bits.

- *Activé (1 bits)* : L'objet de communication *Fonction forçage 1 bit* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

  Position pour fonction forçage

  Options : <u>Aucune réaction</u>
  Ouverture/Marche
  Fermeture/Arrêt

  Ce paramètre permet de définir le comportement de la fonction forçage.

  - *Aucune réaction* : Si la sortie est en train d'exécuter un télégramme de déplacement, ce dernier est achevé. Si la sortie est en veille, sa position demeure inchangée.
  - *Ouverture/Marche* : Le contact de sortie est mis sous tension. Le clapet de ventilation s'ouvre ou le consommateur électrique est mis en marche.
  - *Fermeture/Arrêt* : Le contact de sortie est mis hors tension. Le clapet de ventilation se ferme ou le consommateur électrique est mis hors tension.

- *Activé (2 bits)* : L'objet de communication *Fonction forçage 2 bit* est déverrouillé.

Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage

Options : Aucune réaction
<u>Ouverture/Marche</u>
Fermeture/Arrêt

Ce paramètre définit le comportement du store après la levée d'une alarme temps, d'un verrouillage ou d'une fonction forçage.

- *Aucune réaction* : Si la sortie est en train d'exécuter un télégramme de déplacement, ce dernier est achevé. Si la sortie est en veille, sa position demeure inchangée. Si la sortie est réglée sur Ouverture/Marche ou est commutée pendant une alarme temps, un verrouillage ou une fonction forçage, la levée d'un télégramme de sécurité (p. ex. alarme vent) relance la durée d'éclairage escalier.
- *Ouverture/Marche* : Le contact de sortie est mis sous tension. Le clapet de ventilation s'ouvre ou le consommateur électrique est mis en marche.
- *Fermeture/Arrêt* : Le contact de sortie est mis hors tension. Le clapet de ventilation se ferme ou le consommateur électrique est mis hors tension.

Ordre de priorité des fonctions de sécurité

Options : 1. Alarme temps - 2. Verrouillage - 3. Fonc. forç.
1.Alarme temps - 2.Fonct. forç. - 3.Verrouillage
1.Verrouillage - 2.Alarme temps - 3.Fonct. forç.
1.Verrouillage - 2.Fonct. forç. - 3.Alarme temps
1.Fonct. forç. - 2.Verrouillage - 3.Alarme temps
1.Fonct. forç. - 2.Alarme temps - 3.Verrouillage

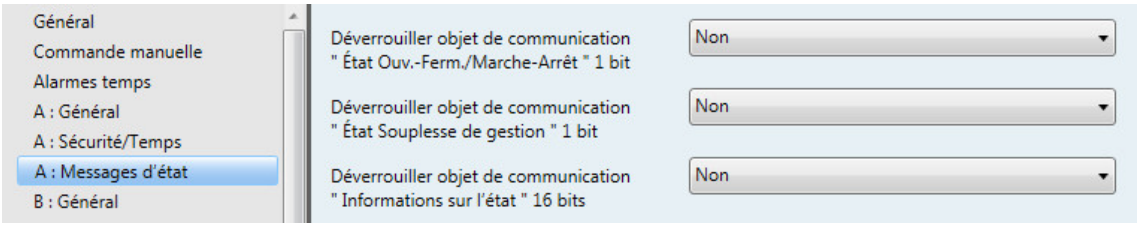
Ce paramètre définit l'ordre des priorités pour les fonctions de sécurité Alarme temps (vent, pluie, gel), Verrouillage et Fonction forçage. Ces fonctions ont une plus haute priorité que les autres fonctions. Si l'une de ces fonctions est activée, la commande de la sortie est verrouillée. Cela s'applique également pendant la commande manuelle.

Des priorités doivent également être définies entre les fonctions de sécurité. Cela permet d'assurer que la sortie est commandée correctement lorsque plusieurs fonctions de sécurité sont activées simultanément.

Remarque
Les alarmes vent, pluie et gel ne sont activées que si les objets de communication sont déverrouillés et liés à des adresses de groupe sur la page *Alarmes temps*.

3.2.6.2 Fenêtre de paramétrage *A : Messages d'état*

Cette fenêtre de paramétrage permet d'effectuer les réglages relatifs aux messages d'état et à leur comportement d'envoi.



Déverrouiller objet de communication
" État Ouv.-Ferm./Marche-Arrêt " 1 bit

Options : Oui
Non

- *Oui* : L'objet de communication *État Ouv.-Ferm./Marche-Arrêt* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

  Envoyer la valeur de l'objet

  Options : Non, seulement actualiser
  Si modification
  Sur demande
  Si modification ou sur demande

  - *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
  - *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
  - *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
  - *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

Déverrouiller objet de communication
" État Souplesse de gestion " 1 bit

Options : Oui
Non

Cette fonction est particulièrement appropriée lorsqu'il s'agit d'indiquer à l'utilisateur, via une LED sur le bouton, que la sortie ne peut actuellement pas être commandée via les objets de communication directs (p. ex. OUV., FERM. etc.) et que la commande automatique ne peut également pas être activée.

La commande est bloquée lorsque :

- Une fonction de sécurité a été activée, p. ex. Alarme temps, Verrouillage ou Fonction forçage
- La commande manuelle est activée

- *Oui* : L'objet de communication *État Souplesse de gestion* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

Envoyer la valeur de l'objet

Options : <u>Non, seulement actualiser</u>
Si modification
Sur demande
Si modification ou sur demande

- *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
- *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
- *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
- *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

Déverrouiller objet de communication
" Informations sur l'état " 16 bits

Options : Oui
<u>Non</u>

Ce paramètre déverrouille un objet de communication 16 bits via lequel des informations supplémentaires sur l'état sont lues et envoyées ou demandées.

- *Oui* : L'objet de communication *Informations sur l'état* est déverrouillé. Le paramètre suivant apparaît :

  Envoyer la valeur de l'objet

  Options : <u>Non, seulement actualiser</u>
  Si modification
  Sur demande
  Si modification ou sur demande

  - *Non, seulement actualiser* : L'état est actualisé mais n'est pas envoyé (l'état peut être lu via l'objet de communication).
  - *Si modification* : L'état est envoyé en cas de changement.
  - *Sur demande* : L'état est envoyé si la demande en est faite.
  - *Si modification ou sur demande* : L'état est envoyé en cas de changement ou si la demande en est faite.

3.3 Objets de communication

Les fonctions du module stores/volets roulants JRA/S x.y.5.1 avec détection de déplacement et commande manuelle sont expliquées à l'aide du mode *Commande de store avec réglage des lamelles*. Certains paramètres, ainsi que les objets de communication qui s'y rapportent, sont inexistants sur les appareils de type JRA/S x.y.2.1 et JRA/S x.y.1.1.

- Le JRA/S x.y.2.1 ne dispose d'aucune fonction de détection de déplacement.
- Le JRA/S x.y.1.1 ne dispose d'aucune commande manuelle et d'aucune fonction de détection de déplacement.

Les paramètres et les objets de communication non disponibles ou disponibles uniquement en mode *Commande de store sans réglage des lamelles* sont spécialement indiqués.

Remarque
L'appareil dispose de plusieurs sorties. Cependant, comme toutes les sorties disposent des mêmes fonctions, ces dernières seront uniquement expliquées pour la sortie A.

3.3.1 Aperçu des objets de communication

Objet	Fonction	Nom	Type de point de données (DPT)	Longueur	Indicateurs				
					C	R	W	T	A
0	En service	Général	DPT 1.002	1 bit	x	x		x	
1	Demander valeurs d'état	Général	DPT 1.017	1 bit	x		x		
2	Déverr./verr. commande man.	Général	DPT 1.003	1 bit	x		x		
3	État Commande manuelle	Général	DPT 1.002	1 bit	x	x		x	
4	Alarme vent n° 1	Sortie A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
5	Alarme vent n° 2	Sortie A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
6	Alarme vent n° 3	Sortie A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
7	Alarme pluie	Sortie A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
8	Alarme gel	Sortie A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
9	Non attribué								
10	Store déplacer Ouv./Ferm.	Sortie A	DPT 1.008	1 bit	x		x		
11	Réglage lam./Arrêt Ouv.-Ferm.	Sortie A	DPT 1.007	1 bit	x		x		
12	Store Ouv./Ferm. limitée Activer limite	Sortie A	DPT 1.008 DPT 1.003	1 bit	x		x		
13	Déplacer en pos. Haut. [0...255]	Sortie A	DPT 5.001	1 octet	x		x		
14	Dépla. en pos. Lamelle [0...255]	Sortie A	DPT 5.001	1 octet	x		x		
15	Déplacer en position 1/2	Sortie A	DPT 1.022	1 bit	x		x		
16	Déplacer en position 3/4	Sortie A	DPT 1.022	1 bit	x		x		
17	Définir position 1/2	Sortie A	DPT 1.022	1 bit	x		x		
18	Définir position 3/4	Sortie A	DPT 1.022	1 bit	x		x		
19	Lancer détection déplacement Lancer course de référence	Sortie A	DPT 1.003 DPT 1.008	1 bit	x		x		

Objet	Fonction	Nom	Type de point de données (DPT)	Longueur	Indicateurs				
					C	R	W	T	A
20	Scène 8 bits	Sortie A	DPT 18.001	1 octet	x		x		
21	Activation système auto	Sortie A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	x
22	Soleil	Sortie A	DPT 1.002	1 bit	x		x	x	x
23	Soleil : dépl. en haut. [0...255]	Sortie A	DPT 5.001	1 octet	x		x	x	x
24	Soleil : Dépl. lam. [0...255]	Sortie A	DPT 5.001	1 octet	x		x	x	x
25	Présence	Sortie A	DPT 1.002	1 bit	x		x	x	x
26	Chauffage	Sortie A	DPT 1.002	1 bit	x		x	x	x
27	Climatisation	Sortie A	DPT 1.002	1 bit	x		x	x	x
28	Recevoir température de pièce	Sortie A	DPT 9.001	2 octets	x		x	x	x
29	Déverr./verr. contrôle autom.</	Sortie A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	x
30	Déverr./verr. mode direct	Sortie A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	X
31	Verrouillage	Sortie A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	x
32	Fonction forçage (1 bit) Fonction forçage (2 bits)	Sortie A	DPT 1.003 DPT 2.002	1 bit 2 bit	x x		x x	x	x
33	État Hauteur [0...255]	Sortie A	DPT 5.001	1 octet	x	x		x	
34	État Lamelle [0...255]	Sortie A	DPT 5.001	1 octet	x	x		x	
35	État Position finale haute	Sortie A	DPT 1.011	1 bit	x	x		x	
36	État Position finale basse	Sortie A	DPT 1.011	1 bit	x	x		x	
37	État Souplesse de gestion	Sortie A	DPT 1.011	1 bit	x	x		x	
38	État Contrôle automatique	Sortie A	DPT 1.011	1 bit	x	x		x	
39	Informations sur l'état	Sortie A	Non DPT	2 octets	x	x		x	

* OC = objet de communication

3.3.2 Objets de communication *Général*

Ces objets de communication ne sont disponibles qu'une seule fois par appareil pour tous les modes de fonctionnement et offrent des fonctions applicables à plusieurs appareils du système.

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
0	**En service**	**Général**	**1 bit** **DPT 1.002**	**C, R, T**
Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Oui* est sélectionnée pour le paramètre *Envoyer objet " En service "* dans la fenêtre de paramétrage *Général*. Un télégramme En service peut être envoyé sur le bus de manière cyclique afin de surveiller le fonctionnement du module stores/volets roulants dans l'installation. L'objet de communication envoie un télégramme paramétrable En service aussi longtemps qu'il est activé.				
1	**Demander valeurs d'état**	**Général**	**1 bit** **DPT 1.017**	**C, W**
Lorsque cet objet de communication reçoit un télégramme ayant la valeur x (x = 0/1/0 ou 1), tous les objets d'état sont envoyés sur le bus s'ils sont paramétrés avec l'option *Si modification ou sur demande*. L'option x = 1 engendre la fonction suivante : Valeur télégramme : 1 = Tous les messages d'état sont envoyées à condition qu'ils soient paramétrés avec l'option *Si modification ou sur demande*. 0 = Aucune réaction.				
2	**Déverr./verr. commande man.**	**Général**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W**
Cet objet de communication permet de verrouiller ou de déverrouiller la *Commande manuelle*. La valeur 0 déverrouille le bouton sur l'appareil. La valeur 1 verrouille le bouton sur l'appareil. Valeur télégramme : 0 = Bouton déverrouillé 1 = Bouton verrouillé				
3	**État Commande manuelle**	**Général**	**1 octet** **DPT 1.011**	**C, R, T**
Cet objet de communication indique si la commande manuelle est activée. Valeur télégramme : 0 = Commande manuelle désactivée 1 = Commande manuelle activée L'état Commande manuelle est envoyé selon les paramètres *Si modification*, *Sur demande* et *Si modification ou sur demande*.				

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
4 **5** **6** **7** **8**	**Alarme vent n° 1** **Alarme vent n° 2** **Alarme vent n° 3** **Alarme pluie** **Alarme gel**	**Sortie A…X**	**1 bit** **DPT 1.005**	**C, W, T, A**
Ces objets de communication peut être surveillés de manière cyclique. La durée de surveillance définit l'intervalle. Si un télégramme ayant la valeur 0 est reçu pendant la durée de surveillance, la commande des stores est déverrouillée. Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu ou si aucun télégramme n'est reçu pendant la durée de surveillance, les stores sont déplacés à la *Position pour alarme vent* (ou encore *Position pour alarme pluie* ou *Position pour alarme gel*) paramétrée. La commande via les télégrammes directs et les télégrammes automatiques est verrouillée. Si un télégramme ayant la valeur 0 est reçu après une alarme temps ou après l'écoulement de la durée de surveillance, les stores sont déplacés à la position paramétrable *Position après levée alarme temps* et la commande est à nouveau déverrouillée. La durée de surveillance est relancée après chaque réception de télégramme, de même qu'après la programmation de l'actionneur et en cas de retour de la tension du bus. Les trois objets de communication d'alarme vent sont reliés par la fonction logique OU, c.-à-d. que si une alarme temps est signalée sur l'un des trois objets de communication ou si aucun télégramme n'est reçu pendant la durée de surveillance, les stores sont déplacés à la *Position pour alarme vent* paramétrée. Valeur télégramme : 0 = Aucune alarme 1 = Alarme (commande verrouillée)			
9	**Non attribué**			

3.3.3 Objets de communication Sortie A...X Commande de store avec / sans réglage des lamelles

Ces objets de communication sont disponibles pour chaque sortie et offrent des fonctions spécifiques à chaque canal. Vous trouverez ci-dessous une description des objets de communication pour les modes *Commande de store avec réglage des lamelles* et *Commande de store sans réglage des lamelles.*

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
10	**Store déplacer Ouv./Ferm.**	**Sortie**	**1 bit** **DPT 1.008**	**C, W**
Lorsqu'un télégramme ayant la valeur 0 est reçu sur cet objet de communication, le store est monté à la position de veille ou à la position finale haute. Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu, le store est descendu. Valeur télégramme : 0 = OUV. 1 = FERM.				
11	**Réglage lam./Arrêt Ouv.-Ferm.[1]** **Arrêt Ouv.-Ferm.[2]**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.007**	**C, W**
La réception d'un télégramme sur cet objet de communication arrête le déplacement du store (indépendamment de la valeur 0 ou 1). [1] Mode *Commande de store avec réglage des lamelles* : Si le store est en veille, la réception d'un télégramme sur cet objet de communication lance un réglage des lamelles vers le haut (0 = OUVRIR) ou vers le bas (1 = FERMER). [2] Mode *Commande de store sans réglage des lamelles* : Si le store est en veille, la réception d'un télégramme sur cet objet de communication n'engendre aucune action. Valeur télégramme : 0 = ARRÊT/Réglage lamelles ouvrir 1 = ARRÊT/Réglage lamelles fermer				
12	**Store Ouv./Ferm. limitée**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.008**	**C, W**
Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Via objet " Store ouv.-ferm. limitée "* est sélectionnée pour le paramètre *Limiter zone de déplacement* dans la fenêtre de paramétrage *Store* (p. 63). Lorsqu'un télégramme ayant la valeur 0 est reçu sur cet objet de communication, le store est monté jusqu'à la limite paramétrée. Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu, le store est descendu jusqu'à la limite paramétrée. Le store est arrêté automatiquement lorsqu'il atteint la limite supérieure ou inférieure paramétrée. Valeur télégramme : 0 = OUV. limitée 1 = FERM. limitée				
12	**Activer limite**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W**
Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Via objet " Activer limite "* est sélectionnée pour le paramètre *Limiter zone de déplacement* dans la fenêtre de paramétrage *Store* (p. 63). Ce paramètre permet de définir si la limite doit être appliquée lors de la réception d'un télégramme direct ou d'un télégramme automatique. Valeur télégramme : 0 = Limite désactivée 1 = Limite activée				

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
13	**Déplacer en pos. Haut. [0...255]**	**Sortie A**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, W**

Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Oui* est sélectionnée pour le paramètre *Déverrouiller objets de communication " Déplac. en pos. Haut./Lam. [0...255] "* dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections* (p. 72).

Lorsqu'un télégramme est reçu sur cet objet de communication, le store est déplacé à la hauteur correspondant à la valeur reçue.

Une fois la position cible atteinte, les lamelles reprennent la position qu'elles avaient avant le déplacement. Lorsqu'un télégramme est reçu sur l'objet de communication *Dépla. en pos. Lamelle [0...255]* pendant le déplacement, les lamelles sont ajustées selon la valeur reçue une fois la position cible atteinte.

Valeur télégramme : 0 = Haut
… = Position intermédiaire
255 = Bas

14	**Dépla. en pos. Lamelle [0...255]**	**Sortie A**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, W**

Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Oui* est sélectionnée pour le paramètre *Déverrouiller objets de communication " Déplac. en pos. Haut./Lam. [0...255] "* dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections* (p. 72).

Remarque
Cet objet de communication n'est disponible qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles.*

Lorsqu'un télégramme est reçu sur cet objet de communication, les lamelles sont positionnées selon la valeur reçue. Si le store est actuellement en déplacement, ce déplacement est poursuivi jusqu'à la position cible et les lamelles sont ensuite positionnées.

Valeur télégramme : 0 = OUVERTURE lamelles
… = Position intermédiaire
255 = FERMETURE lamelles

15 **16**	**Déplacer en position 1/2** **Déplacer en position 3/4**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.022**	**C, W**

Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Oui* est sélectionnée pour le paramètre *Déverrouiller objets de communication " Déplacer en/Définir pos. 1-4 " 1 bit* dans la fenêtre de paramétrage *A : Positions/Présélections* (p. 72).

Lorsqu'un télégramme est reçu sur cet objet de communication, le store est déplacé à la position présélectionnée enregistrée. En mode *Commande de store avec réglage des lamelles*, le réglage des lamelles est effectué selon la valeur présélectionnée enregistrée. Si un télégramme ayant la valeur 0 est reçu, le store est déplacé à la position 1 (ou position 3) paramétrée. Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu, le store est déplacé à la position 2 (ou position 4) paramétrée.

Valeur télégramme : 0 = Déplacer à la position 1 ou à la position 3
1 = Déplacer à la position 2 ou à la position 4

17 **18**	**Définir position 1/2** **Définir position 3/4**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.022**	**C, W**

Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Oui* est sélectionnée pour le paramètre *Déverrouiller objets de communication " Déplacer en/Définir pos. 1-4 " 1 bit* dans la fenêtre de paramétrage A *: Positions/Présélections* (p. 72).

Lorsqu'un télégramme est reçu sur cet objet de communication, la position actuelle du store est enregistrée comme nouvelle valeur présélectionnée. Si la valeur de télégramme 0 est reçue, la position actuelle est enregistrée comme nouvelle valeur présélectionnée pour la position 1 (ou position 3). Si la valeur de télégramme 1 est reçue, la position actuelle est enregistrée comme nouvelle valeur présélectionnée pour la position 2 (ou position 4).

En cas de coupure de la tension du bus, les valeurs présélectionnées modifiées sont conservées. En cas de reprogrammation de l'appareil, il est possible de configurer via les paramètres si les valeurs enregistrées doivent être remplacées par les valeurs préparamétrées.

Valeur télégramme : 0 = Définir position 1 ou position 3
1 = Définir position 2 ou position 4

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
19	**Lancer détection déplacement**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W**

Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Oui - via détection position finale* est sélectionnée pour le paramètre *Déterminer tps de course (Ouv./Ferm.)* dans la fenêtre de paramétrage *A : Entraînement* (p. 63).

Remarque
Cet objet de communication n'est disponible que sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1 et déclenche la détection de déplacement via mesure de courant.

Lors de ce processus, le store est tout d'abord déplacé à la position finale haute. Le store est ensuite descendu à la position finale basse, puis est remonté à la position finale haute. Le temps de course total détecté pour l'ouverture et la fermeture du store est enregistré et le store est déplacé à la Position après détection déplacement paramétrée.

Une détection de déplacement en cours peut être interrompue par les éléments suivants :

- Télégrammes de sécurité, p. ex. Alarme temps, Fonction forçage, etc.
- Activation de la commande manuelle (seulement sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1 et JRA/S x.y.2.1)
- Télégrammes de déplacement ou de position directs, p. ex. OUV., FERM., etc.

Si le contrôle automatique de protection solaire est activé, celui-ci est interrompu pour la durée de la détection de déplacement.

Il est également possible d'effectuer une détection de déplacement lorsque la commande directe est verrouillée.

Valeur télégramme : 0 = Aucune réaction
1 = Lancer la détection déplacement (OUV. > FERM. > OUV.)

19	**Lancer course de référence**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.008**	**C, W**

Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Oui* est sélectionnée pour le paramètre *Déverrouiller objet de communication " Lancer course de référence " 1 bit* dans la fenêtre de paramétrage *A : Entraînement* (p. 63).

Remarque
Cet objet de communication n'est disponible qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles* ou *Commande de store sans réglage des lamelles.*

Cet objet de communication lance une course de référence. Lors de la réception d'un télégramme, le store est ouvert ou descendu complètement. La position enregistrée est actualisée et le store est déplacé à la Position après course de référence paramétrée.

Si le contrôle automatique est activé, la course de référence l'interrompt jusqu'à ce que la position de référence soit atteinte. Le contrôle automatique n'est toutefois pas désactivé, mais continue plutôt à recevoir des télégrammes automatiques. Ceux-ci sont exécutés une fois la course de référence terminée.

Si un télégramme de déplacement direct, automatique ou un télégramme de positionnement est reçu durant la course de référence, cette dernière est d'abord exécutée normalement et le déplacement vers la position cible n'est effectué qu'une fois la course de référence terminée.

Les télégrammes ARRÊT et Pas reçus pendant une course de référence sont ignorés. Aucune course de référence ne peut être effectuée lorsqu'une fonction de sécurité est activée. Une détection de déplacement en cours peut être interrompue par les éléments suivants :

- Télégrammes de sécurité, p. ex. Alarme temps, Fonction forçage, etc.
- Activation de la commande manuelle (seulement sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1 et JRA/S x.y.2.1)

Il est également possible d'effectuer une course de référence lorsque la commande directe est verrouillée.

Valeur télégramme : 0 = Course de référence vers position finale haute
1 = Course de référence vers position finale basse

20	**Scène 8 bits**	**Sortie A**	**1 octet** **DPT 18.001**	**C, W**

Cet objet de communication est déverrouillé lorsque l'option *Oui* est sélectionnée pour le paramètre *Activer scène 8 bits* dans la fenêtre de paramétrage *A : Fonctions.*

Cet objet de communication permet d'affecter une position préparamétrée à chaque sortie dans un maximum de 18 scènes.

En cas de coupure de la tension du bus, les valeurs de scène enregistrées sont conservées, même lorsque l'option *Non* est sélectionnée pour le paramètre *Remplacer scènes si téléchargement*.

Vous trouverez en annexe un tableau de correspondance des scènes 8 bits avec toutes les combinaisons possibles.

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
21	**Activation système auto**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W, T, U**

Lorsque cet objet de communication reçoit un télégramme ayant la valeur 1, le contrôle automatique est activé pour la sortie correspondante. La sortie peut ainsi être commandée via les objets de communication automatiques *Soleil*, *Présence*, *Chauffage*, *Climatisation*, *Recevoir température de pièce*, ainsi que *Soleil : dépl. en haut. [0…255]* et *Soleil : Dépl. lam. [0…255].*

Lorsqu'un télégramme ayant la valeur 0 est reçu, la sortie ne réagit plus aux télégrammes reçus sur les objets de communication automatiques. Si la sortie est en train d'exécuter un télégramme de déplacement automatique, le déplacement est achevé.

Lorsque le contrôle automatique est activé, la sortie s'actualise selon les valeurs des objets de communication enregistrées dans les objets de communication automatiques.

Le lancement d'une course de référence interrompt le contrôle commande automatique jusqu'à ce que la position de référence soit atteinte. Le contrôle automatique n'est toutefois pas désactivé, mais continue plutôt à recevoir des télégrammes automatiques. Ceux-ci sont exécutés une fois la course de référence terminée.

Valeur télégramme : 0 = Contrôle automatique désactivé
1 = Contrôle automatique activé

22	**Soleil**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.002**	**C, W, T, U**

Les télégrammes reçus sur cet objet de communication ne sont pris en compte que si le contrôle automatique est activé. Lorsque l'objet de communication *Soleil* reçoit un télégramme ayant la valeur 1, le store se déplace à la *Position pour Soleil = 1* paramétrée. Lorsqu'un télégramme avec valeur 0 est reçu, le store se déplace à la *Position pour Soleil = 0* paramétrée.

Il est possible de temporiser la réaction à la réception d'un télégramme via les paramètres *Temporisation pour soleil = X* afin d'éviter des déplacements constants du store vers le haut ou le bas lorsque le temps est particulièrement changeant. Si un télégramme ayant la valeur opposée est reçu pendant le délai de temporisation, le store n'est pas déplacé à la *Position pour Soleil = 1*. Le store demeure à la *Position pour Soleil = 0* ou vice versa.

Si l'option *Recevoir position via objet (8 bits)* est sélectionnée pour le paramètre *Position pour Soleil = X*, la sortie se déplace, après l'écoulement de la durée de temporisation, à la dernière position reçue sur les objets de communication *Soleil : dépl. en haut. [0…255]* (mode *Commande de store avec réglage des lamelles* et mode *Commande de store sans réglage des lamelles*) et *Soleil : Dépl. lam. [0…255]* (uniquement en mode *Commande de store avec réglage des lamelles*).

Valeur télégramme : 0 = Pas de soleil
1 = soleil présent

23	**Soleil : dépl. en haut. [0...255]**	**Sortie A**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, W, T, U**

Les télégrammes reçus sur cet objet de communication ne sont exécutés que lorsque le contrôle automatique est activé et qu'un télégramme ayant la valeur 1 est reçu sur l'objet de communication *Soleil*. Le store est positionné selon la valeur reçue.

Valeur télégramme : 0 = Haut
… = Position intermédiaire
255 = Bas

Une fois la position cible atteinte, les lamelles reprennent la position qu'elles avaient avant le déplacement. Lorsqu'un télégramme est reçu sur l'objet de communication *Soleil : Dépl. lam. [0...255]* pendant le déplacement, les lamelles sont ajustées selon la valeur reçue une fois la position cible atteinte.

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
24	**Soleil : Dépl. lam. [0...255]**	**Sortie A**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, W, T, U**

Les télégrammes reçus sur cet objet de communication ne sont exécutés que lorsque le contrôle automatique est activé et qu'un télégramme ayant la valeur 1 est reçu sur l'objet de communication *Soleil*. Les lamelles sont positionnées selon la valeur reçue.

Remarque
Cet objet de communication n'est disponible qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles.*

Valeur télégramme : 0 = OUVERTURE lamelles
… = Position intermédiaire
255 = FERMETURE lamelles

Si le store est actuellement en déplacement, ce déplacement est poursuivi jusqu'à la position cible et les lamelles sont ensuite positionnées.

25	**Présence**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.002**	**C, W, T, U**

Les télégrammes reçus sur cet objet de communication ne sont pris en compte que si le contrôle automatique est activé. Lorsque cet objet de communication reçoit un télégramme ayant la valeur 1, le contrôle automatique de protection solaire est activé et le store est commandé en fonction de la *Position pour Soleil = X* paramétrée.

Lorsque cet objet de communication reçoit un télégramme ayant la valeur 0, le contrôle automatique de chauffage/climatisation est activé et le store est commandé en fonction de la *Pos. pr chauffage=1 et soleil=X* ou de la *Pos. pr climatisation=1 et soleil=X* paramétrée.

Il est possible de temporiser la réaction à la réception d'un télégramme via les paramètres *Temporisation pour présence = X* afin d'éviter que le store ne s'ouvre et se referme constamment lors de fréquentes entrées et sorties de personnes dans la pièce. Si un télégramme ayant la valeur opposée est reçu pendant le délai de temporisation, le store n'est pas déplacé à la position cible de chauffage/climatisation et demeure à la position cible de protection solaire.

Valeur télégramme : 0 = P. ex. personne ne se trouve dans la pièce
(> contrôle automatique de chauffage/climatisation activé)
1 = P. ex. des personnes se trouvent dans la pièce
(> contrôle automatique de protection solaire activé)

Il est impératif de tenir compte des valeurs de télégramme des objets de communication 26/27 ou 28 (chauffage/climatisation).

Remarque
Si un contrôle automatique de chauffage/climatisation mais aucun contrôle automatique de protection solaire ne doit être programmé dans une installation, l'objet de communication *Présence* doit rester sans liaison. Cet objet de communication prend alors automatiquement la valeur 0. Le contrôle automatique de chauffage/climatisation est activé dès l'activation de la commande automatique via l'objet de communication *Activation système auto.*

26 **27**	**Chauffage** **Climatisation**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.002**	**C, W, T, U**

Les télégrammes reçus sur ces objets de communication ne sont exécutés que lorsque le contrôle automatique est activé et que la valeur 0 est reçue sur l'objet de communication *Présence*.

Lorsque l'objet de communication *Chauffage* reçoit un télégramme ayant la valeur 1, la sortie se déplace à la *Pos. pr chauffage=1 et soleil=1* ou à la *Pos. pr chauffage=1 et soleil=0* paramétrée.

Lorsque l'objet de communication *Climatisation* reçoit un télégramme ayant la valeur 1, la sortie se déplace à la *Pos. pr climatisation=1 et soleil=1* ou à la *Pos. pr climatisation=1 et soleil=0* paramétrée.

Si la dernière valeur reçue sur les deux objets de communication est un 0 ou si les deux objets de communication reçoivent un 1, le contrôle automatique de chauffage/climatisation est désactivé et la sortie est commandée par le contrôle automatique de protection solaire.

Valeur du télégramme : 0 = Pas de chauffage/pas de climatisation
1 = Chauffage/climatisation

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
28	**Recevoir température de pièce**	**Sortie A**	**2 octets** **DPT 9.001**	**C, W, T, U**

Les télégrammes reçus sur cet objet de communication ne sont exécutés que lorsque le contrôle automatique est activé, que la valeur 0 est reçue sur l'objet de communication *Présence* et que la protection anti-surchauffe est activée.

Cet objet de communication permet de recevoir la température d'une pièce, p. ex. depuis un régulateur de température de pièce. Le store se déplace à la position paramétrée dès que le seuil paramétré est dépassé et que la valeur 1 est reçue sur les objets de communication *Chauffage* et *Soleil*. Cela permet par exemple d'éviter que la pièce ne soit surchauffée pendant la période de chauffage (hiver) quand personne ne se trouve dans la pièce et qu'il fait soleil.

29	**Déverr./verr. contrôle autom**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.001**	**C, W, T, U**

Cet objet de communication est déverrouillé lorsque le contrôle automatique est activé et que l'option *Déverr./verr. via objet* est sélectionnée pour le paramètre *Commutation sur mode automatique* dans la fenêtre de paramétrage *A : Contrôle automatique protection solaire* (p. 75).

Si cet objet de communication reçoit un télégramme ayant la valeur 1, le contrôle automatique est automatiquement verrouillé et la sortie peut uniquement être commandée via les objets de communication directs. Le contrôle automatique ne peut plus être réactivé via l'objet de communication *Activation système auto*.

Lorsque cet objet de communication reçoit un télégramme ayant la valeur 0, le contrôle automatique est réactivé pour la sortie correspondante.

Valeur télégramme : 0 = Contrôle automatique déverrouillé
1 = Contrôle automatique verrouillé

30	**Déverr./verr. mode direct**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W, T, U**

Cet objet de communication est déverrouillé, lorsque le contrôle automatique est activé et que l'option *Déverr./verr. via objet* est sélectionnée pour le paramètre *Commutation sur mode direct* dans la fenêtre de paramétrage *A : Contrôle automatique protection solaire* (p. 75).

Lorsqu'un télégramme ayant la valeur 1 est reçu sur cet objet de communication, les télégrammes entrants sur les objets de communication directs ne sont pas exécutés (à l'exception de *Lancer détection déplacement/course de référence*).

Le mode direct est déverrouillé lorsqu'un télégramme ayant la valeur 0 est reçu sur cet objet de communication. Les télégrammes directs (OUV., FERM., etc.) ne sont toutefois exécutés que si l contrôle automatique est désactivé. Sinon, le contrôle automatique a une priorité plus élevée et les télégrammes directs sont ignorés.

Valeur télégramme : 0 = Mode direct déverrouillé
1 = Mode direct verrouillé

31	**Verrouillage**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W, T, U**

Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu, la sortie peut être déplacée à une position paramétrée. La commande de la sortie via les objets de communication directs et automatiques est verrouillée. Après la levée du verrouillage, le store est déplacé à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage paramétrée. La commande via les objets de communication directs et automatiques est à nouveau déverrouillée.

Valeur télégramme : 0 = Commande déverrouillée
1 = Commande verrouillée

32	**Fonction forçage 1 bit**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W, T, U**

Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu, la sortie peut être déplacée à une position paramétrée. La commande de la sortie via les objets de communication directs et automatiques est verrouillée. Après la levée du verrouillage, le store est déplacé à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage paramétrée. La commande via les objets de communication directs et automatiques est à nouveau déverrouillée.

Valeur télégramme : 0 = Commande déverrouillée
1 = Commande verrouillée/Fonction forçage activée

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
32	**Fonction forçage 2 bit**	**Sortie A**	**2 bit** **DPT 2.002**	**C, W, T, U**

Lorsqu'un télégramme ayant la valeur 2 (binaire 10) est reçu sur cet objet de communication, le store est ouvert. La commande via les objets de communication directs et automatiques est verrouillée.

Si un télégramme ayant la valeur 3 (binaire 11) est reçu, le store est fermé. La commande via les objets de communication directs et automatiques est verrouillée.

Les valeurs 0 (binaire 00) ou 1 (binaire 01) désactivent à nouveau la fonction forçage. Le store se déplace ensuite à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage. La commande via les objets de communication directs et automatiques est à nouveau déverrouillée.

Valeur télégramme : 0 (binaire 00) = Commande déverrouillée
1 (binaire 01) = Commande déverrouillée
2 (binaire 10) = OUV./Commande verrouillée
3 (binaire 11) = FERM./Commande verrouillée

33	**État Hauteur [0...255]**	**Sortie A**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, R, T**

La sortie envoie la hauteur de la position actuelle du store sur cet objet de communication. La position actuelle est envoyée après la fin d'un déplacement.

Valeur télégramme : 0 = Haut
… = Position intermédiaire
255 = Bas

34	**État Lamelle [0...255]**	**Sortie A**	**1 octet** **DPT 5.001**	**C, R, T**

La sortie envoie la hauteur de la position actuelle des lamelles sur cet objet de communication. La position actuelle est envoyée après la fin d'un déplacement.

Remarque

Cet objet de communication n'est disponible qu'en mode *Commande de store avec réglage des lamelles.*

Valeur télégramme : 0 = OUVERTURE lamelles
… = Position intermédiaire
255 = FERMETURE lamelles

35 **36**	**État Position finale haute** **État Position finale basse**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.008**	**C, R, T**

La sortie envoie sur cet objet de communication l'information indiquant si le store se trouve ou non à la position finale haute ou à la position finale basse.

Valeur télégramme : 0 = Le store ne se trouve pas à la position finale haute ou basse
1 = Le store se trouve à la position finale haute ou basse

L'état Pos. finale haute/basse est envoyé lorsque le store atteint ou quitte la position finale haute ou basse.

37	**État Souplesse de gestion**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.002**	**C, R, T**

La sortie envoie sur cet objet de communication l'information indiquant si la commande de la sortie est déverrouillée ou bloquée. La commande est bloquée lorsqu'une des fonctions de sécurité est activée, p. ex. Alarme temps, ou lorsque l'appareil est en mode manuel.

Exemple : L'appareil peut indiquer à l'utilisateur, via une LED sur le bouton, qu'il est impossible de commander la sortie via le bouton et que le contrôle automatique ne peut également pas être activé.

Valeur télégramme : 0 = Commande déverrouillée
1 = Commande verrouillée

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
38	**État Contrôle automatique**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.002**	**C, R, T**

L'appareil envoie sur cet objet de communication l'information indiquant si le contrôle automatique est activé ou désactivé.

Valeur télégramme : 0 = Contrôle automatique désactivé
1 = Contrôle automatique activé

39	**Informations sur l'état**	**Sortie A**	**2 octets** **non DPT**	**C, R, T**

L'appareil utilise cet objet de communication pour envoyer les informations d'état sur chaque sortie.

L'octet bas (bit nº 0...7) contient des informations sur l'état de fonctionnement actuel. Un seul état peut être actif à la fois.

L'octet haut (bit nº 8...15) n'est pas attribué en mode *Clapets de ventilation, opération de commutation*.

L'état actuel ou la valeur actuelle de l'objet de communication est envoyé en cas de modification ou sur demande via l'objet de communication *Demander valeurs d'état*.

Pour plus d'informations, voir : Tableau de correspondance de scène (8 bits), DPT 18.001, p. 122 et Tableau de correspondance de l'objet de communication Informations sur l'état (bit 0...7), p. 123 en annexe.

Octet bas (Low Byte)

Bit 0 : Commande manuelle
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 1 : Verrouillage activé
Valeur télégramme 0 : Désactivé
Valeur télégramme 1 : Activé

Bit 2 : Fonction forçage
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 3 : Alarme gel
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 4 : Alarme pluie
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 5 : Alarme vent
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 6 : Contrôle automatique protection solaire
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 7 : Contrôle automatique chauffage/climatisation
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Octet haut (High Byte)

Bit 8 : Défaut du moteur (aucun courant mesuré sur le moteur commandé, seulement sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1)
Valeur télégramme 0 : Aucune erreur
Valeur télégramme 1 : Erreur

Bit 9 : Moteur en mouvement ou les relais commandent le moteur
Valeur télégramme 0 : Non
Valeur télégramme 1 : Oui

Bit 10 : Le moteur tourne vers le bas ou les relais commandent le moteur dans le sens FERM.
Valeur télégramme 0 : Non
Valeur télégramme 1 : Oui

Bit 11 : Le moteur tourne vers le haut ou les relais commandent le moteur dans le sens OUV.
Valeur télégramme 0 : Non
Valeur télégramme 1 : Oui

Bit 12 : Temporisation d'envoi et de réception activée
Valeur télégramme 0 : Non
Valeur télégramme 1 : Oui

Bit 13…15 Non attribués

3.3.4 Objets de communication Sortie A…X Mode *Clapets de ventilation, opération de commutation*

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
10	**Clap. vent. Ouv.-Ferm./M.-Arr.**	**Sortie**	**1 bit** **DPT 1.009**	**C, W**
Le contact de sortie se ferme lorsqu'un télégramme ayant la valeur 1 est reçu sur cet objet de communication. Cela a pour effet d'ouvrir les clapets de ventilation raccordés ou de mettre en marche les consommateurs électriques raccordés. Lorsqu'un télégramme ayant la valeur 0 est reçu, les clapets de ventilation raccordés se ferment ou les consommateurs électriques raccordés sont arrêtés. Le contact de sortie retourne à la position intermédiaire neutre. La polarité de l'objet de communication peut être modifiée via le paramètre *Inverser sortie.* Valeur télégramme : 0 = Fermeture/Arrêt 1 = Ouverture/Marche				
31	**Verrouillage**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W, T, U**
Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu, la sortie est se déplace à une position paramétrée. La commande de la sortie via les objets de communication directs et automatiques est verrouillée. Après la levée du verrouillage, le store se déplace à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage paramétrée. La commande via les objets de communication directs et automatiques est à nouveau déverrouillée. Valeur télégramme : 0 = Commande déverrouillée 1 = Commande verrouillée				
32	**Fonction forçage 1 bit**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.003**	**C, W, T, U**
Si un télégramme ayant la valeur 1 est reçu, la sortie est se déplace à une position paramétrée. La commande de la sortie via les objets de communication directs et automatiques est verrouillée. Après la levée du verrouillage, le store se déplace à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage paramétrée. La commande via les objets de communication directs et automatiques est à nouveau déverrouillée. Valeur télégramme : 0 = Commande déverrouillée 1 = Commande verrouillée/Fonction forçage activée				
32	**Fonction forçage 2 bit**	**Sortie A**	**2 bit** **DPT 2.001**	**C, W, T, U**
Le contact de sortie se ferme lorsqu'un télégramme ayant la valeur 2 (binaire 10) est reçu sur cet objet de communication. Cela a pour effet d'ouvrir les clapets de ventilation raccordés ou de mettre en marche les consommateurs électriques raccordés. La commande via les objets de communication directs est verrouillée. Lorsqu'un télégramme ayant la valeur 3 (binaire 11) est reçu, les clapets de ventilation raccordés se ferment ou les consommateurs électriques raccordés sont arrêtés. La commande via les objets de communication directs est verrouillée. Les valeurs 0 (binaire 00) ou 1 (binaire 01) désactivent à nouveau la fonction forçage. La sortie commande ensuite un déplacement à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage. La commande via les objets de communication directs est à nouveau déverrouillée. Valeur télégramme : 0 (binaire 00) = Commande déverrouillée 1 (binaire 01) = Commande déverrouillée 2 (binaire 10) = Ouverture/Marche - Commande verrouillée 3 (binaire 11) = Fermeture/Arrêt - Commande verrouillée				
33	**État Ouv.-Ferm./Marche-Arrêt**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.011**	**C, R, T**
La sortie envoie sur cet objet de communication l'information indiquant si le clapet de ventilation est ouvert ou fermé, ou si les consommateurs électriques raccordés sont en marche ou arrêtés. L'état actuel est envoyé après l'exécution d'un télégramme. Si un nouveau télégramme est reçu entre-temps, l'état actuel n'est envoyé qu'après l'exécution du dernier télégramme. Valeur télégramme : 0 = Fermeture des clapets de ventilation ou fermeture du contact de commutation 1 = Ouverture des clapets de ventilation ou ouverture du contact de commutation				

Nº	Fonction	Nom de l'objet	Type de données	Indicateurs
37	**État Souplesse de gestion**	**Sortie A**	**1 bit** **DPT 1.002**	**C, R, T**

La sortie envoie sur cet objet de communication l'information indiquant si la commande de la sortie est déverrouillée ou bloquée. La commande est bloquée lorsqu'une des fonctions de sécurité est activée, p. ex. Alarme temps, ou lorsque l'appareil est en mode manuel.

Exemple
L'appareil peut indiquer à l'utilisateur, via une LED sur le bouton, qu'il est impossible de commander le store via le bouton.

Valeur télégramme : 0 = Commande déverrouillée
1 = Commande verrouillée

39	**Informations sur l'état**	**Sortie A**	**2 octets** **non DPT**	**C, R, T**

L'appareil utilise cet objet de communication pour envoyer les informations d'état sur chaque sortie.

L'octet bas (bit nº 0...7) contient des informations sur l'état de fonctionnement actuel. Un seul état peut être actif à la fois.

L'octet haut (bit no 8...15) contient des informations supplémentaires se rapportant spécifiquement au moteur raccordé.

L'état actuel ou la valeur actuelle de l'objet de communication est envoyé en cas de modification ou sur demande via l'objet de communication *Demander valeurs d'état*.

Pour plus d'informations, voir : Tableau de correspondance de scène (8 bits), DPT 18.001, p. 122 et Tableau de correspondance de l'objet de communication Informations *sur l'état (bit 0...7)*, p. 123 en annexe.

Octet bas (Low Byte)

Bit 0 : Commande manuelle
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 1 : Verrouillage activé
Valeur télégramme 0 : Désactivé
Valeur télégramme 1 : Activé

Bit 2 : Fonction forçage
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 3 : Alarme gel
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 4 : Alarme pluie
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 5 : Alarme vent
Valeur télégramme 0 : Désactivée
Valeur télégramme 1 : Activée

Bit 6 : Non attribué

Bit 7 : Non attribué

Octet haut (High Byte)

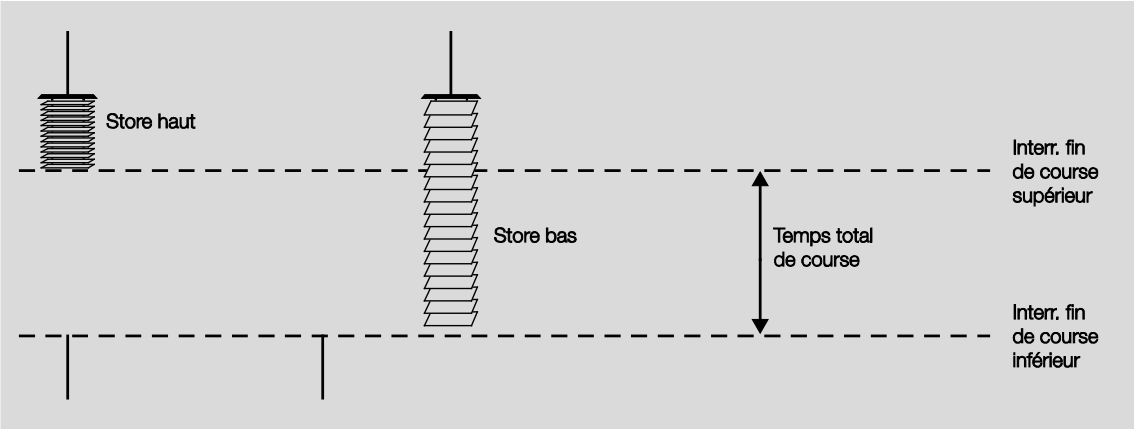
Bit 8...15 : Non attribués

4 Planification et utilisation

Cette section fournit consignes utiles sur la programmation et l'utilisation du module stores/volets roulants. Vous trouverez également des informations supplémentaires sur la programmation et l'utilisation de l'appareil dans le manuel d'application *Commande pour stores* au www.abb.de/knx.

4.1 Temps de course (stores, volets roulants, etc.)

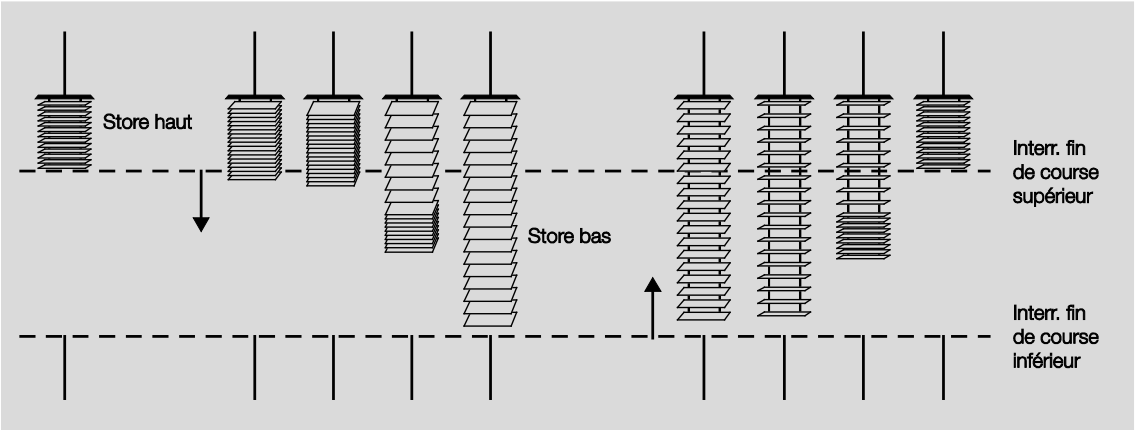
Le temps de course est le temps nécessaire au déplacement du store de sa position finale haute à sa position finale basse, et vice versa. Les temps de course pour l'ouverture ou la fermeture peuvent être détectés ou entrés séparément. Si le JRA/S reçoit un télégramme de déplacement vers le haut ou vers le bas, la sortie correspondante est commutée et le store est déplacé dans le sens désiré.



Le store est déplacé dans ce sens jusqu'à ce que la sortie reçoive un télégramme ARRÊT où jusqu'à ce qu'il ait atteint la position finale haute ou basse et que le moteur soit arrêté par l'interrupteur de fin de course. Si le moteur est arrêté par l'interrupteur de fin de course, le contact de sortie correspondant demeure fermé jusqu'à ce que le temps de course paramétré soit écoulé. Le temps de course peut également être prolongé au moyen d'une durée de dépassement paramétrable (voir le paramètre *Commuter sortie hors tension après* pour plus de détails). Ce n'est qu'à ce moment que la sortie est hors tension. La durée de dépassement est ignorée si une valeur autre que 100 % est entrée pour le paramètre *Pos. lamelles après avoir atteint pos. finale basse*. Dans ce cas, la sortie positionne les lamelles selon la valeur paramétrée une fois la position final basse atteinte.

Commande de store avec réglage des lamelles (stores, store à lamelles, etc.)

Après un déplacement du store vers le haut, les lamelles sont en règle générale ouvertes (lamelles en position horizontale). Si le store est ensuite déplacé vers le bas, les lamelles sont d'abord fermées (lamelles en position verticale), puis le store descend. Si le store est déplacé vers le haut, les lamelles sont d'abord rouvertes (lamelles en position horizontale), puis le store monte (voir schéma ci-dessous).



Il est possible d'effectuer de courts déplacements afin de modifier l'angle des lamelles de manière ciblée. Le store est alors déplacé pas à pas dans le sens désiré pendant une brève durée paramétrable, appelée " Durée commutation réglage des lamelles ", pour effectuer un réglage lamelles. Plus la valeur de la "Durée commutation réglage lamelles" est brève, plus l'angle des lamelles peut être réglé de manière précise.

4.1.1 Détection automatique de déplacement

Remarque

La détection automatique de déplacement n'est disponible que sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1.

Sur les appareils de type /S 4.230.5.1 et JRA/S 8.230.5.1, la détection automatique de déplacement via détection de position finale doit toujours être paramétrée de la même façon pour les deux sorties d'une même origine (p. ex. A+B, C+D). Les moteurs raccordés doivent être du même type ou avoir la même consommation électrique. Tout paramétrage inégal est inadmissible et peut provoquer des erreurs de détection de déplacement. Exemple :

Paramètre	Sortie A Option de paramétrage	Sortie A Option de paramétrage	Remarque
Déterminer tps de course (Ouv./Ferm.)	Oui - via détection position finale	Oui - via détection position finale	OK
Déterminer tps de course (Ouv./Ferm.)	*Non - spécifier temps de course*	Oui - via détection position finale	inadmissible

La détection automatique de déplacement permet de déterminer le temps de course des moteurs. Pour ce faire, l'appareil utilise un dispositif de détection de courant pour mesurer la durée de circulation du courant électrique nécessaire pour le déplacement de la position finale basse à la position finale haute, et vice versa. Ce procédé a l'avantage de compenser les processus d'usure et les effets de la température sur le store, p. ex. allongement des bandes ou des câbles des stores. Cela permet de positionner le store de manière plus précise. La détection de déplacement facilite et accélère également la mise en service de l'appareil et envoie un message d'erreur en cas de coupure de l'alimentation électrique du moteur raccordé.

La détection de déplacement s'effectue automatiquement pendant l'utilisation de l'appareil, ou à la fréquence désirée via l'objet de communication *Lancer détection déplacement*. Les temps de course déterminés servent de base pour le calcul et la commande de positions ou pour les signalements de position.

Important

Les temps de course avoir une durée d'au moins 3 secondes pour être pris en compte pendant la détection de déplacement. Les temps de course inférieurs à 3 secondes sont signalés comme un défaut du moteur.

Lors de la livraison de l'appareil, des temps de course de 60 secondes pour un déplacement d'ouverture ou de fermeture ont déjà été préréglés en usine. Si un appareil est reprogrammé, configuré à l'aide de temps de course précédents détectés et enregistrés automatiquement ou installé dans une autre installation, les éléments suivants doivent être pris en compte :

Si l'option *Oui* est sélectionnée pour le paramètre *Effacer temps de course enregistrés après téléchargement*, les temps de course enregistrés jusque-là dans l'appareil seront remplacés par les préréglages d'usine (temps de course infini). Lors de la première détection de déplacement, les temps de course mesurés sont enregistrés et considérés comme valides.

Si une autre mesure de temps de course est lancée, celle-ci est effectuée jusqu'au bout. La nouvelle valeur mesurée est comparée à la valeur actuellement enregistrée. Si la différence > 5%, la sortie est mise hors tension et un message d'erreur est envoyé.

Le bit n° 8 *Défaut moteur* est placé dans l'objet de communication *Informations sur l'état*.

Les LED de la sortie concernée clignotent en alternance.

Les nouveaux temps de course ne sont considérés comme valides et ne sont enregistrés que lorsque :

- Un déplacement sans interruption est effectué de la position finale basse à la position final haute (et vice versa), ou
- Les temps de course ont été détectés via l'objet de communication *Lancer détection déplacement.*

4.1.2 Spécifier les temps de course

Avec les appareils de type JRA/S x.y.5.1, il est également possible, en guise d'alternative à la détection automatique de déplacement, d'utiliser la méthode manuelle de détection de déplacement via le programme d'application. Pour ce faire, les temps de course de la position finale basse à la position finale haute (et vice versa) sont d'abord mesurés, p. ex. à l'aide d'un chronomètre. Les valeurs mesurées sont ensuite entrées dans les paramètres d'ETS correspondants. Il est nécessaire d'utiliser cette méthode avec les appareils ne disposant d'aucune fonction de détection de déplacement (JRA/S x.230.2.1 et JRA/S x.230.1.1).

Important
La position actuelle du store pendant le service est déterminée à l'aide des temps de course. C'est pourquoi ceux-ci doivent être mesurés et paramétrés le plus précisément possible, ou encore être déterminés via la détection automatique de déplacement (seulement sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1). Des temps de course précis servent de base pour le calcul ou le positionnement exact du store, particulièrement pour les déplacements à des positions spécifiques, pour la commande automatique ou pour les messages d'état.

4.1.3 Temporisation de démarrage/d'arrêt et durée minimale de fonctionnement

Certains moteurs produisent leur pleine puissance non pas immédiatement après leur enclenchement, mais seulement après une temporisation de démarrage de quelques millisecondes. D'autres moteurs continuent de tourner pendant quelques millisecondes après avoir été mis hors tension (temporisation d'arrêt) ou ont une durée minimale de fonctionnement. Ces paramètres ne doivent être entrés que lorsqu'on souhaite obtenir un positionnement encore plus précis du store.

Important
En règle générale, les réglages par défaut de ces paramètres suffisent au bon fonctionnement du système. Si ces paramètres sont modifiés dans les réglages définis par l'utilisateur, il est impératif de respecter les données techniques du fabricant du moteur.

4.2 Réglages du store

Commande de store avec réglage des lamelles

Il y a deux façons possibles de commander les lamelles et de calculer la durée de retournement.

1. Durée de retournement des lamelles par la durée de commutation d'un réglage des lamelles

   Cette méthode consiste à spécifier le nombre et la durée du réglage (des réglages) des lamelles nécessaire(s) pour que les lamelles complètement fermées soient complètement ouvertes. La position actuelle des lamelles pendant l'utilisation est déterminée à l'aide du nombre maximal de réglages des lamelles. Le nombre max. de réglages de lamelles doit être calculé par le responsable de la mise en service et doit être entré comme paramètre.

2. Durée de retournement des lamelles par la durée de retournement totale des lamelles

   Cette méthode consiste tout d'abord à déterminer le laps de temps nécessaire pour que les lamelles passent de complètement fermées à complètement ouvertes. Ensuite, le nombre de réglages des lamelles (pas) désiré est entré ; paramètre avec lequel les lamelles doivent passer de complètement fermées à complètement ouvertes. Le JRA/S calculera la durée d'un réglage des lamelles à partir de ces données.

Limitation de la zone de déplacement

Pour certaines applications, la zone de déplacement du store peut être limitée pour l'utilisateur.

Exemple
L'ouverture et la fermeture de fenêtres, de portes ou de puits de lumière est limitée à une plage de 0...20 % pour un certain groupe d'utilisateurs, tandis que l'ensemble de la commande est disponible pour le concierge.

En plus de la limitation de la zone de déplacement, il est possible de déterminer si la limite supérieure ou inférieure doit être appliquée pour les télégrammes directs et/ou pour les télégrammes automatiques.

Temps morts

Dans de rares cas, il est nécessaire de compenser des temps morts d'ordre mécanique des stores. Des paramètres sont disponibles afin de compenser les temps morts et de permettre un positionnement plus précis du store.

Important
En règle générale, les réglages par défaut de ces paramètres suffisent au bon fonctionnement du système. Si ces paramètres sont modifiés dans les réglages définis par l'utilisateur, il est impératif de respecter les données techniques du fabricant du store.

Tension du store/positionnement fente

Cette fonction sert à aplanir ou à tendre des stores en tissu ou à ajuster les fentes de volets roulants. Après un déplacement FERM., le store est arrêté et est déplacé dans le sens inverse pendant une durée paramétrable. Ce procédé permet de tendre la toile d'un auvent ou d'ajuster les fentes d'éclairage ou d'aération d'un volet roulant.

4.3 Fonctions de sécurité

Alarme vent

Afin de protéger le store contre le vent et les tempêtes, le JRA/S peut recevoir des télégrammes d'alarme vent (1 bit). Lors de la réception d'une alarme, le store est déplacé à la Position pour alarme vent et ne peut plus être commandé jusqu'à ce que l'alarme vent soit désactivée.

Le JRA/S peut être commandé par un maximum de 3 capteurs de vent. Il est possible de définir librement à quel capteur de vent (parmi les trois) chaque sortie doit réagir et si la fonction *Alarme vent* doit être activée ou non pour cette sortie. La Position pour alarme vent peut également être définie séparément pour chaque sortie. Les capteurs de vent assignés à une sortie sont reliées par l'opérateur OU, c.-à-d. que si au moins un des capteurs de vent assignés déclenche une alarme, le store est déplacé à la position d'alarme.

Alarme pluie et alarme gel

Afin de protéger le store, p. ex. un auvent, de la pluie ou d'éviter qu'il ne gèle lors de températures froides, le JRA/S peut recevoir des télégrammes 1 bit d'alarme pluie et d'alarme gel. En cas d'alarme, le store est déplacé à une position paramétrée et ne peut plus être déplacé jusqu'à ce que l'alarme soit annulée. La position en cas d'alarme pluie et la position en cas d'alarme gel peuvent être réglées séparément.

Remarque sur les alarmes vent, pluie et gel
Le JRA/S surveille les capteurs de vent, de pluie et de gel de manière cyclique, c.-à-d. que les capteurs envoient l'état d'alarme de manière cyclique et le JRA/S attend ce signal. Si le signal n'est pas envoyé, le JRA/S présume que le capteur est défectueux ou que le câble de raccord au bus est débranché. Tous les stores affectés par les capteurs sont déplacés à la position d'alarme paramétrée et la commande est verrouillée. La durée de surveillance du JRA/S doit être au moins deux fois plus élevée que le temps d'émission cyclique du capteur de vent, de pluie ou de gel, de façon à éviter que les stores ne soient déplacés à la Position pour alarme vent, pluie ou gel dès qu'un seul signal manque, p. ex. en raison d'une charge élevée du bus. Après la levée d'une alarme vent, pluie ou gel, le store est déplacé à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage, et la commande est déverrouillée.

Verrouillage

La fonction *Verrouillage* permet, via un télégramme 1 bit, de déplacer de manière ciblée une sortie du JRA/S à une position paramétrée et de verrouiller la commande. Lorsque la fonction *Verrouillage* est appelée, le store est déplacé à la Position pour verrouiller et le store est verrouillé. Après la levée de la fonction, le store est déplacé à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage, et la commande est déverrouillée.

Exemple
Cette fonction permet de surveiller une fenêtre avec le paramétrage correspondant. Lorsque la fenêtre est ouverte, la commande d'un store intérieur (store intérieur à lamelles ou toile à rouleau) est verrouillée.

Fonction forçage

Il est possible, via un télégramme (1 bit ou 2 bits), de déplacer séparément chaque store à une position forcée et de verrouiller la commande. Lorsque la fonction forçage est activée, l'appareil indique simultanément à la sortie la position à laquelle le store doit être déplacé. La commande du store est ensuite verrouillée. Après la levée de la fonction forçage, le store est déplacé à la Position après levée alarme temps, verrouillage et fonction forçage, et la commande est déverrouillée.

La fonction *Fonction forçage* est particulièrement adaptée lorsqu'il s'agit par exemple d'ouvrir des stores et des volets roulants pendant le nettoyage des fenêtres. Pendant ce temps, la commande du store est verrouillée afin de protéger le personnel d'entretien contre tout déplacement inattendu du store.

Priorité des fonctions de sécurité

Les fonctions de sécurité *Alarme vent, Alarme pluie, Alarme gel, Verrouillage* et *Fonction forçage* ont priorité sur toutes les autres fonctions. Si l'une de ces fonctions est également activée pour une sortie, la commande de la sortie pour tout autre déplacement est verrouillée. Des priorités peuvent aussi être définies entre les fonctions de sécurité afin de commander le store de manière ciblée si plusieurs fonctions de sécurité sont activées simultanément.

Exemple
Un paramètre détermine que la fonction forçage a priorité sur une alarme temps pendant le nettoyage des fenêtres afin d'éviter qu'un télégramme de déplacement envoyé par une alarme vent ne nuise au personnel d'entretien qui nettoie les lamelles.

4.4 Positions

Course de référence

Chaque sortie détermine en permanence la position du store ainsi que le positionnement angulaire des lamelles en s'orientant sur la durée de chaque commande de déplacement. Sur des longues périodes, il est possible que de légères imprécisions dans la détermination de la position apparaissent en raison des variations de température et des processus d'usure. C'est pourquoi les JRA/S utilisent les positions finales hautes et basses afin de déterminer exactement la position actuelle du store. La position est actualisée dans la mémoire de l'appareil chaque fois que le store se trouve en position finale haute ou basse.

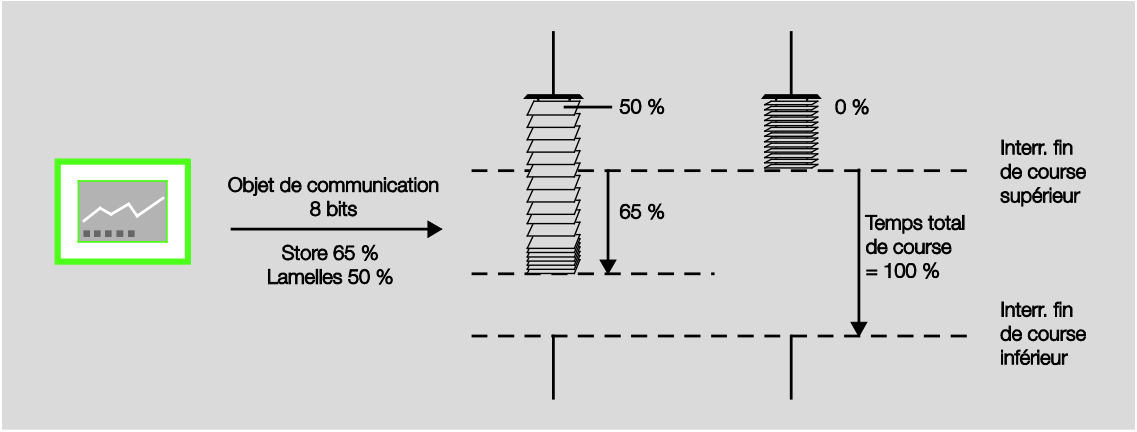
Si les positions finales ne sont pas atteintes dans le cadre de l'utilisation normale, il est possible de déclencher par un télégramme une course de référence vers la position finale haute ou basse. Une fois la course de référence terminée et en fonction du paramétrage, le store peut rester à la position de référence ou encore revenir à la position sauvegardée.

Positionnement direct et indirect

Le paramètre *Déplacer en position* permet de déterminer si le store doit, lors de la réception d'une commande de déplacement, se déplacer directement de sa position actuelle vers la position cible, ou s'il doit effectuer une course de référence indirectement par le haut ou par le bas.

Déplacer en position 0..100 %

Le store peut être déplacé à n'importe quelle position ciblée via une valeur 8 bits. En mode *Commande de store avec réglage des lamelles*, les lamelles peuvent être également déplacées dans n'importe quel angle désiré via une valeur 8 bit. De cette façon, il est possible de décider à nouveau à quelle position le store doit être déplacé pour chaque télégramme de déplacement, p. ex. régler la position via un écran ou à l'aide d'une visualisation.



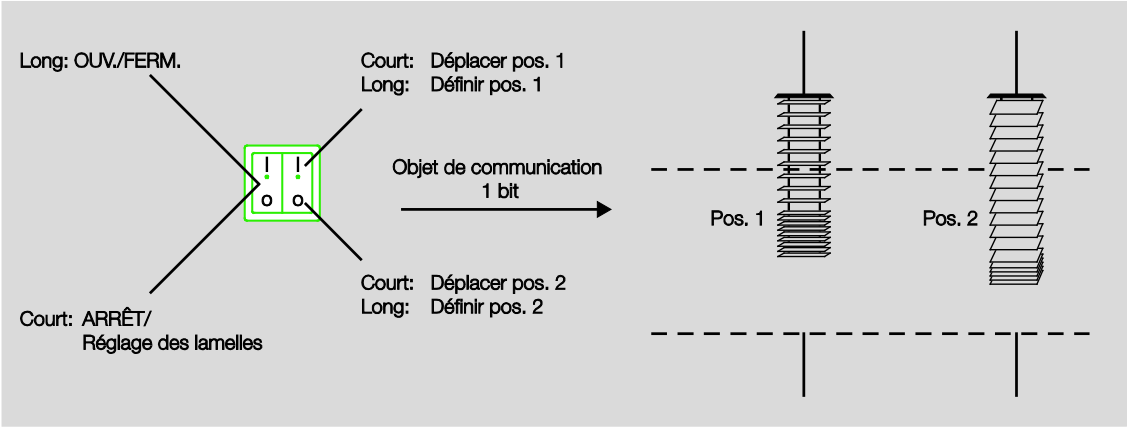
Déplacement à une position présélectionnée

Pour chaque sortie, il est possible de paramétrer individuellement jusqu'à 4 positions prédéfinies pouvant être appelées via un télégramme 1 bit. Pour le déplacement à l'une de ces positions présélectionnées, la position cible doit d'abord avoir été définie dans les paramètres au cours de la programmation ou par la définition d'une position présélectionnée. Cette position cible prédéfinie peut être appelée autant de fois que nécessaire, par exemple en appuyant sur un capteur tactile.

Définir une position présélectionnée

La position présélectionnée peut être modifiée facilement via un télégramme 1 bit. Pour ce faire, les stores doivent être déplacés à la nouvelle position présélectionnée désirée via des télégrammes OUV./FERM. et des télégrammes ARRÊT/Réglage lamelles OUV./FERM. Cette nouvelle position sera ensuite enregistrée comme nouvelle position présélectionnée dans la mémoire de l'appareil via un télégramme 1 bit.

Exemple
Un appui bref sur un bouton déplace le store à une position présélectionnée et un appui long enregistre la position actuelle comme nouvelle position présélectionnée.



En cas de coupure de la tension du bus, les valeurs présélectionnées sont conservées. En cas de reprogrammation de l'appareil, il est possible de configurer via un paramètre si les valeurs enregistrées doivent être remplacées par les valeurs paramétrées.

Scène 8 bits

La scène 8 bits permet de commander jusqu'à 64 scènes via une seule adresse de groupe. Un télégramme de scène 8 bits contient les informations suivantes :

- Numéro de scène (1…64) ainsi que
- Appeler/sauvegarder la scène.

Le JRA/S reçoit le télégramme. Toutes les sorties affectées via un paramètre au numéro de scène reçu se déplacent à la position de scène appelée ou enregistrent leur position actuelle comme nouvelle valeur par défaut pour ce numéro de scène.

Vous trouverez en annexe un tableau de correspondance pour l'objet de communication *Scène* avec toutes les combinaisons possibles.

Chaque sortie individuelle de l'appareil peut être affectée à un maximum de 18 scènes 8 bits. Pour chaque affectation, il est possible de configurer la hauteur et la position des lamelles du store directement via les paramètres d'ETS.

Exemple

Les trois premières sorties de l'appareil sont affectées aux scènes suivantes. Les valeurs par défaut sont enregistrées lors du dernier paramétrage des scènes.

Sortie	N° de scène	Position par défaut	Lamelles par défaut
A	5	20 %	50 %
A	9	47 %	30 %
A	45	70 %	80 %
B	5	20 %	50 %
B	37	82 %	65 %
B	45	75 %	31 %
B	58	65 %	77 %
C	10	80 %	-

Si la scène n° 5 est appelée, les stores reliés aux sorties A et B se déplacent à la position par défaut et orientent leurs lamelles selon la valeur par défaut enregistrée. Le store relié à la sortie C n'est pas affecté à la scène n° 5 et demeure donc immobile.

Si par contre la scène n° 10 est appelée, seul le store relié à la sortie C est déplacé à la position par défaut enregistrée. Comme la sortie C dans cet exemple est commandée en mode *Commande de store sans réglage des lamelles* (volets roulants), aucun réglage des lamelles n'est ensuite effectué.

Enfin, si la sortie A est déplacée à la position 20 %/50 % via le télégramme *Appeler scène n° 5* et que l'utilisateur souhaite enregistrer cette position comme nouvelle valeur par défaut pour la scène n° 45, un appui sur un bouton enverra le n° 45 ainsi que la demande *Enregistrer scène* via KNX. Le store demeurera immobile. La position actuelle sera enregistrée comme nouvelle valeur par défaut pour la scène n° 45 (voir le tableau ci-dessous) et le store sera déplacé à cette position lors du prochain appel de la scène.

Sortie	N° de scène	Position par défaut	Lamelles par défaut
A	5	20 %	50 %
A	9	47 %	30 %
A	45	20 %	50 %

Une scène 8 bits offre plusieurs avantages par rapport à une programmation de scène classique.

Lors de l'appel d'une scène, un seul télégramme est envoyé sur le bus et est reçu et appliqué par tous les éléments de la scène. La position cible est enregistrée dans l'appareil et ne doit plus être transmise lors de chaque appel via KNX. Une seule adresse de groupe suffit pour un maximum de 64 scènes. Cela facilite la planification et diminue la charge du bus.

Comportement si coupure de la tension du bus et programmation

En cas de coupure de la tension du bus, les valeurs de scène enregistrées sont conservées, même lorsque seulement les paramètres sont chargés au cours de la programmation. Les valeurs de scène sont réinitialisées à la position *finale haute*, c.-à-d. la position par défaut = 0 % et les lamelles par défaut = 0 %, dans les cas suivants :

- Déchargement et reprogrammation de l'appareil
- Changement de version de l'application

4.5 Comportement en cas de coupure de la tension du bus (CTB)

Le comportement en cas de coupure de la tension du bus peut être paramétré pour chaque sortie via le paramètre *Comportement si coupure de la tension du bus* dans la fenêtre de paramétrage *A : Général*. Ce paramétrage agit directement sur les contacts de sortie et a la priorité la plus élevée.

Si une coupure de la tension du bus survient pendant un déplacement, le store peut toujours être déplacé dans le sens inverse.

Une fois les contacts placés dans leur état en cas de coupure de la tension du bus, le JRA/S reste inopérant jusqu'au retour de la tension du bus.

4.6 Comportement après un retour de la tension du bus (RTB), un téléchargement (TC) et un reset ETS

Le comportement après le retour de la tension du bus peut être paramétré pour chaque sortie. Après un délai d'initialisation de quelques secondes, l'appareil est prêt à fonctionner dès l'application de la tension du bus. Chaque sortie prend la position paramétrée en fonction du délai d'initialisation et du délai défini dans les paramètres *Commutation retardée de toutes les sorties* et *Tempor. d'émission et de commut. ap. retour tension bus en s [2...255]* de la fenêtre de paramétrage *Général*.

Après une programmation ou après un reset ETS, tous les objets de communication prennent la valeur 0 (exception : position finale = 1).

Après la programmation, toutes les positions sont non valides ou supprimées. Après le retour de la tension du bus, une programmation ou un reset ETS, le store est déplacé à la position paramétrée ou le contrôle automatique de protection solaire est activé. Si l'option *Position X* ou *Position librement définie* est paramétrée comme position après une programmation, le store est déplacé à la position cible via une position finale par le trajet le plus court afin de déterminer la position actuelle. Une fois le déplacement terminé, les objets de communication d'état sont actualisés et ceux-ci envoient leur valeur.

Qu'est-ce qu'un reset ETS ?

On appelle généralement " reset ETS " le fait de remettre à zéro un appareil via l'ETS. Le reset ETS se déclenche à partir de l'ETS via la fonction *Réinitialiser le participant* dans le menu *Installation*. Ceci engendre l'arrêt et le redémarrage du programme d'application.

Fonction	Comportement en cas de :		
	Retour de la tension du bus (RTB)	Téléchargement	Reset ETS
Sortie/état du contact	Selon le réglage du paramètre *Comportement après retour de la tension du bus*	Selon le réglage du paramètre *Comportement ap. programmation ou Reset ETS*	
Temps de course (via détection de déplacement)	Les valeurs sont conservées	Selon le réglage du paramètre *Effacer temps de course enregistrés après téléchargement*, les valeurs des objets de communication sont conservées ou sont remplacées par les préréglages d'usine (60 s pour OUV. ou FERM.)	Les temps de course sont remplacés par les préréglages d'usine (60 s pour OUV. ou FERM.)
Alarmes temps	Les valeurs des objets de communication sont réinitialisées. Les durées de surveillance sont redémarrées		
Positions 1...4 (présélections)	Les valeurs sont conservées	Selon le réglage du paramètre *Remplacer valeurs de position (présélections) si téléchargement*, les positions sont conservées ou sont remplacées par les valeurs paramétrées	Les valeurs des objets de communication sont réinitialisées
Scène	Les réglages des scènes sont conservés. La valeur de l'objet de communication est réinitialisée	Selon le réglage du paramètre *Remplacer scènes si téléchargement*, les réglages des scènes sont conservés ou sont remplacés par les valeurs paramétrées	Les réglages des scènes et la valeur de l'objet de communication sont réinitialisés
Syst. auto. protection solaire	Selon le réglage du paramètre *Comportement après retour de la tension du bus*	Selon le réglage du paramètre *Comportement ap. programmation ou Reset ETS*	
Messages d'état	Sont envoyés après l'actualisation de la sortie, si paramétrés		
Commande manuelle	Selon le réglage du paramètre *Cde manuelle après retour tension bus, programmation et reset*		

A Annexe

A.1 Contenu de la livraison

Le module stores/volets roulants JRA/S ABB i-bus® KNX est livré avec les composants suivants.

Veuillez vérifier que tous les éléments mentionnés dans la liste suivante ont été livrés.

- 1 module JRA/S x.y.z.1, MRD
- 1 porte-étiquette
- 1 notice de montage et d'utilisation
- 1 borne de raccordement au bus (rouge/noir)

A.2 Tableau de correspondance de scène (8 bits), DPT 18.001

Le tableau ci-dessous indique le code du télégramme d'une scène 8 bits en code hexadécimal et code binaire pour les 64 scènes. Normalement, il faut envoyer la valeur 8 bits correspondante pour appeler ou sauvegarder une scène.

Bit n°		7	6	5	4	3	2	1	0		
Valeur 8 bits	Hexadécimale	Appeler 0 Enregistrer 1	Non défini	Codes binaires	Codes binaires	Codes binaires	Codes binaires	Codes binaires	Codes binaires	Numéro de scène	Appeler A Enregistrer S Aucune réaction -
0	00	0								1	A
1	01	0							■	2	A
2	02	0						■		3	A
3	03	0						■	■	4	A
4	04	0					■			5	A
5	05	0					■		■	6	A
6	06	0					■	■		7	A
7	07	0					■	■	■	8	A
8	08	0				■				9	A
9	09	0				■			■	10	A
10	0A	0				■		■		11	A
11	0B	0				■		■	■	12	A
12	0C	0				■	■			13	A
13	0D	0				■	■		■	14	A
14	0E	0				■	■	■		15	A
15	0F	0				■	■	■	■	16	A
16	10	0			■					17	A
17	11	0			■				■	18	A
18	12	0			■			■		19	A
19	13	0			■			■	■	20	A
20	14	0			■		■			21	A
21	15	0			■		■		■	22	A
22	16	0			■		■	■		23	A
23	17	0			■		■	■	■	24	A
24	18	0			■	■				25	A
25	19	0			■	■			■	26	A
26	1A	0			■	■		■		27	A
27	1B	0			■	■		■	■	28	A
28	1C	0			■	■	■			29	A
29	1D	0			■	■	■		■	30	A
30	1E	0			■	■	■	■		31	A
31	1F	0			■	■	■	■	■	32	A
32	20	0		■						33	A
33	21	0		■					■	34	A
34	22	0		■				■		35	A
35	23	0		■				■	■	36	A
36	24	0		■			■			37	A
37	25	0		■			■		■	38	A
38	26	0		■			■	■		39	A
39	27	0		■			■	■	■	40	A
40	28	0		■		■				41	A
41	29	0		■		■			■	42	A
42	2A	0		■		■		■		43	A
43	2B	0		■		■		■	■	44	A
44	2C	0		■		■	■			45	A
45	2D	0		■		■	■		■	46	A
46	2E	0		■		■	■	■		47	A
47	2F	0		■		■	■	■	■	48	A
48	30	0		■	■					49	A
49	31	0		■	■				■	50	A
50	32	0		■	■			■		51	A
51	33	0		■	■			■	■	52	A
52	34	0		■	■		■			53	A
53	35	0		■	■		■		■	54	A
54	36	0		■	■		■	■		55	A
55	37	0		■	■		■	■	■	56	A
56	38	0		■	■	■				57	A
57	39	0		■	■	■			■	58	A
58	3A	0		■	■	■		■		59	A
59	3B	0		■	■	■		■	■	60	A
60	3C	0		■	■	■	■			61	A
61	3D	0		■	■	■	■		■	62	A
62	3E	0		■	■	■	■	■		63	A
63	3F	0		■	■	■	■	■	■	64	A

Bit n°		7	6	5	4	3	2	1	0		
Valeur 8 bits	Hexadécimale	Appeler 0 Enregistrer 1	Non défini	Codes binaires	Codes binaires	Codes binaires	Codes binaires	Codes binaires	Codes binaires	Numéro de scène	Appeler A Enregistrer S Aucune réaction -
128	80	1								1	S
129	81	1							■	2	S
130	82	1						■		3	S
131	83	1						■	■	4	S
132	84	1					■			5	S
133	85	1					■		■	6	S
134	86	1					■	■		7	S
135	87	1					■	■	■	8	S
136	88	1				■				9	S
137	89	1				■			■	10	S
138	8A	1				■		■		11	S
139	8B	1				■		■	■	12	S
140	8C	1				■	■			13	S
141	8D	1				■	■		■	14	S
142	8E	1				■	■	■		15	S
143	8F	1				■	■	■	■	16	S
144	90	1			■					17	S
145	91	1			■				■	18	S
146	92	1			■			■		19	S
147	93	1			■			■	■	20	S
148	94	1			■		■			21	S
149	95	1			■		■		■	22	S
150	96	1			■		■	■		23	S
151	97	1			■		■	■	■	24	S
152	98	1			■	■				25	S
153	99	1			■	■			■	26	S
154	9A	1			■	■		■		27	S
155	9B	1			■	■		■	■	28	S
156	9C	1			■	■	■			29	S
157	9D	1			■	■	■		■	30	S
158	9E	1			■	■	■	■		31	S
159	9F	1			■	■	■	■	■	32	S
160	A0	1		■						33	S
161	A1	1		■					■	34	S
162	A2	1		■				■		35	S
163	A3	1		■				■	■	36	S
164	A4	1		■			■			37	S
165	A5	1		■			■		■	38	S
166	A6	1		■			■	■		39	S
167	A7	1		■			■	■	■	40	S
168	A8	1		■		■				41	S
169	A9	1		■		■			■	42	S
170	AA	1		■		■		■		43	S
171	AB	1		■		■		■	■	44	S
172	CA	1		■		■	■			45	S
173	AD	1		■		■	■		■	46	S
174	AE	1		■		■	■	■		47	S
175	AF	1		■		■	■	■	■	48	S
176	B0	1		■	■					49	S
177	B1	1		■	■				■	50	S
178	B2	1		■	■			■		51	S
179	B3	1		■	■			■	■	52	S
180	B4	1		■	■		■			53	S
181	B5	1		■	■		■		■	54	S
182	B6	1		■	■		■	■		55	S
183	B7	1		■	■		■	■	■	56	S
184	B8	1		■	■	■				57	S
185	B9	1		■	■	■			■	58	S
186	BA	1		■	■	■		■		59	S
187	BB	1		■	■	■		■	■	60	S
188	BC	1		■	■	■	■			61	S
189	BD	1		■	■	■	■		■	62	S
190	BE	1		■	■	■	■	■		63	S
191	BF	1		■	■	■	■	■	■	64	S

vide = Valeur 0

■ = Valeur 1, possible

A.3 Tableau de correspondance de l'objet de communication *Informations sur l'état (bit 0...7)*

L'objet de communication 2 octets *Informations sur l'état* communique des informations sur l'état de fonctionnement de la sortie ou sur les moteurs raccordés. L'objet de communication *Informations sur l'état* peut être envoyé sur le KNX via l'objet de communication global *Demander valeurs d'état*.

Pour plus d'informations, voir : Objets de communication nº 39 (pages suivantes) et nº 1.

L'objet de communication Informations sur l'état est composé de deux valeurs 1 octet :

Bit 0...7 = Octet bas

Bit 8…15 = Octet haut

L'octet haut représente les états de fonctionnement de la sortie. Un seul état de fonctionnement peut être actif à la fois (1 n).

L'octet haut communique des informations supplémentaires sur l'état de la sortie. Plusieurs informations peuvent être actives simultanément.

Tableau de correspondance octet bas (Low Byte) ; mode *Commande de store avec/sans réglage des lamelles*

Bit n°	7	6	5	4	3	2	1	0			
Valeur d'octet d'état (décimale)	Valeur d'octet d'état (hexadécimale)	Commande auto. chauffage/clim.	Syst. auto. protection solaire	Alarme vent	Alarme pluie	Alarme gel	Fonction forçage	Verrouillage	Commande manuelle	État actuel	Commande
0	00									Positionnement direct	Via objet de com. - OUV./FERM. - *ARRÊT/Réglage lamelles* - *Déplacer en position* - *Scène*
1	01								■	Commande manuelle	Via les touches OUV./FERM.
2	02							■		Verrouillage	Verrouillée
4	04						■			Fonction forçage	Verrouillée
8	08					■				Alarme gel	Verrouillée
16	10				■					Alarme pluie	Verrouillée
32	20			■						Alarme vent	Verrouillée
64	40		■							Syst. auto. protection solaire	Via les objets de communication : – *Soleil* – *Position soleil* – *Soleil-lamelles*
128	80	■								Commande auto. chauffage/clim.	Via les objets de communication : – *Chauffage* – *Climatisation*
Autres	Autres	-	-	-	-	-	-	-	-	Non défini	

vide = valeur 0

■ = Valeur 1, applicable

Tableau de correspondance octet haut (High Byte) ; mode *Commande de store avec/ sans réglage des lamelles*

Bit n°		15	14	13	12	11	10	9	8
Valeur d'octet d'état (décimale)	Valeur d'octet d'état (hexadécimale)	Non attribué	Non attribué	Non attribué	Tempor. d'envoi et de réception activée	Moteur tourne vers le haut	Moteur tourne vers le bas	Moteur en mouvement	Défaut du moteur, aucun courant mesuré
0	00								
1	01								■
2	02							■	
3	03							■	■
4	04						■		
5	05						■		■
6	06						■	■	
7	07						■	■	■
8	08					■			
9	09					■			■
10	0A					■		■	
11	0B					■		■	■
12	0C					■	■		
13	0D					■	■		■
14	0E					■	■	■	
15	0F					■	■	■	■
16	10				■				
17	11				■				■
18	12				■			■	
19	13				■			■	■
20	14				■		■		
21	15				■		■		■
22	16				■		■	■	
23	17				■		■	■	■
24	18				■	■			
25	19				■	■			■
26	1A				■	■		■	
27	1B				■	■		■	■
28	1C				■	■	■		
29	1D				■	■	■		■
30	1E				■	■	■	■	
31	1F				■	■	■	■	■
32	20			■					
33	21			■					■
34	22			■				■	
35	23			■				■	■
36	24			■			■		
37	25			■			■		■
38	26			■			■	■	
39	27			■			■	■	■
40	28			■		■			
41	29			■		■			■
42	2A			■		■		■	
43	2B			■		■		■	■
44	2C			■		■	■		
45	2D			■		■	■		■
46	2E			■		■	■	■	
47	2F			■		■	■	■	■
48	30			■	■				
49	31			■	■				■
50	32			■	■			■	
51	33			■	■			■	■
52	34			■	■		■		
53	35			■	■		■		■
54	36			■	■		■	■	
55	37			■	■		■	■	■
56	38			■	■	■			
57	39			■	■	■			■
58	3A			■	■	■		■	
59	3B			■	■	■		■	■
60	3C			■	■	■	■		
61	3D			■	■	■	■		■
62	3E			■	■	■	■	■	
63	3F			■	■	■	■	■	■
64	40		■						
65	41		■						■
66	42		■					■	
67	43		■					■	■
68	44		■				■		
69	45		■				■		■
70	46		■				■	■	
71	47		■				■	■	■
72	48		■			■			
73	49		■			■			■
74	4A		■			■		■	
75	4B		■			■		■	■
76	4C		■			■	■		
77	4D		■			■	■		■
78	4E		■			■	■	■	
79	4F		■			■	■	■	■
80	50		■		■				
81	51		■		■				■
82	52		■		■			■	
83	53		■		■			■	■
84	54		■		■		■		
85	55		■		■		■		■

Bit n°		15	14	13	12	11	10	9	8
Valeur d'octet d'état (décimale)	Valeur d'octet d'état (hexadécimale)	Non attribué	Non attribué	Non attribué	Tempor. d'envoi et de réception activée	Moteur tourne vers le haut	Moteur tourne vers le bas	Moteur en mouvement	Défaut du moteur, aucun courant mesuré
86	56		■		■		■	■	
87	57		■		■		■	■	■
88	58		■		■	■			
89	59		■		■	■			■
90	5A		■		■	■		■	
91	5B		■		■	■		■	■
92	5C		■		■	■	■		
93	5D		■		■	■	■		■
94	5E		■		■	■	■	■	
95	5F		■		■	■	■	■	■
96	60		■	■					
97	61		■	■					■
98	62		■	■				■	
99	63		■	■				■	■
100	64		■	■			■		
101	65		■	■			■		■
102	66		■	■			■	■	
103	67		■	■			■	■	■
104	68		■	■		■			
105	69		■	■		■			■
106	6A		■	■		■		■	
107	6B		■	■		■		■	■
108	6C		■	■		■	■		
109	6D		■	■		■	■		■
110	6E		■	■		■	■	■	
111	6F		■	■		■	■	■	■
112	70		■	■	■				
113	71		■	■	■				■
114	72		■	■	■			■	
115	73		■	■	■			■	■
116	74		■	■	■		■		
117	75		■	■	■		■		■
118	76		■	■	■		■	■	
119	77		■	■	■		■	■	■
120	78		■	■	■	■			
121	79		■	■	■	■			■
122	7A		■	■	■	■		■	
123	7B		■	■	■	■		■	■
124	7C		■	■	■	■	■		
125	7D		■	■	■	■	■		■
126	7E		■	■	■	■	■	■	
127	7F		■	■	■	■	■	■	■
128	80	■							
129	81	■							■
130	82	■						■	
131	83	■						■	■
132	84	■					■		
133	85	■					■		■
134	86	■					■	■	
135	87	■					■	■	■
136	88	■				■			
137	89	■				■			■
138	8A	■				■		■	
139	8B	■				■		■	■
140	8C	■				■	■		
141	8D	■				■	■		■
142	8E	■				■	■	■	
143	8F	■				■	■	■	■
144	90	■			■				
145	91	■			■				■
146	92	■			■			■	
147	93	■			■			■	■
148	94	■			■		■		
149	95	■			■		■		■
150	96	■			■		■	■	
151	97	■			■		■	■	■
152	98	■			■	■			
153	99	■			■	■			■
154	9A	■			■	■		■	
155	9B	■			■	■		■	■
156	9C	■			■	■	■		
157	9D	■			■	■	■		■
158	9E	■			■	■	■	■	
159	9F	■			■	■	■	■	■
160	A0	■		■					
161	A1	■		■					■
162	A2	■		■				■	
163	A3	■		■				■	■
164	A4	■		■			■		
165	A5	■		■			■		■
166	A6	■		■			■	■	
167	A7	■		■			■	■	■
168	A8	■		■		■			
169	A9	■		■		■			■
170	AA	■		■		■		■	
171	AB	■		■		■		■	■

Bit n°		15	14	13	12	11	10	9	8
Valeur d'octet d'état (décimale)	Valeur d'octet d'état (hexadécimale)	Non attribué	Non attribué	Non attribué	Tempor. d'envoi et de réception activée	Moteur tourne vers le haut	Moteur tourne vers le bas	Moteur en mouvement	Défaut du moteur, aucun courant mesuré
172	CA	■		■		■	■		
173	AD	■		■		■	■		■
174	AE	■		■		■	■	■	
175	AF	■		■		■	■	■	■
176	B0	■		■	■				
177	B1	■		■	■				■
178	B2	■		■	■			■	
179	B3	■		■	■			■	■
180	B4	■		■	■		■		
181	B5	■		■	■		■		■
182	B6	■		■	■		■	■	
183	B7	■		■	■		■	■	■
184	B8	■		■	■	■			
185	B9	■		■	■	■			■
186	BA	■		■	■	■		■	
187	BB	■		■	■	■		■	■
188	BC	■		■	■	■	■		
189	BD	■		■	■	■	■		■
190	BE	■		■	■	■	■	■	
191	BF	■		■	■	■	■	■	■
192	C0	■	■						
193	C1	■	■						■
194	C2	■	■					■	
195	C3	■	■					■	■
196	C4	■	■				■		
197	C5	■	■				■		■
198	C6	■	■				■	■	
199	C7	■	■				■	■	■
200	C8	■	■			■			
201	C9	■	■			■			■
202	CA	■	■			■		■	
203	CB	■	■			■		■	■
204	CC	■	■			■	■		
205	CD	■	■			■	■		■
206	CE	■	■			■	■	■	
207	CF	■	■			■	■	■	■
208	D0	■	■		■				
209	D1	■	■		■				■
210	D2	■	■		■			■	
211	D3	■	■		■			■	■
212	D4	■	■		■		■		
213	D5	■	■		■		■		■
214	D6	■	■		■		■	■	
215	D7	■	■		■		■	■	■
216	D8	■	■		■	■			
217	D9	■	■		■	■			■
218	DA	■	■		■	■		■	
219	DB	■	■		■	■		■	■
220	CC	■	■		■	■	■		
221	DD	■	■		■	■	■		■
222	DE	■	■		■	■	■	■	
223	DF	■	■		■	■	■	■	■
224	E0	■	■	■					
225	E1	■	■	■					■
226	E2	■	■	■				■	
227	E3	■	■	■				■	■
228	E4	■	■	■			■		
229	E5	■	■	■			■		■
230	E6	■	■	■			■	■	
231	E7	■	■	■			■	■	■
232	E8	■	■	■		■			
233	E9	■	■	■		■			■
234	EA	■	■	■		■		■	
235	EB	■	■	■		■		■	■
236	EC	■	■	■		■	■		
237	ED	■	■	■		■	■		■
238	EE	■	■	■		■	■	■	
239	EF	■	■	■		■	■	■	■
240	F0	■	■	■	■				
241	F1	■	■	■	■				■
242	F2	■	■	■	■			■	
243	F3	■	■	■	■			■	■
244	F4	■	■	■	■		■		
245	F5	■	■	■	■		■		■
246	F6	■	■	■	■		■	■	
247	F7	■	■	■	■		■	■	■
248	F8	■	■	■	■	■			
249	F9	■	■	■	■	■			■
250	FA	■	■	■	■	■		■	
251	FB	■	■	■	■	■		■	■
252	FC	■	■	■	■	■	■		
253	FD	■	■	■	■	■	■		■
254	FE	■	■	■	■	■	■	■	
255	FF	■	■	■	■	■	■	■	■

■ = Valeur 1, applicable

* Seulement sur les appareils de type JRA/S x.y.5.1

A.4 Pour passer commande

Type d'appareil	Nom du produit	Référence commerciale	bbn 40 16779 EAN	Groupe de prix	Poids 1 pce. [kg]	Unité d'emb. [pce.]
JRA/S 2.230.5.1	Module stores/volets roulants avec détection automatique de déplacement et commande manuelle, 2 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 124 R0011	**698436**	P2	0,2	1
JRA/S 4.230.5.1	Module stores/volets roulants avec détection automatique de déplacement et commande manuelle, 4 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 125 R0011	**698443**	P2	0,25	1
JRA/S 8.230.5.1	Module stores/volets roulants avec détection automatique de déplacement et commande manuelle, 8 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 126 R0011	**698450**	P2	0,45	1
JRA/S 4.24.5.1	Module stores/volets roulants avec détection automatique de déplacement et commande manuelle, 4 sorties, 24 V CC, MRD	2CDG 110 128 R0011	**698474**	P2	0,25	1
JRA/S 2.230.2.1	Module stores/volets roulants avec commande manuelle, 2 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 120 R0011	**698399**	P2	0,2	1
JRA/S 4.230.2.1	Module stores/volets roulants avec commande manuelle, 4 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 121 R0011	**698405**	P2	0,25	1
JRA/S 8.230.2.1	Module stores/volets roulants avec commande manuelle, 8 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 122 R0011	**698412**	P2	0,45	1
JRA/S 2.230.1.1	Module stores/volets roulants, 2 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 129 R0011	**698481**	P2	0,2	1
JRA/S 4.230.1.1	Module stores/volets roulants, 4 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 130 R0011	**698498**	P2	0,25	1
JRA/S 8.230.1.1	Module stores/volets roulants, 8 sorties, 230 V CA, MRD	2CDG 110 131 R0011	**698504**	P2	0,45	1

A.5 Notes

Notes

Notes

Contact

ABB STOTZ-KONTAKT GmbH
Eppelheimer Straße 82
69123 Heidelberg, Allemagne
Téléphone : +49 (0)6221 701 607
Télécopie : +49 (0)6221 701 724
Email : knx.marketing@de.abb.com

Plus d'informations et contact :
www.abb.com/knx

Remarque :
Nous nous réservons le droit de modifications techniques des produits ainsi qu'à des changements du contenu de ce document à tout moment et sans préavis.
Pour toute commande, les caractéristiques convenues font foi. ABB SA décline toute responsabilité en cas d'erreurs éventuelles dans ce document ou s'il est incomplet.

Nous nous réservons tous les droits liés à ce document et aux objets et illustrations que celui-ci contient. Toute copie, diffusion à des tiers ou exploitation du contenu – en tout ou partie – est interdite sans accord écrit préalable d'ABB SA.

Copyright© 2014 ABB
Tous droits réservés

Référence de document 2CDC 506 051 D0303 (10.14)

Power and productivity
for a better world™