



ABB i-bus[®] KNX

Attuatori per veneziane/tapparelle JRA/S
Manuale del prodotto

Power and productivity
for a better world™



1	Generale	3
1.1	Uso del manuale del prodotto	4
1.1.1	Struttura del manuale del prodotto	4
1.1.2	Note	5
1.2	Panoramica del prodotto e delle funzioni	6
2	Tecnologia dell'apparecchio	7
2.1	Attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S X.230.5.1 con calcolo durata movimento e comando manuale xc, 230 V, MDRC	7
2.1.1	Dati tecnici	7
2.1.2	Schemi di collegamento JRA/S X.230.5.1	10
2.1.3	Disegno quotato JRA/S X.230.5.1	11
2.2	Attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S 4.24.5.1 con calcolo durata movimento e comando manuale 4c, 24 V CC, MDRC	12
2.2.1	Dati tecnici	12
2.2.2	Schema di collegamento JRA/S 4.24.5.1	15
2.2.3	Disegno quotato JRA/S 4.24.5.1	16
2.3	Attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S X.230.2.1 con comando manuale xc 230 V, MDRC	17
2.3.1	Dati tecnici	17
2.3.2	Schema di collegamento JRA/S X.230.2.1	20
2.3.3	Disegno quotato JRA/S X.230.2.1	21
2.4	Attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S X.230.1.1 xc, 230 V, MDRC	22
2.4.1	Dati tecnici	22
2.4.2	Schemi di collegamento JRA/S X.230.1.1	24
2.4.3	Disegno quotato JRA/S X.230.1.1	25
2.5	Montaggio e installazione	26
2.6	Comando manuale	28
2.6.1	Elementi di visualizzazione	30
2.6.2	Elementi di comando	30
3	Messa in servizio	31
3.1	Panoramica	31
3.1.1	Conversione	33
3.1.1.1	Procedura	34
3.1.2	Copia e scambio delle impostazioni parametri	35
3.1.2.1	Procedura	36
3.1.2.2	Finestra di dialogo <i>Copy/Exchange channels</i> (Copiare/scambiare canali)	37
3.2	Parametri	39
3.2.1	Finestra parametri <i>Generale</i>	40
3.2.2	Finestra parametri <i>Comando manuale</i>	44
3.2.3	Finestra parametri <i>Allarme meteo</i>	46
3.2.4	Finestra parametri <i>A: Generale</i>	49
3.2.5	Parametro <i>Modalità operativa Comando tenda con/senza regolazione lamelle</i>	50
3.2.5.1	Finestra parametri <i>A: Sicurezza/Meteo</i>	52
3.2.5.2	Finestra parametri <i>A: Attuatore</i>	58
3.2.5.3	Finestra parametri <i>A: Tenda</i>	63
3.2.5.4	Finestra parametri <i>A: Funzioni</i>	71
3.2.5.4.1	Finestra parametri <i>A: Posizioni/Preset</i>	72
3.2.5.4.2	Finestra parametri <i>A: Automatismo protezione parasole</i>	75
3.2.5.4.3	Finestra parametri <i>A: Scenario</i>	81
3.2.5.5	Finestra parametri <i>A: Messaggi di stato</i>	83
3.2.6	Parametro <i>Modalità operativa Valvole di ventilazione, modalità su comando</i>	87
3.2.6.1	Finestra parametri <i>A: Sicurezza/Meteo</i>	89
3.2.6.2	Finestra parametri <i>A: Messaggi di stato</i>	93

3.3	Oggetti di comunicazione.....	95
3.3.1	Breve sintesi degli oggetti di comunicazione	95
3.3.2	Oggetti di comunicazione <i>Generale</i>	97
3.3.3	Oggetti di comunicazione Uscita A...X <i>Comando tenda con e senza regolazione lamelle</i>	99
3.3.4	Oggetto di comunicazione uscita A...X Modalità operativa <i>Valvole di ventilazione, modalità su comando</i>	107
4	Progettazione e applicazione	109
4.1	Durate di movimento (veneziane, tapparelle, ecc.).....	109
4.1.1	Calcolo automatico durata movimento.....	111
4.1.2	Impostare durate movimento	112
4.1.3	Ritardo avvio/arresto graduale e Durata minima movimento	112
4.2	Impostazioni tenda.....	113
4.3	Funzioni di sicurezza	114
4.4	Posizioni	116
4.5	Comportamento in caso di interruzione tensione bus (ITB)	119
4.6	Comportamento al ripristino della tensione bus (RTB), download (DL) e reset ETS	119
A	Appendice	121
A.1	Entità della fornitura	121
A.2	Tabella chiave scenario (8 bit), DPT 18.001	122
A.3	Tabella chiave per oggetto di comunicazione <i>Informazioni di stato (bit 0...7)</i>	123
A.4	Dati dell'ordine	125
A.5	Appunti.....	126

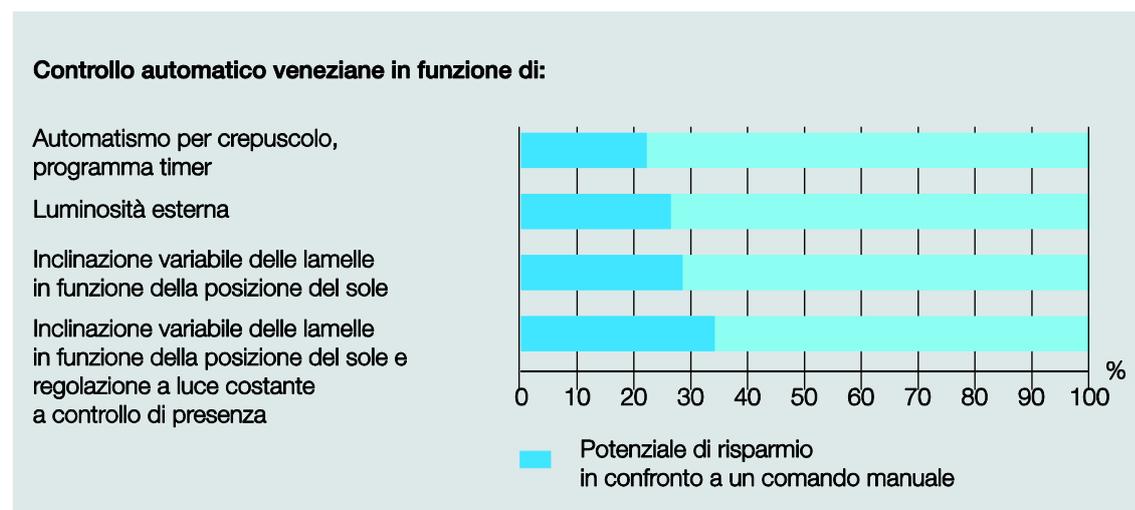
1 Generale

L'impianto di un edificio moderno offre un elevato grado di funzionalità e allo stesso tempo soddisfa gli elevati requisiti di sicurezza. L'installazione strutturata dei componenti elettrici permette di ottenere una progettazione, installazione e messa in servizio rapida e un risparmio sui costi durante il funzionamento.

Gli impianti di protezione parasole definiscono una varietà di esigenze:

- Protezione parasole, ad esempio ai luoghi di lavoro con schermo
- Uso della luce diurna tramite l'inclinazione variabile secondo l'orbita solare e la diffusione della luce
- Protezione contro lo scolorimento di mobili e tappeti
- Regolazione della temperatura, protezione dal calore in estate, raccolta di energia nelle giornate fredde
- Protezione contro gli sguardi dall'esterno
- Protezione contro i furti

I costi energetici in aumento e le disposizioni legali danno un ruolo significativo alla protezione parasole in edifici. Grazie al controllo intelligente e automatizzato tramite ABB i-bus® KNX, gli attuatori per veneziane/tapparelle JRA/S danno un importante contributo all'efficienza energetica in edifici di ogni tipo. Uno studio* dell'Università Biberach ha dimostrato il potenziale di risparmio sul raffreddamento mediante un comando automatico di protezione parasole:



* rilevato dall'Università Biberach con componenti KNX con ABB i-bus® secondo il profilo di utilizzo ufficio "open space" (profilo di utilizzo 3 [DIN V 18599-10:2005-07]) in un edificio di esempio (edificio classico) del programma 5S IBP:18599. I potenziali di risparmio riguardano il consumo energetico finale. I risultati della ricerca sono descritti nello studio *Energieeinsparpotenzial und Energieeffizienz durch Bustechnik sowie Raum- und Gebäudeautomation (potenziale di risparmio energetico applicando la tecnologia bus e l'automazione di ambienti e edifici)*, che è stato creato nel 2008 per ABB STOTZ-KONTAKT GmbH e Busch-Jaeger Elektro GmbH.

Inoltre, la ventilazione di camere e/o edifici con densità edilizia sempre maggiore sta diventando sempre più importante. L'aria fresca crea un clima interno confortevole. Grazie alla ventilazione, l'aria viziata viene sostituita con aria ricca di ossigeno, e gli odori sgradevoli sono espulsi dall'ambiente. Il comando di apparecchi e attrezzature per l'alimentazione di aria fresca tramite motori è particolarmente adatto laddove le aperture di ventilazione non sono accessibili manualmente (ad esempio le plafoniere sul soffitto, le valvole di ventilazione nell'angolo superiore dell'ambiente o le finestre verticali in ambienti alti). Il comando automatico è vantaggioso in ambienti che non vengono utilizzati continuamente, ma devono comunque essere ventilati regolarmente.

Gli attuatori per veneziane/tapparelle JRA/S permettono di soddisfare le complesse esigenze di un comando moderno di protezione parasole e di ventilazione, senza compromettere la comodità, l'economia e la sicurezza.

1.1 Uso del manuale del prodotto

Il presente manuale fornisce informazioni tecniche dettagliate sulle modalità di funzionamento, sul montaggio e la programmazione dell'attuatore per veneziane/tapparelle con ABB i-bus® KNX. L'uso dell'apparecchio è descritto sulla base di alcuni esempi.

Il manuale è suddiviso nei seguenti capitoli:

Capitolo 1	Generale
Capitolo 2	Tecnologia dell'apparecchio
Capitolo 3	Messa in servizio
Capitolo 4	Progettazione e applicazione
Capitolo A	Appendice

1.1.1 Struttura del manuale del prodotto

Nel capitolo 3 si descrivono in primo luogo i parametri. Immediatamente dopo le descrizioni dei parametri, si trovano le descrizioni degli oggetti di comunicazione.

Le funzioni dell'attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S x.y.5.1 con calcolo della durata del movimento e comando manuale sono descritte sulla base della modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*. Per i tipi di apparecchio JRA/S x.y.2.1 e JRA/S x.y.1.1, alcuni parametri e i corrispondenti oggetti di comunicazione sono eliminati.

- JRA/S x.y.2.1 non dispone della funzione per il calcolo della durata del movimento
- JRA/S x.y.1.1 non dispone né del comando manuale né della funzione per il calcolo della durata del movimento

I parametri e/o gli oggetti di comunicazione che non sono o sono esclusivamente disponibili nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*, sono appositamente contrassegnati.

Nota

L'apparecchio possiede più uscite. Poiché le funzioni sono uguali per tutte le uscite, vengono illustrate solo le funzioni relative all'uscita A.

1.1.2

Note

Nel presente manuale le avvertenze e le indicazioni di sicurezza sono rappresentate nel modo seguente.

Nota
Spiegazioni e suggerimenti per il comando.

Esempi
Esempi per l'uso, il montaggio e la programmazione

Importante
Questa indicazione di sicurezza si utilizza non appena si presenta un potenziale malfunzionamento, senza pericolo di danni materiali o lesioni personali.

Attenzione
Questa indicazione di sicurezza si utilizza non appena si presenta un pericolo di danni materiali in seguito a un intervento inadeguato.

 Pericolo
Questa indicazione di sicurezza si applica non appena si presenta un pericolo di lesione o di morte in seguito a un intervento inadeguato.

  Pericolo
Questa norma di sicurezza si applica non appena si presenta un serio pericolo di morte in seguito a un intervento inadeguato.

1.2 Panoramica del prodotto e delle funzioni

Gli attuatori per veneziane/tapparelle con ABB i-bus® KNX sono apparecchi di serie di design Pro M per l'installazione nei sistemi di distribuzione.

Gli apparecchi sono utilizzati per il comando di motori (230 V CA / 24 V CC) per i prodotti di protezione parasole, per esempio veneziane, tapparelle, tende da sole, tende avvolgibili, tende, veneziane verticali, ecc. Il comando di tende tramite azionamenti elettrici risparmia all'utente non solo il sollevamento e l'abbassamento delle tapparelle a mano, ma permette anche un comando completamente automatico. Il comando completamente automatico prende in considerazione l'ora del giorno, l'intensità della radiazione solare, le condizioni di temperatura, la forza del vento ecc. La tenda è posizionata in base a questi fattori. L'utente può regolare la posizione manualmente in modo da rispondere ancora più precisamente alle sue esigenze.

Inoltre, gli apparecchi sono adatti per il comando di valvole di ventilazione, lucernari, porte, cancelli e altri prodotti che sono comandati tramite un attuatore.

Gli attuatori per veneziane/tapparelle sono alimentati tramite l'ABB i-bus® KNX e non richiedono alcuna tensione di alimentazione supplementare. Il collegamento al KNX viene realizzato mediante morsetto di collegamento.

Il lato frontale delle versioni dell'apparecchio con comando manuale JRA/S X.230.2.1 è dotato di tasti, che permettono all'attuatore collegato di regolare manualmente la tenda, per esempio movimento SU/GIÙ, STOP e regolazione lamelle APERTE/CHIUSE per gradi. I LED del lato frontale indicano l'attuale direzione di movimento e/o l'attuale posizione finale, e lo stato.

Le versioni dell'apparecchio JRA/S X.230.5.1 e JRA/S 4.24.5.1 dispongono, in aggiunta al comando manuale tramite, anche della funzione di calcolo della durata del movimento tramite rivelazione della corrente.

I contatti di uscita per le direzioni di movimento SU e GIÙ presentano un interblocco elettromeccanico reciproco per tutti gli attuatori per veneziane/tapparelle da 230 V CA. Una tensione applicata contemporaneamente porterebbe alla distruzione degli azionamenti. L'interblocco elettromeccanico assicura di impedire sempre che i due contatti siano sotto tensione contemporaneamente. La pausa di inversione con cambio direzione è regolabile tramite i parametri.

È possibile impostare individualmente il comportamento in caso di interruzione e ripristino della tensione bus e in caso di programmazione.

Denominazione tipo

Esempio JRA/S 4.230.5.1

JRA/S	w	x	y	z
Numero delle uscite	4			
Tensione nominale		230		
Caratteristica dell'hardware			5	
Versione				1

w: numero delle uscite (2, 4, o 8)

x: tensione nominale (24 V o 230 V)

y: caratteristica dell'hardware

1 = standard

2 = con comando manuale

5 = con calcolo automatico della durata del movimento e comando manuale

z: versione hardware

2 Tecnologia dell'apparecchio

2.1 Attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S X.230.5.1 con calcolo durata movimento e comando manuale xc, 230 V, MDRC



JRA/S 8.230.5.1

2CDC 071 018 S0011

Gli attuatori per veneziane/tapparelle a 2, 4 e 8 canali con calcolo automatico della durata del movimento comandano azionamenti indipendenti a 230 V CA per il posizionamento di veneziane, tapparelle, avvolgibili e altre tende mediante ABB i-bus® KNX. Gli apparecchi comandano anche, ad esempio valvole di ventilazione, cancelli e finestre. Le durate di movimento degli azionamenti sono rilevate e memorizzate automaticamente tramite il riconoscimento fine corsa.

Per proteggere gli azionamenti dai rischi di danneggiamento, i contatti di uscita presentano un interblocco elettromeccanico reciproco.

I tasti del comando manuale permettono di comandare le uscite direttamente sull'apparecchio. I LED sulla fronte dell'apparecchio indicano lo stato delle uscite. Gli apparecchi non necessitano di tensione ausiliare separata.

Al fine di ridurre al minimo lo sforzo di programmazione è possibile copiare o scambiare le singole uscite tra di loro.

Gli attuatori per veneziane/tapparelle sono apparecchi per l'installazione in serie nel sistema di distribuzione su guide da 35 mm. Il collegamento all'ABB i-bus® è realizzato tramite il morsetto di collegamento al bus.

2.1.1 Dati tecnici

Alimentazione	Tensione di esercizio	21...30 V CC, tramite KNX		
	Potenza assorbita KNX	< 12 mA		
	Potenza assorbita KNX	max. 250 mW		
Uscite	Tipo JRA/S	2.230.5.1	4.230.5.1	8.230.5.1
	Numero di uscite SU/GIÙ	2*	4	8
		(interblocco elettromeccanico reciproco)		
		* uscite indipendenti per un massimo di 2 azionamenti in funzionamento in parallelo.		
	U _N tensione nominale	max. 230 V CA, 45 ... 65 Hz		
	I _N corrente nominale	6 A		
	Rivelazione corrente per calcolo durata movimento	> 300 mA		
	Massima corrente di commutazione	6 A (CA1/CA3) a 230 V CA e/o 6 A (CA1/CA3) a 400 V CA		
	Minima corrente di commutazione	100 mA a 5 V e/o 10 mA a 10 V e/o 1 mA a 24 V		
	Potenza dissipata apparecchio a carico massimo	< 2 W	< 2 W	< 4 W
Collegamenti	Azionamenti (morsetti uscita A...X)	2 morsetti a vite (SU/GIÙ) con testa combinata per ogni uscita		
	Fase L1...L3 (morsetto U _N)	2 o 4 morsetti a vite con testa combinata Rigido 0,2...6 mm ² , flessibile 0,2...4 mm ²		
	Sezione trasversale del conduttore con morsetti a vite	Flessibile con manicotto terminale senza/con boccia in plastica 0,25...4 mm ²		
	Coppia di serraggio	max. 0,6 Nm		
	ABB i-bus® KNX	Morsetto di collegamento bus (nero/rosso) 0,8 mm Ø, a un filo		

ABB i-bus® KNX

Tecnologia dell'apparecchio

Elementi keypad

Tasto/LED 

Tasto  e LED 

Tasti  e LED 
due tasti e LED per uscita

per l'assegnazione dell'indirizzo fisico

per la commutazione tra comando manuale/comando tramite ABB i-bus® e visualizzazioni

per il comando (movimento SU/GIÙ, lamelle APERTE/CHIUSE) dell'uscita e visualizzazione dello stato

Tipo di protezione	IP 20	a norma EN 60 529		
Classe di protezione	II, in stato installato	a norma DIN EN 61 140		
Categoria di isolamento	Categoria di sovratensione Grado di sporcizia	III secondo DIN EN 60 664-1 2 secondo DIN EN 60 664-1		
Bassissima tensione di sicurezza KNX	SELV 24 V CC			
Campo di temperatura	Esercizio	-20 °C...+45 °C		
	Magazzinaggio	-25 °C...+55 °C		
	Trasporto	-25 °C...+70 °C		
Condizioni ambientali	Massima umidità dell'aria	93 %, nessuna condensa consentita		
Design	Apparecchio a installazione in serie (MDRC)	Apparecchio a installazione modulare, Pro M		
	Dimensioni (H x L x P) in mm; tipo JRA/S	2.230.5.1	4.230.5.1	8.230.5.1
	- Altezza	90	90	90
	- Larghezza	72	72	144
	- Profondità	64,5	64,5	64,5
	Larghezza d'installazione in TE (moduli da 18 mm)	4	4	8
	Profondità d'installazione	64,5	64,5	64,5
Peso senza imballaggio	Tipo JRA/S	2.230.5.1	4.230.5.1	8.230.5.1
	Peso in kg	0,2	0,25	0,45
Montaggio	Su binario di trasporto 35 mm	a norma DIN EN 60 715		
Posizione d'installazione	A piacere			
Alloggiamento/colore alloggiamento	Plastica, grigio	senza alogeni		
Omologazioni	KNX secondo EN 50 090-1, -2	Certificato		
Marchio CE	Secondo le direttive CEM e sulla bassa tensione			

ABB i-bus® KNX

Tecnologia dell'apparecchio

Tipo di dispositivo	Programma applicativo	Numero massimo oggetti di comunicazione	Numero massimo indirizzi di gruppo	Numero massimo assegnazioni
JRA/S 2.230.5.1	Veneziane/tapparelle 2c 230 V Calcolo durata movimento M/...*	69	255	255
JRA/S 4.230.5.1	Veneziane/tapparelle 4c 230 V Calcolo durata movimento M/...*	129	255	255
JRA/S 8.230.5.1	Veneziane/tapparelle 8 230 V Calcolo durata movimento M/...*	249	255	255

* ... = numero attuale della versione del programma applicativo. **Consultare anche le informazioni software sulla nostra homepage.**

Nota

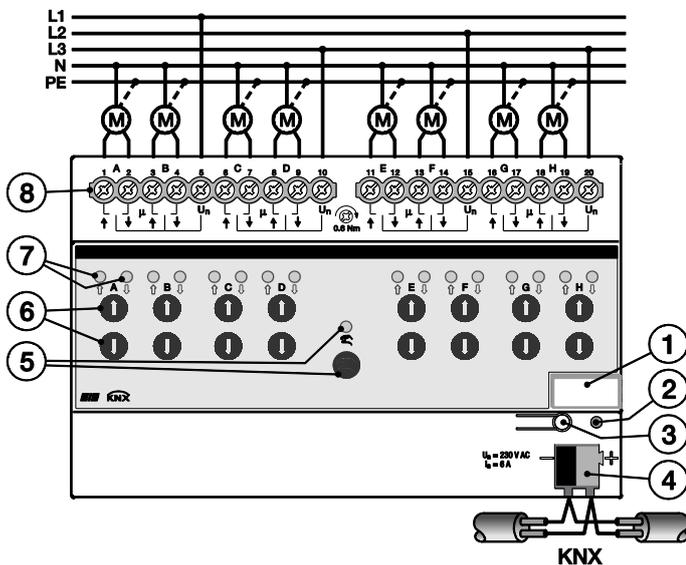
Per la programmazione sono necessari l'ETS e l'attuale programma applicativo del dispositivo. L'attuale programma applicativo può essere scaricato dal sito www.abb.com/knx. Dopo l'importazione nell'ETS è disponibile alla voce *ABB/Veneziana/Commutatore*.
L'apparecchio non supporta la funzione di esclusione di un apparecchio KNX nell'ETS. Se si blocca l'accesso a tutti gli apparecchi del progetto mediante un *codice BCU*, ciò non influisce in alcun modo su questo apparecchio. È possibile continuare a rilevare i dati e programmare.

Importante

Quando si utilizzano azionamenti elettronici, la corrente di riposo non deve superare i 150 mA, altrimenti la funzione di calcolo automatico della durata del movimento non è garantita. In questo caso, le durate di movimento degli azionamenti devono essere calcolate manualmente e inserite nel parametro ETS. Gli azionamenti elettronici con avvio e/o arresto dolce non sono adatti per il comando tramite JRA/S.

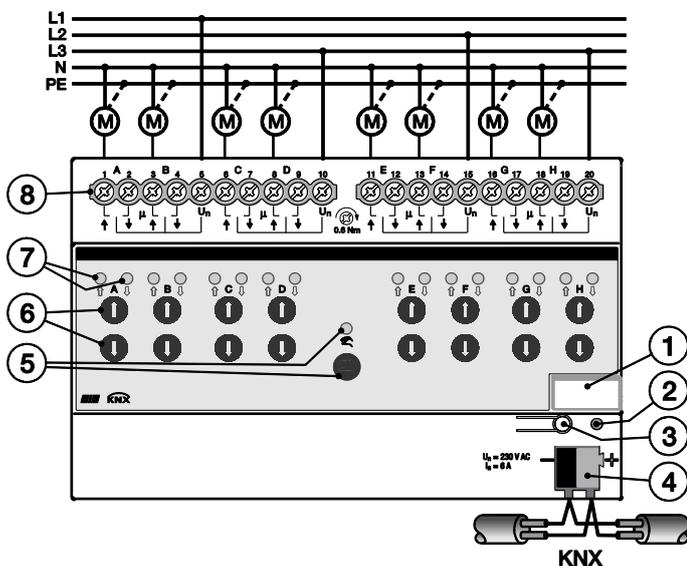
2.1.2 Schemi di collegamento JRA/S X.230.5.1

Collegamento agli azionamenti per veneziane/tapparelle



2CDC 072 036 F0010

Collegamento alle valvole di ventilazione

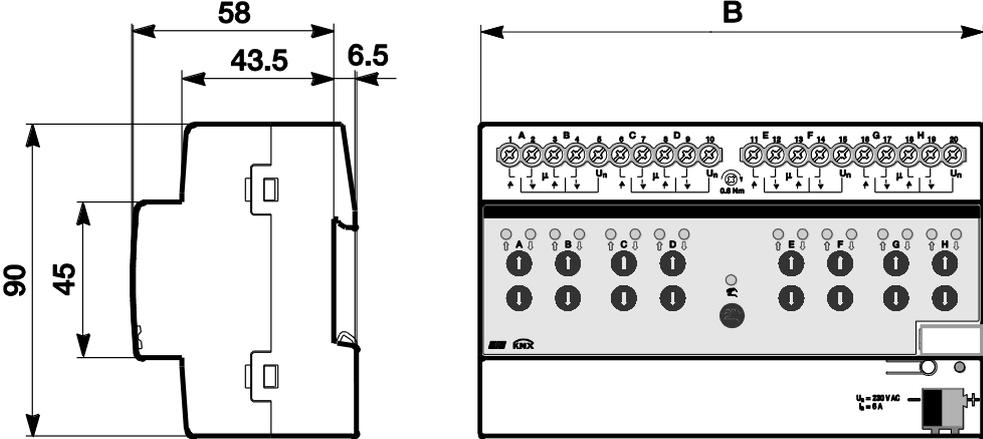


2CDC 072 034 F0010

- 1 Porta targa
- 2 LED ●
- 3 Tasto
- 4 Morsetto di collegamento bus con ABB i-bus® KNX
- 5 Tasto e LED
- 6 Tasti (2 per ogni uscita)
- 7 LED (2 per ogni uscita)
- 8 Morsetti a vite (SU/GIÙ, fase L)

ABB i-bus[®] KNX Tecnologia dell'apparecchio

2.1.3 Disegno quotato 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 Attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S 4.24.5.1 con calcolo durata movimento e comando manuale 4c, 24 V CC, MDRC



2CDC 071 019 S0011

JRA/S 4.24.5.1

L'attuatore per veneziane/tapparelle a 4 canali con calcolo automatico della durata del movimento comanda azionamenti indipendenti a 24 V CC per il posizionamento di veneziane, tapparelle, avvolgibili e altre tende mediante ABB i-bus® KNX. Gli apparecchi comandano anche, ad esempio valvole di ventilazione, cancelli e finestre. Le durate di movimento degli azionamenti sono rilevate e memorizzate automaticamente tramite il riconoscimento fine corsa.

Gli apparecchi non necessitano di tensione ausiliare separata.

I tasti del comando manuale permettono di comandare le uscite direttamente sull'apparecchio. I LED sulla fronte dell'apparecchio indicano lo stato delle uscite.

Al fine di ridurre al minimo lo sforzo di programmazione è possibile copiare o scambiare le singole uscite tra di loro.

Gli attuatori per veneziane/tapparelle sono apparecchi per l'installazione in serie nel sistema di distribuzione su guide da 35 mm. Il collegamento all'ABB i-bus® è realizzato tramite il morsetto di collegamento al bus.

2.2.1 Dati tecnici

Alimentazione	Tensione di esercizio	21...30 V CC, tramite KNX	
	Potenza assorbita KNX	< 12 mA	
	Potenza assorbita KNX	max. 250 mW	
Uscite	Numero di uscite (SU/GIÙ e/o +/-)	4	
		Distribuzione del potenziale con un telegramma SU/GIÙ:	
		Uscita U B C D	
		Morsetto n. 1 2 3 4 6 7 8 9	
		Potenziale - + - + - + - +	
		con un telegramma GIÙ	
		Potenziale + - + - + - + -	
		con un telegramma SU	
		U_N tensione nominale	fino a 24 V CC
		I_N corrente nominale	6 A
		Rivelazione corrente per calcolo durata movimento	> 50 mA
		Massima corrente di commutazione	6 A (CA1/CA3) a 230 V CA e/o 6 A (CA1/CA3) a 400 V CA
	Minima corrente di commutazione	100 mA a 5 V e/o 10 mA a 10 V e/o 1 mA a 24 V	
	Potenza dissipata apparecchio a carico massimo	< 4 W	
Collegamenti	Azionamenti (morsetti uscita A...X)	2 morsetti a vite (SU/GIÙ) con testa combinata per ogni uscita	
	Circuito di carico (+/-)	2 morsetti a vite con testa combinata Rigido 0,2...6 mm ² , flessibile 0,2...4 mm ²	
	Sezione trasversale del conduttore con morsetti a vite	Flessibile con manicotto terminale senza/con boccola in plastica 0,25...4 mm ²	
	Coppia di serraggio	max. 0,6 Nm	
	ABB i-bus® KNX	Morsetto di collegamento bus (rosso/nero) 0,8 mm Ø, a un filo	

ABB i-bus® KNX

Tecnologia dell'apparecchio

Elementi keypad

Tasto/LED 

per l'assegnazione dell'indirizzo fisico

Tasto  e LED 

per la commutazione tra comando manuale/comando tramite ABB i-bus® e visualizzazioni

Tasti   e LED  
due tasti e LED per uscita

per il comando (movimento SU/GIÙ, lamelle APERTE/CHIUSE) dell'uscita e visualizzazione dello stato

Tipo di protezione	IP 20	a norma EN 60 529
Classe di protezione	II, in stato installato	a norma DIN EN 61 140
Categoria di isolamento	Categoria di sovratensione Grado di sporizia	III secondo DIN EN 60 664-1 2 secondo DIN EN 60 664-1
Bassissima tensione di sicurezza KNX	SELV 24 V CC	
Campo di temperatura	Esercizio Magazzinaggio Trasporto	-20 °C...+45 °C -25 °C...+55 °C -25 °C...+70 °C
Condizioni ambientali	Massima umidità dell'aria	93 %, nessuna condensa consentita
Design	Apparecchio a installazione in serie (MDRC) Dimensioni (H x L x P) in mm Larghezza d'installazione in TE (moduli da 18 mm) Profondità d'installazione	Apparecchio a installazione modulare, Pro M 90 x 72 x 64,5 4 64,5
Peso senza imballaggio	in kg	0,25
Montaggio	Su binario di trasporto 35 mm	a norma DIN EN 60 715
Posizione d'installazione	A piacere	
Alloggiamento/colore alloggiamento	Plastica, grigio	senza alogeni
Omologazioni	KNX secondo EN 50 090-1, -2	Certificato
Marchio CE	Secondo le direttive CEM e sulla bassa tensione	

ABB i-bus® KNX

Tecnologia dell'apparecchio

Tipo di dispositivo	Programma applicativo	Numero massimo oggetti di comunicazione	Numero massimo indirizzi di gruppo	Numero massimo assegnazioni
JRA/S 4.24.5.1	Veneziane/tapparelle 4c 24 V Calcolo durata movimento M/...*	129	255	255

* ... = numero attuale della versione del programma applicativo. **Consultare anche le informazioni software sulla nostra homepage.**

Nota

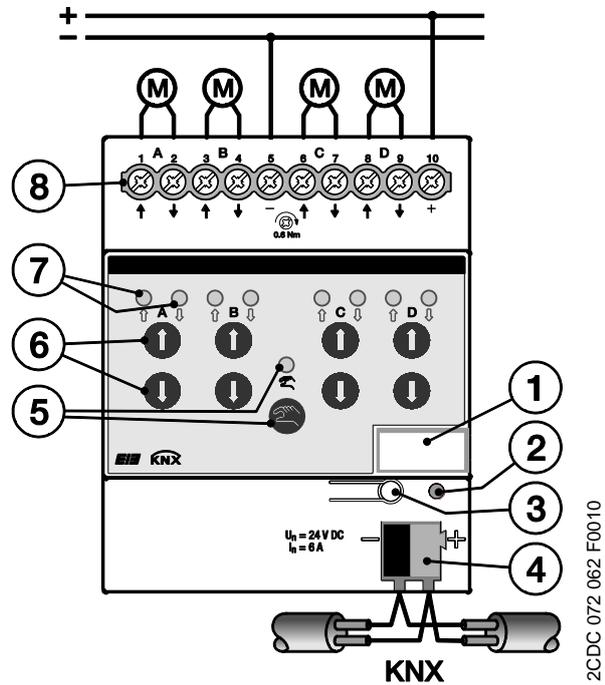
Per la programmazione sono necessari l'ETS e l'attuale programma applicativo del dispositivo. L'attuale programma applicativo può essere scaricato dal sito www.abb.com/knx. Dopo l'importazione nell'ETS è disponibile alla voce *ABB/Veneziana/Commutatore*.
L'apparecchio non supporta la funzione di esclusione di un apparecchio KNX nell'ETS. Se si blocca l'accesso a tutti gli apparecchi del progetto mediante un *codice BCU*, ciò non influisce in alcun modo su questo apparecchio. È possibile continuare a rilevare i dati e programmare.

Importante

Quando si utilizzano azionamenti elettronici, la corrente di riposo non deve superare i 150 mA, altrimenti la funzione di calcolo automatico della durata del movimento non è garantita. In questo caso, le durate di movimento degli azionamenti devono essere calcolate manualmente e inserite nel parametro ETS. Gli azionamenti elettronici con avvio e/o arresto dolce non sono adatti per il comando tramite JRA/S.

ABB i-bus® KNX Tecnologia dell'apparecchio

2.2.2 Schema di collegamento JRA/S 4.24.5.1



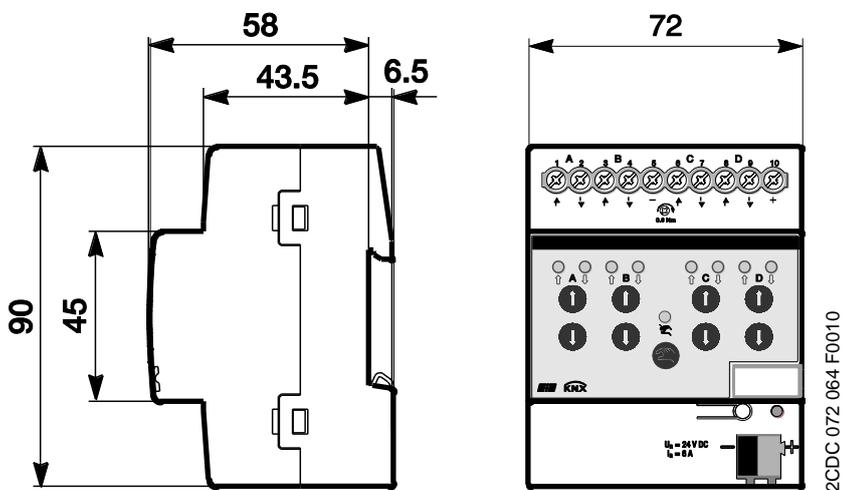
2CDC 072 062 F0010

- 1 Porta targa
- 2 LED ●
- 3 Tasto 
- 4 Morsetto di collegamento bus con ABB i-bus® KNX
- 5 Tasto  e LED 
- 6 Tasti   (2 per ogni uscita)
- 7 LED   (2 per ogni uscita)
- 8 Morsetti a vite (SU/GIÙ, U_N)

ABB i-bus[®] KNX Tecnologia dell'apparecchio

2.2.3

Disegno quotato JRA/S 4.24.5.1



2.3 Attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S X.230.2.1 con comando manuale xc 230 V, MDRC



2CDC 071 015 S0011

JRA/S 8.230.2.1

Gli attuatori per veneziane/tapparelle a 2, 4 e 8 canali con comando manuale comandano azionamenti indipendenti di 230 V CA per il posizionamento di veneziane, tapparelle, avvolgibili e altre tende mediante ABB i-bus® KNX. Gli apparecchi comandano anche, ad esempio valvole di ventilazione, cancelli e finestre.

Per proteggere gli azionamenti dai rischi di danneggiamento, i contatti di uscita presentano un interblocco elettromeccanico reciproco.

Gli apparecchi non necessitano di tensione ausiliare separata.

I tasti del comando manuale permettono di comandare le uscite direttamente sull'apparecchio. I LED sulla fronte dell'apparecchio indicano lo stato delle uscite.

Al fine di ridurre al minimo lo sforzo di programmazione è possibile copiare o scambiare le singole uscite tra di loro.

Gli attuatori per veneziane/tapparelle sono apparecchi per l'installazione in serie nel sistema di distribuzione su guide da 35 mm. Il collegamento all'ABB i-bus® è realizzato tramite il morsetto di collegamento al bus.

2.3.1 Dati tecnici

Alimentazione	Tensione di esercizio	21...30 V CC, tramite KNX		
	Potenza assorbita KNX	< 12 mA		
	Potenza assorbita KNX	max. 250 mW		
Uscite	Tipo JRA/S	2.230.2.1	4.230.2.1	8.230.2.1
	Numero di uscite SU/GIÙ	2*	4	8
		(interblocco elettromeccanico reciproco)		
		* uscite indipendenti per un massimo di 2 azionamenti in funzionamento in parallelo.		
	U _N tensione nominale	max. 230 V CA, 45 ... 65 Hz		
	I _N corrente nominale	6 A		
	Massima corrente di commutazione	6 A (CA1/CA3) a 230 V CA e/o 6 A (CA1/CA3) a 400 V CA		
	Minima corrente di commutazione	100 mA a 5 V e/o		
		10 mA a 10 V e/o		
		1 mA a 24 V		
Collegamenti	Potenza dissipata apparecchio a carico massimo	< 2 W	< 2 W	< 4 W
	Azionamenti (morsetti uscita A...X)	2 morsetti a vite (SU/GIÙ) con testa combinata per ogni uscita		
	Fase L1...L3 (morsetto U _N)	2 o 4 morsetti a vite con testa combinata Rigido 0,2...6 mm ² , flessibile 0,2...4 mm ²		
	Sezione trasversale del conduttore con morsetti a vite	Flessibile con manicotto terminale senza/con boccia in plastica 0,25...4 mm ²		
	Coppia di serraggio	max. 0,6 Nm		
	ABB i-bus® KNX	Morsetto di collegamento bus (nero/rosso) 0,8 mm Ø, a un filo		

ABB i-bus® KNX

Tecnologia dell'apparecchio

Elementi keypad

Tasto/LED 

Tasto  e LED 

Tasti  e LED 
due tasti e LED per uscita

per l'assegnazione dell'indirizzo fisico

per la commutazione tra comando manuale/comando tramite ABB i-bus® e visualizzazioni

per il comando (movimento SU/GIÙ, lamelle APERTE/CHIUSE) dell'uscita e visualizzazione dello stato

Tipo di protezione	IP 20	a norma EN 60 529		
Classe di protezione	II, in stato installato	a norma DIN EN 61 140		
Categoria di isolamento	Categoria di sovratensione Grado di sporcizia	III secondo DIN EN 60 664-1 2 secondo DIN EN 60 664-1		
Bassissima tensione di sicurezza KNX	SELV 24 V CC			
Campo di temperatura	Esercizio	-20 °C...+45 °C		
	Magazzinaggio	-25 °C...+55 °C		
	Trasporto	-25 °C...+70 °C		
Condizioni ambientali	Massima umidità dell'aria	93 %, nessuna condensa consentita		
Design	Apparecchio a installazione in serie (MDRC)	Apparecchio a installazione modulare, Pro M		
	Dimensioni (H x L x P) in mm; tipo JRA/S	2.230.2.1	4.230.2.1	8.230.2.1
	- Altezza	90	90	90
	- Larghezza	72	72	144
	- Profondità	64,5	64,5	64,5
	Larghezza d'installazione in TE (moduli da 18 mm)	4	4	8
	Profondità d'installazione	64,5	64,5	64,5
Peso senza imballaggio	Tipo JRA/S	2.230.2.1	4.230. 2.1	8.230.2.1
	Peso in kg	0,2	0,25	0,45
Montaggio	Su binario di trasporto 35 mm	a norma DIN EN 60 715		
Posizione d'installazione	A piacere			
Alloggiamento/colore alloggiamento	Plastica, grigio	senza alogeni		
Omologazioni	KNX secondo EN 50 090-1, -2	Certificato		
Marchio CE	Secondo le direttive CEM e sulla bassa tensione			

ABB i-bus® KNX

Tecnologia dell'apparecchio

Tipo di dispositivo	Programma applicativo	Numero massimo oggetti di comunicazione	Numero massimo indirizzi di gruppo	Numero massimo assegnazioni
JRA/S 2.230.2.1	Veneziane/tapparelle 2c 230 V M/...*	69	255	255
JRA/S 4.230.2.1	Veneziane/tapparelle 4c 230 V M/...*	129	255	255
JRA/S 8.230.2.1	Veneziane/tapparelle 8c 230 V M/...*	249	255	255

* ... = numero attuale della versione del programma applicativo. **Consultare anche le informazioni software sulla nostra homepage.**

Nota

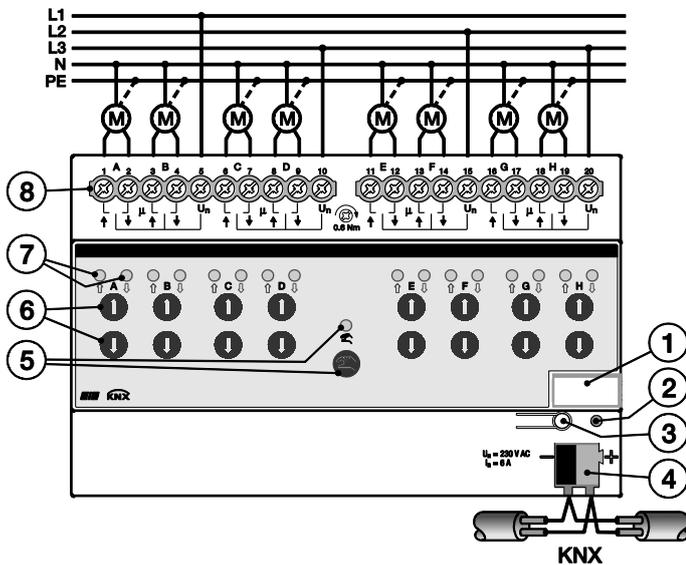
Per la programmazione sono necessari l'ETS e l'attuale programma applicativo del dispositivo. L'attuale programma applicativo può essere scaricato dal sito www.abb.com/knx. Dopo l'importazione nell'ETS è disponibile alla voce *ABB/Veneziana/Commutatore*.
L'apparecchio non supporta la funzione di esclusione di un apparecchio KNX nell'ETS. Se si blocca l'accesso a tutti gli apparecchi del progetto mediante un *codice BCU*, ciò non influisce in alcun modo su questo apparecchio. È possibile continuare a rilevare i dati e programmare.

Importante

Gli azionamenti elettronici con avvio e/o arresto dolce non sono adatti per il comando tramite JRA/S.

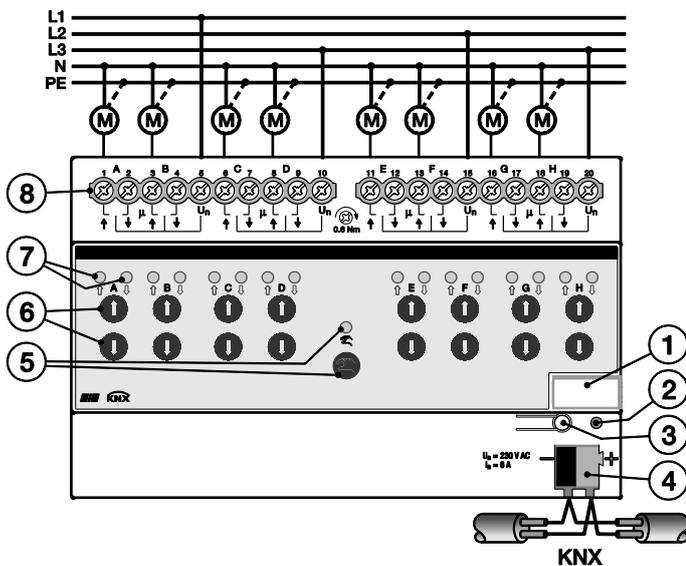
2.3.2 Schema di collegamento JRA/S X.230.2.1

Collegamento agli azionamenti per veneziane/tapparelle



2CDC 072 048 F0010

Collegamento alle valvole di ventilazione

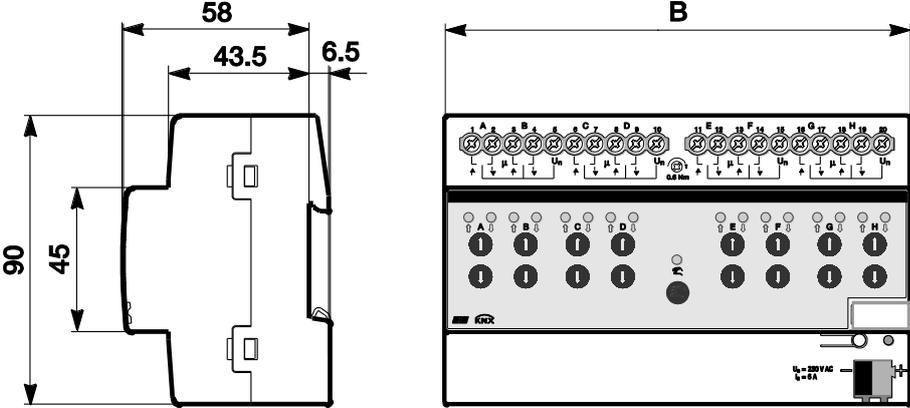


2CDC 072 046 F0010

- 1 Porta targa
- 2 LED ●
- 3 Tasto
- 4 Morsetto di collegamento bus con ABB i-bus® KNX
- 5 Tasto e LED
- 6 Tasti (2 per ogni uscita)
- 7 LED (2 per ogni uscita)
- 8 Morsetti a vite (SU/GIÙ, fase L)

ABB i-bus® KNX Tecnologia dell'apparecchio

2.3.3 Disegno quotato JRA/S X.230.2.1



2CDC 072 068 F0010

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

2.4 Attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S X.230.1.1 xc, 230 V, MDRC



JRA/S 8.230.1.1

2CDC 071 012 S0011

Gli attuatori per veneziane/tapparelle a 2, 4 e 8 canali comandano azionamenti indipendenti di 230 V CA per il posizionamento di veneziane, tapparelle, avvolgibili e altre tende mediante ABB i-bus® KNX. Gli apparecchi comandano anche, ad esempio valvole di ventilazione, cancelli e finestre.

Per proteggere gli azionamenti dai rischi di danneggiamento, i contatti di uscita presentano un interblocco elettromeccanico reciproco.

Gli apparecchi non necessitano di tensione ausiliare separata.

Al fine di ridurre al minimo lo sforzo di programmazione è possibile copiare o scambiare le singole uscite tra di loro.

Gli attuatori per veneziane/tapparelle sono apparecchi per l'installazione in serie nel sistema di distribuzione su guide da 35 mm. Il collegamento all'ABB i-bus® è realizzato tramite il morsetto di collegamento al bus.

2.4.1 Dati tecnici

Alimentazione	Tensione di esercizio	21...30 V CC, tramite KNX		
	Potenza assorbita KNX	< 12 mA		
	Potenza assorbita KNX	max. 250 mW		
Uscite	Tipo JRA/S	2.230.1.1	4.230.1.1	8.230.1.1
	Numero di uscite SU/GIÙ	2*	4	8
		(interblocco elettromeccanico reciproco)		
		* uscite indipendenti per un massimo di 2 azionamenti in funzionamento in parallelo.		
	U _N tensione nominale	max. 230 V CA, 45...65 Hz		
	I _N corrente nominale	6 A		
	Massima corrente di commutazione	6 A (CA1/CA3) a 230 V CA e/o 6 A (CA1/CA3) a 400 V CA		
	Minima corrente di commutazione	100 mA a 5 V e/o 10 mA a 10 V e/o 1 mA a 24 V		
	Potenza dissipata apparecchio a carico massimo	< 2 W	< 2 W	< 4 W
	Collegamenti	Azionamenti (morsetti uscita A...X)	2 morsetti a vite (SU/GIÙ) con testa combinata per ogni uscita	
Fase L1...L3 (morsetto U _N)		2 o 4 morsetti a vite con testa combinata Rigido 0,2...6 mm ² , flessibile 0,2...4 mm ²		
Sezione trasversale del conduttore con morsetti a vite		Flessibile con manicotto terminale senza/con boccia in plastica 0,25...4 mm ²		
Coppia di serraggio		max. 0,6 Nm		
ABB i-bus® KNX		Morsetto di collegamento bus (nero/rosso) 0,8 mm Ø, a un filo		

ABB i-bus® KNX

Tecnologia dell'apparecchio

Elementi keypad	Tasto/LED  •	per l'assegnazione dell'indirizzo fisico		
Tipo di protezione	IP 20	a norma EN 60 529		
Classe di protezione	II, in stato installato	a norma DIN EN 61 140		
Categoria di isolamento	Categoria di sovratensione Grado di sporizia	III secondo DIN EN 60 664-1 2 secondo DIN EN 60 664-1		
Bassissima tensione di sicurezza KNX	SELV 24 V CC			
Campo di temperatura	Esercizio Magazzinaggio Trasporto	-20 °C...+45 °C -25 °C...+55 °C -25 °C...+70 °C		
Condizioni ambientali	Massima umidità dell'aria	93 %, nessuna condensa consentita		
Design	Apparecchio a installazione in serie (MDRC)	Apparecchio a installazione modulare, Pro M		
	Dimensioni (H x L x P) in mm; tipo JRA/S	2.230.1.1	4.230.1.1	8.230.1.1
	- Altezza	90	90	90
	- Larghezza	72	72	144
	- Profondità	64,5	64,5	64,5
	Larghezza d'installazione in TE (moduli da 18 mm)	4	4	8
	Profondità d'installazione	64,5	64,5	64,5
Peso senza imballaggio	Tipo JRA/S	2.230.1.1	4.230.1.1	8.230.1.1
	Peso in kg	0,2	0,25	0,45
Montaggio	Su binario di trasporto 35 mm	a norma DIN EN 60 715		
Posizione d'installazione	A piacere			
Alloggiamento/colore alloggiamento	Plastica, grigio	senza alogeni		
Omologazioni	KNX secondo EN 50 090-1, -2	Certificato		
Marchio CE	Secondo le direttive CEM e sulla bassa tensione			

Tipo di dispositivo	Programma applicativo	Numero massimo oggetti di comunicazione	Numero massimo indirizzi di gruppo	Numero massimo assegnazioni
JRA/S 2.230.1.1	Veneziane/tapparelle 2c 230 V/...*	67	255	255
JRA/S 4.230.1.1	Veneziane/tapparelle 4c 230 V/...*	127	255	255
JRA/S 8.230.1.1	Veneziane/tapparelle 8c 230 V/...*	247	255	255

* ... = numero attuale della versione del programma applicativo. Consultare anche le informazioni software sulla nostra homepage.

Nota

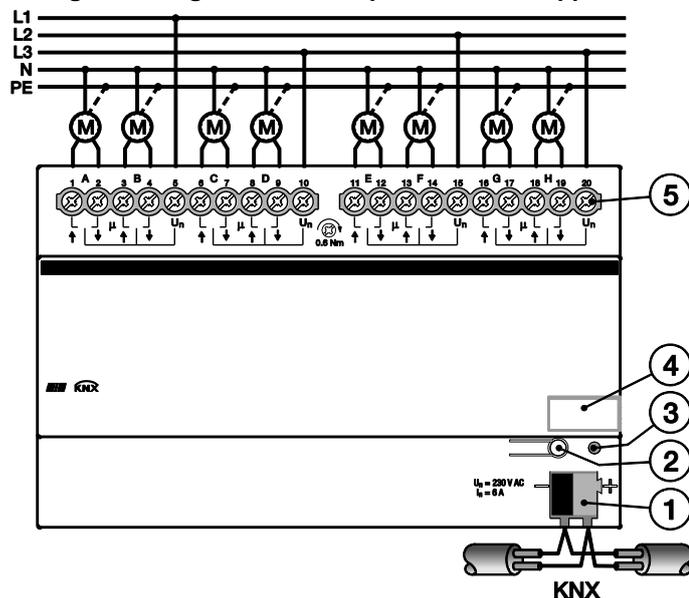
Per la programmazione sono necessari l'ETS e l'attuale programma applicativo del dispositivo. L'attuale programma applicativo può essere scaricato dal sito www.abb.com/knx. Dopo l'importazione nell'ETS è disponibile alla voce *ABB/Veneziana/Commutatore*.
L'apparecchio non supporta la funzione di esclusione di un apparecchio KNX nell'ETS. Se si blocca l'accesso a tutti gli apparecchi del progetto mediante un *codice BCU*, ciò non influisce in alcun modo su questo apparecchio. È possibile continuare a rilevare i dati e programmare.

Importante

Gli azionamenti elettronici con avvio e/o arresto dolce non sono adatti per il comando tramite JRA/S.

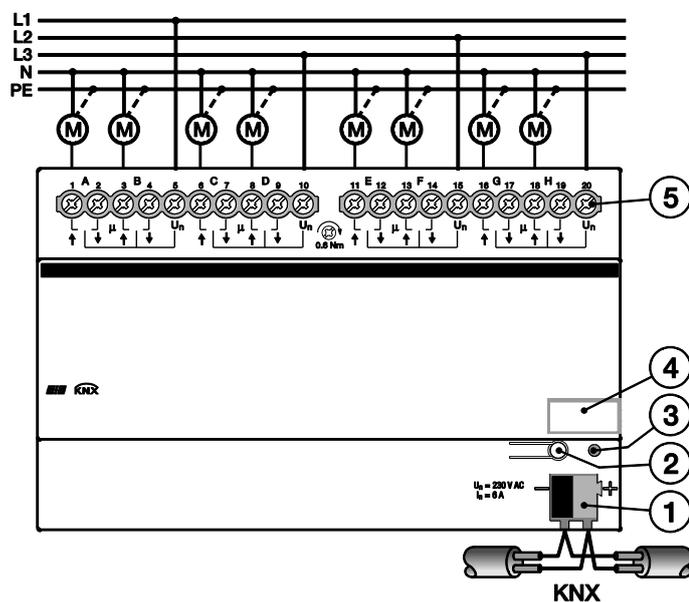
2.4.2 Schemi di collegamento JRA/S X.230.1.1

Collegamento agli azionamenti per veneziane/tapparelle



2CDC 072 060 F0010

Collegamento alle valvole di ventilazione

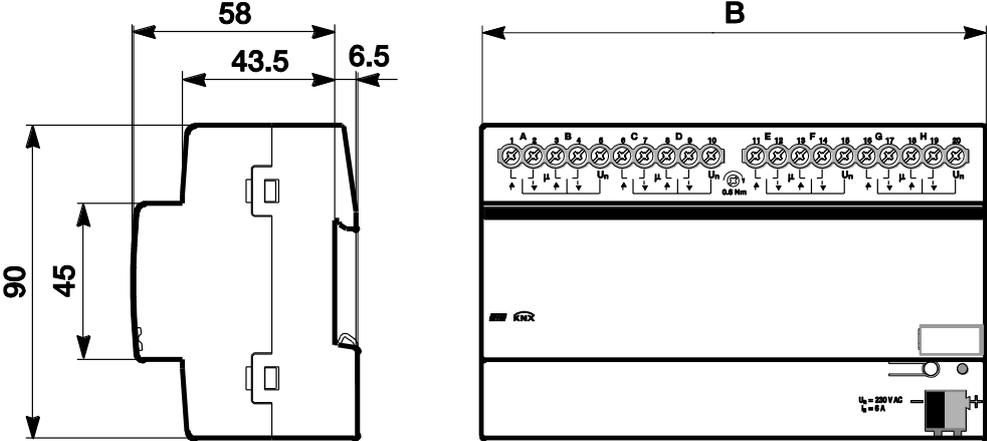


2CDC 072 058 F0010

- 1 Morsetto di collegamento bus con ABB i-bus® KNX
- 2 Tasto 
- 3 LED 
- 4 Porta targa
- 5 Morsetti a vite

ABB i-bus[®] KNX Tecnologia dell'apparecchio

2.4.3 Disegno quotato JRA/S X.230.1.1



2CDC 072 066 F0010

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

2.5 Montaggio e installazione

L'attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S con ABB i-bus® KNX è un apparecchio per l'installazione in serie nei sistemi di distribuzione, con fissaggio rapido su guide da 35 mm a norma DIN EN 60 715.

Il dispositivo può essere montato in qualsiasi posizione d'installazione.

Il collegamento al bus si effettua con l'apposito morsetto fornito in dotazione.

Il collegamento elettrico si effettua con morsetti a vite. Il collegamento al bus si effettua con l'apposito morsetto fornito in dotazione. La denominazione del morsetto è indicata sull'alloggiamento.

L'apparecchio è pronto per l'uso dopo il collegamento alla tensione bus. Se al momento della messa in servizio non è ancora disponibile alcuna tensione bus, gli apparecchi possono essere alimentati tramite i tasti per il comando manuale utilizzando l'alimentatore per la messa in servizio NTI/Z.

L'accessibilità dell'apparecchio per le operazioni di comando, controllo, ispezione, manutenzione e riparazione deve essere garantita secondo la norma DIN VDE 0100-520.

Requisiti per la messa in servizio

Per mettere in funzione l'apparecchio, sono necessari un PC con l'ETS e un'interfaccia KNX, per esempio USB o IP. Dopo il collegamento della tensione bus, l'apparecchio è pronto per l'uso.

Il montaggio e la messa in servizio sono riservati ai tecnici elettricisti. Per la pianificazione e la realizzazione degli impianti elettrici e degli impianti tecnici di sicurezza per il rilevamento incendi e irruzione occorre rispettare le norme, direttive e disposizioni vigenti in ciascun paese di utilizzo.

Durante le fasi di trasporto, magazzinaggio e esercizio, proteggere l'apparecchio dall'umidità, dallo sporco e dai rischi di danneggiamento.

Utilizzare l'apparecchio solo nel rispetto delle specifiche tecniche!

Utilizzare l'apparecchio solo nell'alloggiamento chiuso (sistema di distribuzione)!

Prima di procedere con il montaggio dell'apparecchio, occorre disinserire l'alimentazione elettrica.



Pericolo

Per evitare una pericolosa tensione di contatto causata dall'alimentazione di ritorno da vari conduttori esterni, in caso di ampliamento o modifica del collegamento elettrico è necessario disinserire tutti morsetti.

Comando manuale

L'apparecchio ha una possibilità di comando manuale. I tasti di controllo della tastiera sensibile al tatto permettono di eseguire funzioni particolari dell'apparecchio.

La tastiera sensibile al tatto non deve essere utilizzata con oggetti appuntiti o taglienti, quali un cacciavite o una penna. Essi potrebbero danneggiare la tastiera.

ABB i-bus® KNX

Tecnologia dell'apparecchio

Stato alla consegna

L'apparecchio viene fornito con l'indirizzo fisico 15.15.255. Il programma applicativo è precaricato. Durante la messa in servizio è sufficiente caricare gli indirizzi di gruppo e i parametri.

All'occorrenza è possibile scaricare di nuovo l'intero programma applicativo. Se si cambia il programma applicativo o dopo il processo di scaricamento, è possibile che il download risulti più lungo.

Assegnazione dell'indirizzo fisico

L'assegnazione e la programmazione dell'indirizzo fisico, dell'indirizzo di gruppo e dei parametri vengono effettuate nell'ETS.

L'apparecchio è dotato di un tasto *Programmazione* per l'assegnazione dell'indirizzo fisico. Una volta premuto il tasto, il LED rosso *Programmazione* s'illumina. Il LED si spegne non appena l'ETS ha assegnato l'indirizzo fisico o è stato premuto nuovamente il tasto *Programmazione*.

Pulizia

Gli apparecchi sporchi possono essere puliti con un panno asciutto o leggermente inumidito con acqua saponata. Non è consentito utilizzare prodotti corrosivi o solventi.

Caratteristiche del download

A seconda del computer utilizzato, vista la complessità dell'apparecchio, in fase di download possono trascorrere anche 90 secondi prima che appaia la barra di avanzamento.

Manutenzione

L'apparecchio non richiede manutenzione. In caso di danni, ad es. a seguito del trasporto e/o del magazzinaggio, non è consentito eseguire riparazioni.

2.6 Comando manuale

Generale

I tasti del comando manuale permettono di comandare le uscite direttamente tramite i tasti.

Questo consente di verificare già durante la messa in servizio il corretto cablaggio degli azionamenti collegati alle uscite. Ad esempio, è possibile controllare il corretto movimento su e giù degli azionamenti per veneziane collegati. Se al momento della messa in servizio non è ancora disponibile alcuna tensione bus, l'apparecchio può essere alimentato per il comando manuale utilizzando l'alimentatore per la messa in servizio NTI/Z.

Modalità di funzionamento del comando manuale

Il comando manuale consente di comandare l'apparecchio su posto. Di norma, il tasto  *Comando manuale* è abilitato e in questo modo può essere attivato e disattivo.

Attivazione del comando manuale:

Tenere premuto il tasto  fino all'illuminazione costante del LED giallo .

Disattivazione del comando manuale:

Tenere premuto il tasto  fino allo spegnimento del LED giallo .

Il LED giallo  lampeggia durante il processo di commutazione.

Dopo il collegamento al KNX, un download ETS o un reset ETS, l'apparecchio è nella *Modalità KNX*. Il LED  è spento. Tutti i LED indicano il loro stato attuale.

Nota

Se il *Comando manuale* è bloccato generalmente o tramite l'oggetto di comunicazione *Blocco/Abilitaz. comando man.*, il LED  lampeggia durante la pressione di un tasto. La commutazione della *Modalità KNX* alla modalità *Comando manuale* non avviene.

Importante

I telegrammi di sicurezza quali gli allarmi maltempo, Blocco e Operazione forzata hanno la massima priorità e bloccano il comando manuale. Se il comando manuale è attivato e si riceve un telegramma di sicurezza, esso viene eseguito. Il comportamento al ripristino della tensione bus, la programmazione e il reset ETS possono essere impostati mediante i parametri ETS.

Stato alla consegna

Nello stato di consegna, il comando manuale è abilitato. Dopo il collegamento al bus, l'apparecchio è nella modalità KNX. Il LED giallo  è spento. Tutti i LED delle uscite indicano lo stato attuale. I tasti delle uscite sono disabilitati.

Elaborazione di telegrammi con comando manuale attivo

I telegrammi di sicurezza in entrata quali gli allarmi maltempo, Blocco e Operazione forzata hanno la massima priorità e sono eseguiti. Tutti gli altri comandi sono ricevuti e memorizzati. Dopo la disattivazione del comando manuale, l'apparecchio viene aggiornato.

Alla ricezione di un telegramma con il valore 1 mediante l'oggetto di comunicazione *Blocco/Abilitaz. comando man.*, la modalità manuale attiva viene disattivata e poi bloccata. L'attivazione della modalità manuale non è più possibile con i tasti manuali.

Contatti con interblocco elettromeccanico

I contatti di uscita (SU/GIÙ) presentano un interblocco elettromeccanico reciproco. Questo garantisce di impedire sempre che i due contatti siano sotto tensione contemporaneamente. Una tensione applicata contemporaneamente ai due contatti può portare alla distruzione degli azionamenti.

Pausa inversione, pausa tra due movimenti

Per evitare di danneggiare l'attuatore collegato con un'improvvisa inversione di movimento, i contatti di uscita vengono disattivati per la durata della pausa inversione parametrizzata. Solo dopo si attiva il contatto di uscita per la direzione di movimento desiderata.

Importante
Nella parametrizzazione della pausa inversione (modalità operative <i>Comando tenda con/senza regolazione lamelle</i>) occorre osservare i dati tecnici del rispettivo produttore dell'attuatore!
Per la modalità <i>Valvole di ventilazione, modalità su comando</i> , una pausa d'inversione di 100 ms è predefinita e non può essere parametrizzata.

2.6.1 Elementi di visualizzazione

Sul lato frontale del dispositivo troviamo i LED per la visualizzazione.

Tutti i LED *Uscita X* indicano lo stato attuale. Nella *modalità KNX*, il LED  è spento.

Il comportamento degli elementi di visualizzazione è descritto nella seguente tabella:

LED	Modalità KNX	Modalità manuale
 Comando manuale	<i>Off</i> : l'apparecchio è in modalità KNX <i>Lampeggia (circa 3 sec)</i> : passaggio alla modalità manuale. <i>Lampeggiamento continuo</i> : il LED lampeggia finché il tasto  non venga rilasciato. Dopo averlo rilasciato, il LED  si spegne.	<i>On</i> : l'apparecchio è in modalità manuale <i>Lampeggia (circa 3 sec)</i> : passaggio alla modalità KNX.
 Uscita A...X SU/GIÙ	<i>On</i>  : fine corsa alto, contatto chiuso <i>Off</i>  : fine corsa basso, contatto aperto <i>Entrambi i LED On</i> : funzione di sicurezza attiva, per es. allarme vento <i>Lampeggia</i>  : la tenda si sposta verso l'alto <i>Lampeggia</i>  : la tenda si sposta verso il basso <i>Se entrambi i LED lampeggiano in modo alternato*</i> : guasto attuatore (nessun flusso di corrente o durate di movimento non valide) <i>Su</i> : posizione intermedia	

* solo per apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1

2.6.2 Elementi di comando

Sul lato frontale del dispositivo troviamo i tasti per il comando manuale:

Il comportamento degli elementi di comando è descritto nella tabella seguente in funzione degli stati di esercizio, la *Modalità KNX* e il *Comando manuale*:

Tasto	Modalità KNX	Modalità manuale
 Comando manuale	<i>Lunga pressione del tasto (circa 3 secondi)</i> : passaggio alla <i>Modalità manuale</i> se l'impostazione dei parametri non blocca la <i>Modalità manuale</i> . <i>Breve pressione del tasto</i> : Il LED  <i>Comando manuale</i> lampeggia e si spegne. L'apparecchio continua a essere nella <i>Modalità KNX</i> .	<i>Lunga pressione del tasto (circa 3 sec.)</i> : passaggio nella <i>Modalità KNX</i> . Gli ingressi vengono richiesti nuovamente, e in questo modo gli stati degli ingressi vengono aggiornati. A seconda del parametro, il ripristino del <i>Comando manuale</i> alla <i>modalità KNX</i> può essere eseguito anche all'interno di un tempo parametrizzato.
 Uscita A...X SU/GIÙ	Nessuna reazione	<i>Azionamento lungo</i> : SU/GIÙ e/o apertura/chiusura del contatto <i>Azionamento breve</i> : regolazione lamelle/STOP

3 Messa in servizio

Questa sezione descrive le funzioni centrali degli attuatori per veneziane/tapparelle. La parametrizzazione dell'attuatore per veneziane/tapparelle è eseguita con il programma applicativo e l'Engineering Tool Software ETS. Il programma applicativo mette a disposizione una varietà di funzioni complete e flessibili. Le impostazioni standard semplificano la messa in servizio. Le funzioni possono essere applicate secondo le esigenze.

Il programma applicativo si trova alla voce *ABB/Veneziana/Commutatore*

Per la parametrizzazione è necessario un PC o un laptop con il sistema ETS e una connessione al KNX, ad esempio, mediante un'interfaccia RS232, USB o IP.

3.1 Panoramica

Panoramica delle funzioni in forma tabellare.

Caratteristiche del dispositivo JRA/S	X.230.5.1	4.24.5.1	X.230.2.1	X.230.1.1
Hardware				
Numero di uscite	X = 2, 4, 8	4	X = 2, 4, 8	X = 2, 4, 8
Tensione nominale	230 V CA	24 V CC	230 V CA	230 V CA
Tipo d'installazione	MDRC	MDRC	MDRC	MDRC
Larghezza modulare (in TE)	a 2, 4 canali: 4TE 8 canali: 8TE	4	a 2, 4 canali: 4TE 8 canali: 8TE	a 2, 4 canali: 4TE 8 canali: 8TE

■ = Caratteristica disponibile

Possibilità generali di parametrizzazione	X.230.5.1	4.24.5.1	X.230.2.1	X.230.1.1
Funzioni manuali				
Blocco/abilitazione comando manuale	■	■	■	-
Stato Comando manuale	■	■	■	-
Modalità di funzionamento				
Comando tenda con regolazione lamelle (veneziana ecc.)	■	■	■	■
Comando tenda senza regolazione lamelle (tapparelle, tenda da sole, ecc.)	■	■	■	■
Valvole di ventilazione, modalità su comando	■	■	■	■
Funzioni generali dell'apparecchio				
Calcolo automatico durata movimento	■	■	-	-
Commutaz. ritardata di tutte le uscite	■	■	■	■
Limitazione della frequenza telegrammi	■	■	■	■
Ritardo invio e commutazione	■	■	■	■
Funzione In servizio	■	■	■	■
Richiedere valori di stato	■	■	■	■
Valvole di ventilazione, modalità su comando	■	■	■	■
Possibilità di impostazioni avanzate per azionamenti e tende	■	■	■	■

Continuazione sulla pagina successiva

ABB i-bus® KNX

Messa in servizio

Possibilità generali di parametrizzazione	X.230.5.1	4.24.5.1	X.230.2.1	X.230.1.1
Funzioni dirette				
SU/GIÙ/STOP	■	■	■	■
Regolazione lamelle	■	■	■	■
Posizione altezza/lamelle 0...255	■	■	■	■
Movimento/Impostazione della posizione predefinita	■	■	■	■
Su/Giù limitato	■	■	■	■
Attivazione limite	■	■	■	■
Attivare calcolo durata mov.	■	■	-	-
Attivare mov. di riferimento	■	■	■	■
Scenario a 8 bit	■	■	■	■
Funzioni di sicurezza				
Allarme vento	■	■	■	■
Allarme pioggia	■	■	■	■
Allarme ghiaccio	■	■	■	■
Bloccare	■	■	■	■
Operazione forzata	■	■	■	■
Comp. in caso d'interruz. e ripristino tensione bus, programmazione	■	■	■	■
Funzioni automatiche				
Attivazione autom.	■	■	■	■
Posizione altezza/lamelle con sole	■	■	■	■
Presenza	■	■	■	■
Riscaldamento/Raffreddamento	■	■	■	■
Protezione surriscaldamento	■	■	■	■
Abilitazione/Blocco mod. auto	■	■	■	■
Abilitazione/Blocco funzionamento diretto	■	■	■	■
Messaggi di stato				
Stato Altezza/Lamelle [0...255]	■	■	■	■
Stato Fine corsa basso/alto	■	■	■	■
Stato Comando	■	■	■	■
Stato Automatico	■	■	■	■
Informazioni di stato (2 byte)	■	■	■	■

■ = Caratteristica disponibile

3.1.1

Conversione

Dalla versione ETS3, gli apparecchi ABB i-bus® KNX possono acquisire le impostazioni dei parametri e gli indirizzi di gruppo da versioni precedenti del programma applicativo.

Inoltre, la conversione può essere utilizzata per trasferire la parametrizzazione esistente da un apparecchio ad un altro apparecchio.

Nota
Se viene utilizzato il termine canali nel sistema ETS, si tratta sempre degli ingressi e/o delle uscite. Per rendere il linguaggio dell'ETS per molti apparecchi ABB i-bus® più universale, è stato usato la parola "canali".

Nota
Se il numero di canali del dispositivo di destinazione è maggiore di quello degli ingressi e/o delle uscite dell'apparecchio sorgente, vengono descritti solo i primi ingressi e/o delle uscite del dispositivo di destinazione, con i dati convertiti del dispositivo sorgente. Per i restanti ingressi/uscite, vengono mantenuti o ripristinati i valori di default. Per i nuovi parametri inseriti, dopo la conversione vengono impostati i valori di default.

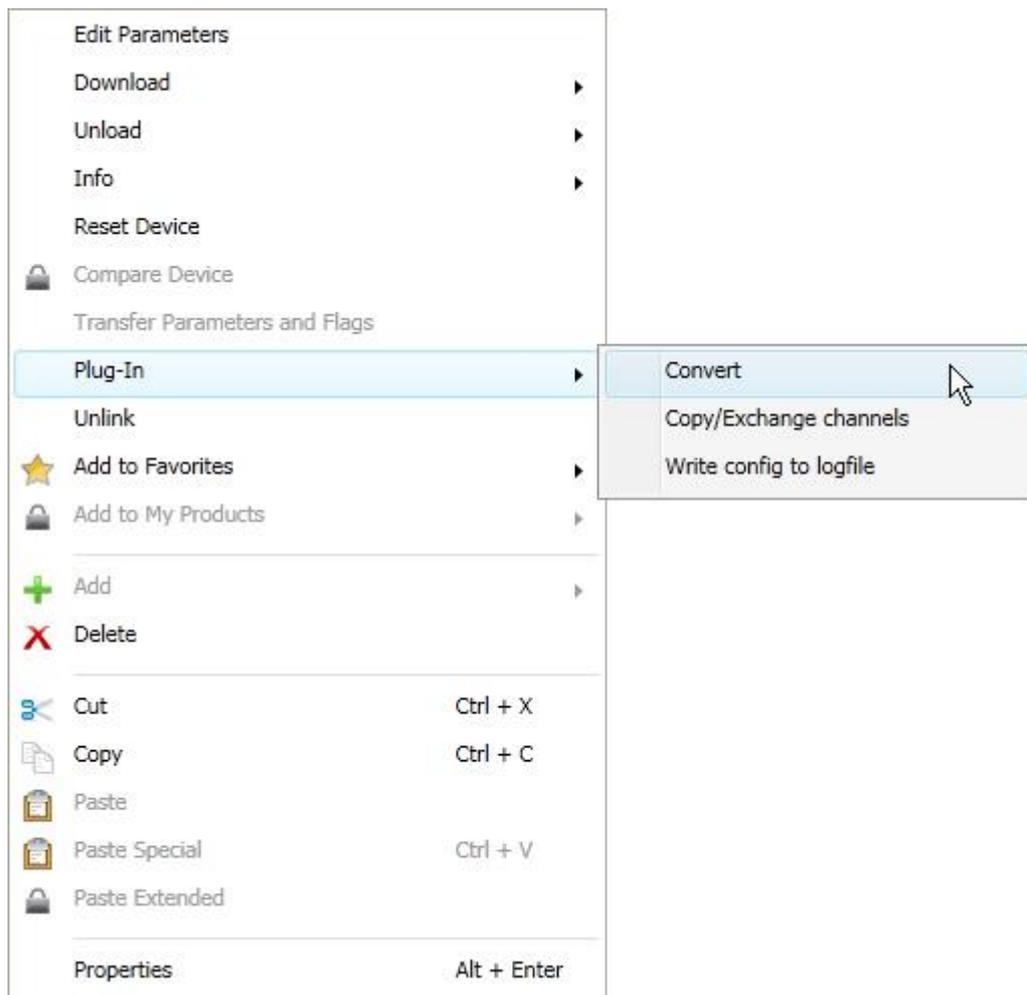
ABB i-bus® KNX

Messa in servizio

3.1.1.1

Procedura

- Inserire l'apparecchio desiderato nel progetto.
- Importare il programma applicativo attuale nel sistema ETS.
- Eseguire la parametrizzazione e programmare l'apparecchio.
- Dopo aver parametrizzato un dispositivo, è possibile trasferire le impostazioni su un secondo dispositivo.
- Fare clic con il pulsante destro del mouse sul prodotto e selezionare il menu contestuale *Plug-In > Convert* (*Plug-In > Convertire*).



- Eseguire quindi le impostazioni desiderate nella finestra di dialogo *Convert* (Convertire).
- Infine, è necessario sostituire l'indirizzo fisico e cancellare il vecchio apparecchio.

Se si desidera copiare solo singoli ingressi/uscite all'interno di un dispositivo, utilizzare la funzione [Copia e scambio delle impostazioni parametri](#), pag. 35.

3.1.2 Copia e scambio delle impostazioni parametri

La parametrizzazione di apparecchi può richiedere molto tempo, a seconda del campo di applicazione e del numero di ingressi/uscite di un apparecchio. Per mantenere il carico di lavoro il più basso possibile durante la messa in servizio, la funzione *Copiare/scambiare canali* permette di copiare le impostazioni dei parametri da un ingresso e/o un'uscita su altri ingressi e/o uscite liberamente selezionabili o di scambiarle con essi. In questo modo, a titolo di opzione, è possibile conservare gli indirizzi di gruppo, copiarli o cancellarli nell'ingresso e/o uscita di destinazione.

Nota
Se viene utilizzato il termine canali nel sistema ETS, si tratta sempre degli ingressi e/o delle uscite. Si utilizza qui la parola canali per rendere il linguaggio del sistema ETS valido nella misura del possibile per molti apparecchi con ABB i-bus®.

La funzione di copia degli ingressi e uscite è particolarmente utile per gli apparecchi con le stesse impostazioni di parametri per più uscite, ingressi o gruppi. Così, per esempio, le luci di un ambiente vengono spesso comandate in modo identico. In questo caso, le impostazioni dei parametri dell'ingresso/uscita X possono essere copiate su tutti gli altri ingressi/uscite oppure su un specifico ingresso e/o una specifica uscita dell'apparecchio. Così i parametri di questo ingresso e/o questa uscita possono essere impostati separatamente, il che riduce notevolmente il tempo di messa in servizio.

Lo scambio di impostazioni dei parametri è utile, per esempio quando viene scambiato il cablaggio dei morsetti degli ingressi e/o delle uscite. Le impostazioni dei parametri degli ingressi e/o delle uscite cablati in modo errato possono essere cambiate facilmente, evitando un nuovo cablaggio che richiede molto tempo.

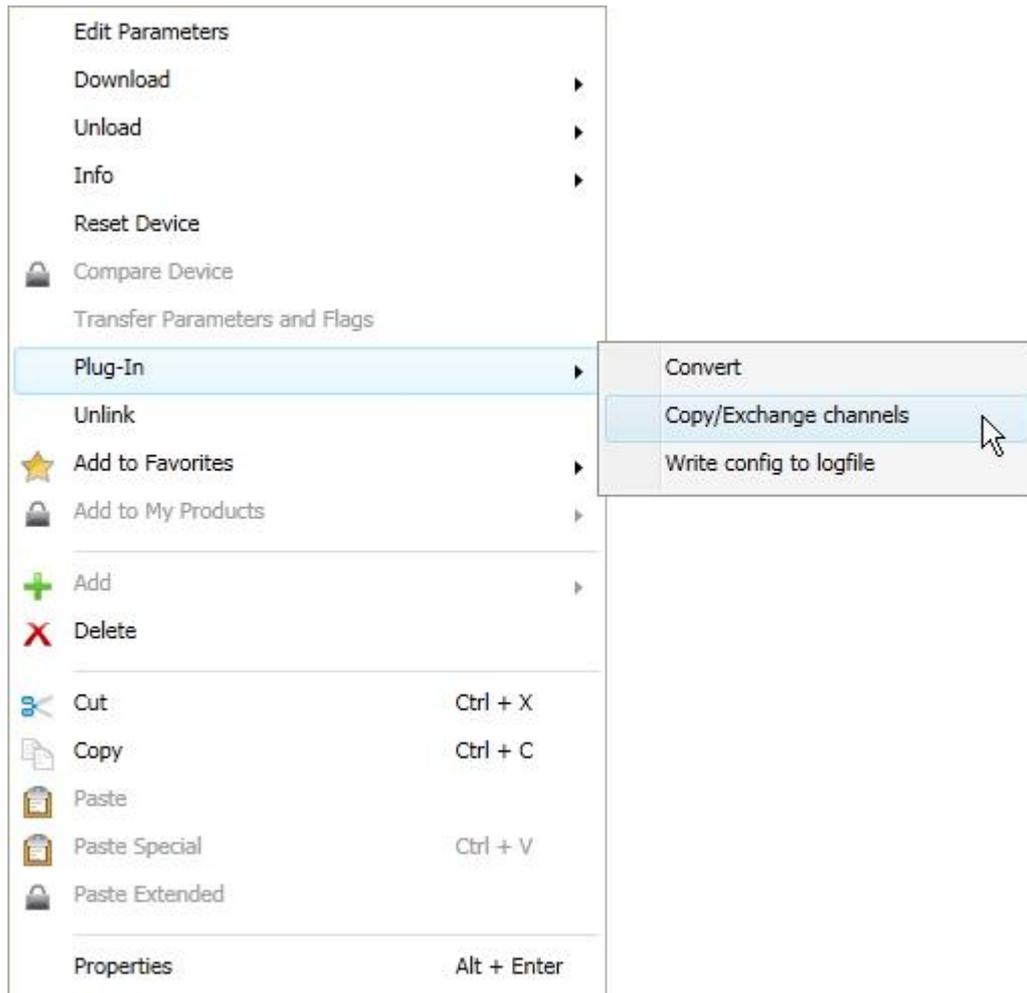
ABB i-bus® KNX

Messa in servizio

3.1.2.1

Procedura

- Inserire l'apparecchio desiderato nel progetto.
- Importare il programma applicativo attuale nel sistema ETS.
- Fare clic con il pulsante destro del mouse sul prodotto, per il quale si desidera copiare o cambiare le uscite e selezionare nel menu di contesto *Plug-in > Copy/Exchange channels* (Plug-in > Copiare/scambiare canali).



Eeguire quindi le impostazioni desiderate nella finestra di dialogo *Copy/Exchange channels* (Copiare/scambiare canali).

3.1.2.2

Finestra di dialogo *Copy/Exchange channels* (Copiare/scambiare canali)

The dialog box is titled "Copy/Exchange channels". It is divided into several sections. At the top, there are two list boxes: "Source channel" and "Destination channels". Both lists contain the following items: "A: General", "B: General", "C: General", and "D: General". Below the "Destination channels" list are two buttons: "All" and "None". Below the lists are three radio button options:
• Keep group addresses in the destination channel unchanged (if possible)
 Copy group addresses
 Delete group addresses in the destination channel
A "Copy" button is located to the right of the second option. Below these are three more radio button options:
 Exchange without group addresses
 Exchange with group addresses
 Delete group addresses
An "Exchange" button is located to the right of the second option. At the bottom of the dialog are "OK" and "Cancel" buttons.

In alto a sinistra viene visualizzata la finestra di selezione canale di origine per selezionare il canale di origine. Accanto si trova la finestra di selezione per il canale o i canali di destinazione per selezionarli.

Source channel (Canale di origine)

Con la selezione del canale di origine si determina quali impostazioni dei parametri devono essere copiate o cambiate. È sempre possibile selezionare un solo canale di origine.

Destination channels (Canali di destinazione)

Con la selezione del/dei canali di destinazione si determina quali canali devono acquisire le impostazioni dei parametri del canale di origine.

- Per la funzione *Exchange* (Scambiare) si può sempre selezionare soltanto un canale di destinazione.
- Per la funzione *Copy* (Copiare) si possono selezionare contemporaneamente diversi canali di destinazione. Per fare questo, premere il tasto Ctrl e selezionare con il mouse i canali desiderati, per esempio, canali B e C.



Con questo pulsante vengono selezionati **tutti** i canali di destinazione, per esempio, A...C.



Con questo pulsante viene azzerata la selezione dei canali di destinazione.

Copiare

Prima di copiare le impostazioni dei parametri è possibile selezionare anche le opzioni seguenti:

- Lasciare invariato gli indirizzi del gruppo nel canale di destinazione (se possibile)
- Copiare gli indirizzi di gruppo
- Delete group addresses in the destination channel (Cancellare gli indirizzi di gruppo nel canale di destinazione)

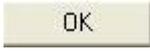
 Con questo pulsante le impostazioni del canale di destinazione vengono copiate nel/nei canale/i di destinazione.

Exchange (Scambiare)

Prima di scambiare le impostazioni dei parametri è ancora possibile selezionare le opzioni seguenti:

- Mantenere gli indirizzi di gruppo
- Scambiare anche gli indirizzi di gruppo
- Delete group addresses (Cancellare gli indirizzi di gruppo)

 Con questo pulsante le impostazioni del canale di origine vengono scambiate con quelle del canale di destinazione.

 Con questo pulsante viene confermata la selezione e la finestra si chiude.

 Con questo pulsante la finestra si chiude senza apportare modifiche.

3.2 Parametri

La parametrizzazione degli apparecchi avviene tramite l'Engineering Tool Software ETS.

Il programma applicativo si trova nel catalogo dei prodotti del sistema ETS alla voce *ABB/Veneziana/Commutatore*.

I valori di default dei parametri sono sottolineati,

per esempio:

Opzioni: Si
 No

Possibili note, per es.:

Nota
L'apparecchio possiede più uscite. Poiché le funzioni sono uguali per tutte le uscite, vengono illustrate solo le funzioni relative all'uscita A.

3.2.1 Finestra parametri **Generale**

In questa finestra parametri è possibile impostare parametri di livello superiore.

Parametro	Valore
Commutaz. ritardata di tutte le uscite	Disattivato
Ritardo invio e commutazione dopo ripristino tensione bus in s [2...255]	2
Durante il ritardo invio e commutaz. le uscite restano invariate.	<-- Nota
Invio ciclico oggetto "In funzione"	No
Limitare numero telegrammi	No
Abilitare ogg. di comunicazione "Richiedere valori di stato" 1 bit	No

Commutaz. ritardata di tutte le uscite

Opzioni: Disattivato
Attivato

In grandi impianti KNX si genera una grande corrente di avviamento causata da telegrammi centrali all'avvio simultaneo di tutti gli azionamenti. La commutazione ritardata delle uscite limita la corrente di avviamento. I telegrammi di movimento centrali sono eseguiti con ritardo. Il tempo di ritardo nell'esecuzione di un movimento si applica ai seguenti oggetti di comunicazione e/o stati (anche con comando automatico attivato):

- *Sole: mov. su altezza [0...255], Sole: mov. lamelle [0...255]*
- *Blocco, Oper. forzata*
- *Allar. vento, Allar. pioggia, Allar. gelo*
- *Mov. su pos. Altezza [0...255]*
- *Mov. su pos. Lamelle [0...255]*
- *Programmazione, Reset*
- *Interruzione tensione bus*
- *Ripristino tensione bus*
- *Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata*

Il tempo di ritardo nell'esecuzione di un movimento non sarà preso in considerazione per i seguenti oggetti di comunicazione:

- *Movimento tenda Su-Giù, Mov. tenda Su-Giù limitato*
- *Regolaz. lamelle/Stop Su-Giù, Stop*
- *Movimento su posizione 1, 2, Movimento su posizione 3, 4*

In questo modo si assicura che la funzione di comando diretta - ad esempio tramite un tasto - non sarà ritardata.

- *Attivato:* il parametro *Tempo di ritardo in s* viene visualizzato.

Tempo di ritardo in s [1...15]

Opzioni: 1...15

Questo parametro stabilisce il tempo di ritardo con il quale avviene la commutazione delle uscite. Il tempo di ritardo impostato vale per tutte le uscite e/o gli azionamenti collegati dell'attuatore.

Attenzione

Il ritardo di tempo parametrizzato vale anche per il comando automatico, gli allarmi maltempo e le operazioni forzate. Pertanto, il tempo di ritardo dovrebbe essere utilizzato solo quando si teme un'assenza della tensione di rete in grandi impianti causato dall'avvio simultaneo degli azionamenti.

Ritardo invio e commutazione dopo ripristino tensione bus in s [2...255]

Opzioni: 2...255

Durante il ritardo invio e commutazione è consentita solo la ricezione dei telegrammi. Tuttavia i telegrammi non vengono elaborati e le uscite rimangono invariate. Nessun telegramma viene inviato al bus.

Allo scadere del ritardo invio e commutazione, i telegrammi vengono inviati e lo stato delle uscite viene impostato in funzione della parametrizzazione e/o dei valori degli oggetti di comunicazione.

Se durante il ritardo invio e commutazione vengono letti oggetti, ad es. visualizzazioni tramite bus, le richieste vengono prima memorizzate e quindi soddisfatte dopo lo scadere del ritardo invio e commutazione.

Il tempo di ritardo comprende un tempo d'inizializzazione di circa due secondi. Il tempo d'inizializzazione è il tempo di reazione di cui il processore ha bisogno per essere pronto per l'uso.

Come si comporta l'apparecchio al ripristino della tensione bus?

Al ripristino della tensione del bus si attende prima il tempo di ritardo invio, finché non vengono inviati i telegrammi sul bus. Le posizioni parametrizzate vengono avviate immediatamente con il ripristino della tensione bus. Durante il tempo di ritardo commutazione, i telegrammi in arrivo vengono aggiornati. L'ultimo telegramma ricevuto con la priorità più alta viene eseguito. Il comando manuale può essere eseguito immediatamente.

Invio ciclico oggetto "In funzione"

Opzioni: No
Si

L'oggetto di comunicazione *In servizio* segnala la presenza dell'apparecchio sul bus. Questo telegramma ciclico può essere monitorato tramite un apparecchio esterno. Se non si riceve alcun telegramma, è possibile che l'apparecchio sia difettoso o che la linea bus verso l'apparecchio d'invio sia interrotta.

- *No*: l'oggetto di comunicazione *In servizio* non è abilitato.
- *Si*: l'oggetto di comunicazione *In servizio* e i seguenti parametri vengono abilitati.

Tempo ciclo di invio in s [1...65.535]

Opzioni: 1...60...65.535

Qui s'impone l'intervallo di tempo con cui l'oggetto di comunicazione *In servizio* (n. 0) esegue l'invio ciclico di un telegramma.

Valore oggetto

Opzioni: $\frac{1}{0}$

Qui viene impostata la polarità del valore oggetto.

Nota

Dopo il ripristino della tensione bus, l'oggetto di comunicazione invia il suo valore allo scadere del ritardo invio e commutazione impostato.

Limitare numero telegrammi

Opzioni: $\frac{\text{No}}{\text{Si}}$

La limitazione della frequenza telegrammi limita il carico del bus generato dall'apparecchio. Questa limitazione si applica a tutti i telegrammi inviati dall'apparecchio.

- *Si*: compaiono i seguenti parametri:

Numero massimo di telegrammi inviati

Opzioni: 1...255

nell'intervallo di tempo

Opzioni: 50 ms/100 ms...1 s...30 s/1 min

Con questo parametro si imposta il numero di telegrammi che l'apparecchio A invia in un intervallo di tempo. All'inizio di un intervallo di tempo, i telegrammi vengono inviati il più velocemente possibile.

Nota

L'apparecchio conta il numero di telegrammi inviati nell'intervallo di tempo parametrizzato. Una volta raggiunto il numero massimo di telegrammi inviati, fino al termine dell'intervallo di tempo non vengono inviati altri telegrammi sul KNX. Un nuovo intervallo di tempo inizia al termine del precedente. Il contatore dei telegrammi viene azzerato e l'invio di telegrammi è di nuovo consentito. Viene sempre inviato il valore dell'oggetto di comunicazione che è presente al momento dell'invio.

Il primo intervallo di tempo (tempo di pausa) non è specificato esattamente. Questo intervallo di tempo può essere compreso tra zero secondi e l'intervallo di tempo parametrizzato. I tempi d'invio successivi corrispondono al tempo parametrizzato.

Esempio:

Numero massimo di telegrammi inviati = 5, intervallo di tempo = 5 sec. 20 telegrammi sono pronti per l'invio. L'apparecchio invia subito 5 telegrammi. Dopo un massimo di 5 secondi, i 5 telegrammi successivi vengono inviati. Da questo intervallo di tempo in poi ogni 5 secondi vengono inviati altri 5 telegrammi al KNX.

Abilitare ogg. di comunicazione "Richiedere valori di stato" 1 bit

Opzioni: No
 Si

- *Si*: viene abilitato l'oggetto di comunicazione a 1 bit *Richiedere valori di stato*.

Con questo oggetto di comunicazione è possibile richiedere tutti i messaggi di stato, purché questi siano parametrizzati con l'opzione *In caso di modifica o richiesta*.

Con l'opzione *Si* compare il seguente parametro:

Richiedere con valore oggetto

Opzioni: 0
 1
 0 o 1

- *0*: L'invio dei messaggi di stato è richiesto con il valore 0.
- *1*: L'invio dei messaggi di stato è richiesto con il valore 1.
- *0 o 1*: L'invio dei messaggi di stato è richiesto con il valore 0 o 1.

3.2.2 Finestra parametri *Comando manuale*

Questa finestra parametri permette di eseguire tutte le impostazioni per il comando manuale. Il comando manuale, i parametri ETS e gli oggetti di comunicazione sono disponibili solo per gli apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1 e JRA/S x.y.2.1.

The screenshot shows the 'Comando manuale' parameter window. On the left is a navigation tree with 'Comando manuale' selected. The main area contains the following settings:

- Comando manuale: Abilitato (dropdown)
- Reset comando manuale in modalità KNX: In automatico e con i tasti (dropdown)
- Tempo per reset autom. in s [10...6.000]: 300 (input field)
- Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Comando man." 1 bit: No (dropdown)
- Nota: <-- Nota (text box)

Below the settings, there is a note: "I comandi di sicurezza come allarme meteo, blocco e operazione forzata hanno la massima priorità e bloccano la modalità manuale!"

Comando manuale

Opzioni: Abilitato
Bloccato
Bloccare/abilitare mediante ogg.

Questo parametro determina, se la commutazione tra gli stati di esercizio modalità manuale e modalità KNX viene abilitato o bloccato con il tasto .

- *Abilitato*: con questa selezione, le uscite possono essere comandate con i tasti manuali.
- *Bloccato*: con questa selezione, il comando manuale è bloccato. Le uscite non possono più essere comandate con i tasti manuali.
- *Bloccare/abilitare mediante ogg.*: compare l'oggetto di comunicazione *Blocco/Abilitaz. comando man.* Con questo oggetto di comunicazione, il comando manuale può essere abilitato o bloccato tramite il bus.

Valore telegramma: 0 = tasto  abilitato
1 = tasto  bloccato

Per ulteriori informazioni vedere [Comando manuale](#), pag. 28.

Reset comando manuale in modalità KNX

Opzioni: Con i tasti
In automatico e con i tasti

Questo parametro definisce per quanto tempo rimane attivato il comando manuale e/o dopo quanto tempo si deve passare alla modalità KNX. Esso compare quando si seleziona l'opzione parametri *Bloccare/abilitare mediante ogg.* o *Abilitato*.

- *Con i tasti*: il comando manuale rimane attivo finché non viene disattivato mediante il tasto manuale  o tramite l'oggetto di comunicazione.
- *In automatico e con i tasti*: dopo l'ultima pressione del tasto, il comando manuale resta attivo fino allo scadere del tempo parametrizzato o alla sua disattivazione mediante il tasto manuale . Compare il seguente parametro:

Tempo per reset autom. in s [10...6.000]

Opzioni: 10...300...6.000

Il comando manuale resta attivo fino allo scadere del tempo parametrizzato o alla sua disattivazione mediante il tasto manuale .

Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Comando man." 1 bit

Opzioni: No
Sì

- *Sì*: compaiono il parametro *Invio valore oggetto* e l'oggetto di comunicazione *Stato Comando manuale*.

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
In caso di modifica
In caso di richiesta
In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

Nota

I telegrammi di sicurezza quali gli allarmi maltempo, Blocco e Operazione forzata hanno la massima priorità e bloccano il comando manuale. Se si attiva un telegramma di sicurezza durante il comando manuale, la posizione di sicurezza parametrizzata viene avviata. Il comando manuale dell'uscita interessata è bloccato finché la funzione di sicurezza è attiva.

3.2.3 Finestra parametri *Allarme meteo*

In questa finestra parametri vengono effettuate le impostazioni di livello superiore che riguardano gli allarme meteo.

Parametrizzazione

Opzioni: Standard
Personalizzato

Qui è possibile effettuare le impostazioni per la portata della parametrizzazione.

- *Standard*: questa impostazione permette di assegnare l'uscita a un oggetto di comunicazione per allarme vento. Vengono visualizzati l'oggetto di comunicazione *Allarme vento n. 1* e il parametro *Tempo di monit. allarme vento in s.*
- *Personalizzato*: questa impostazione permette di accedere completamente ai parametri per le applicazioni più complesse. Compaiono altri parametri per l'elaborazione.

Sequenza prior. dell'allarme maltempo

Opzioni: 1.Allar. vento - 2.Allar. pioggia - 3.Allar. gelo
1.Allar. vento - 2.Allar. gelo - 3.Allar. pioggia
1.Allar. pioggia - 2.Allar. vento - 3.Allar. gelo
1.Allar. pioggia - 2.Allar. gelo - 3.Allar. vento
1.Allar. gelo - 2.Allar. pioggia - 3.Allar. vento
1.Allar. gelo - 2.Allar. vento - 3.Allar. pioggia

Questo parametro definisce la priorità tra le funzioni di allarme maltempo. Se viene emesso più di un allarme maltempo contemporaneamente, viene eseguito sempre solo l'allarme maltempo con la priorità più alta parametrizzata.

Ogg. di comun. n° 1 per allarme vento

Ogg. di comun. n° 2 per allarme vento

Ogg. di comun. n° 3 per allarme vento

Oggetto di comun. per allarme pioggia

Oggetto di comun. per allarme gelo

Opzioni: Disattivato
Attivato

Questi allarmi attivano le funzioni di allarme maltempo e i corrispondenti oggetti di comunicazione.

- *Attivato*: compaiono i parametri per i tempi di monitoraggio degli allarmi maltempo.

Nota
Gli allarmi vento, pioggia e gelo vengono attivati solo quando nella finestra parametri <i>A: Sicurezza/Meteo</i> una posizione è stata attivata su allarme maltempo: Esempio: Pos. in caso di all. vento Opzione: Attivato - su

Tempo di monit. allarme vento in s

Tempo di monit. allarme pioggia in s

Tempo di monit. allarme gelo in s

[0...1.000] (0 = monitoraggio ciclico disattivato)

Opzioni: 0...1.000

Questi parametri definiscono il tempo di monitoraggio ciclico per gli allarmi vento, pioggia e gelo in secondi.

Il dispositivo JRA/S esegue il monitoraggio ciclico degli allarmi maltempo dei sensori meteorologici.

Se i sensori meteorologici inviano il valore telegramma 0, non è presente alcun allarme maltempo. Il dispositivo JRA/S attende questo segnale. Se il segnale non si verifica entro il tempo di monitoraggio parametrizzato, si presuppone che il sensore sia difettoso o la linea bus sia stata interrotta. La tenda viene allora portata nella posizione parametrizzata. Il comando è bloccato.

Se i sensori meteorologici inviano il valore telegramma 1 (allarme maltempo), le posizioni di allarme parametrizzate vengono raggiunte immediatamente. I parametri *Tempo di monit. allarme pioggia in s* e/o *Tempo di monit. gelo in s* compaiono al momento dell'impostazione dell'opzione *Attivato* per i parametri *Oggetto di comun. per allarme pioggia* e/o *Oggetto di comun. per allarme gelo*.

- *0*: il monitoraggio ciclico è disattivato.

Nota
Il tempo di monitoraggio del dispositivo JRA/S dovrebbe essere almeno tre o quattro volte più grande del tempo di invio ciclico del sensore. In caso di assenza di un segnale, ad esempio a causa di un carico bus elevato, questo impedisce che le tende vengano portate nella posizione di allarme.

ABB i-bus[®] KNX

Messa in servizio

Lettura oggetti allarme maltempo attivati dopo ripristino tensione bus

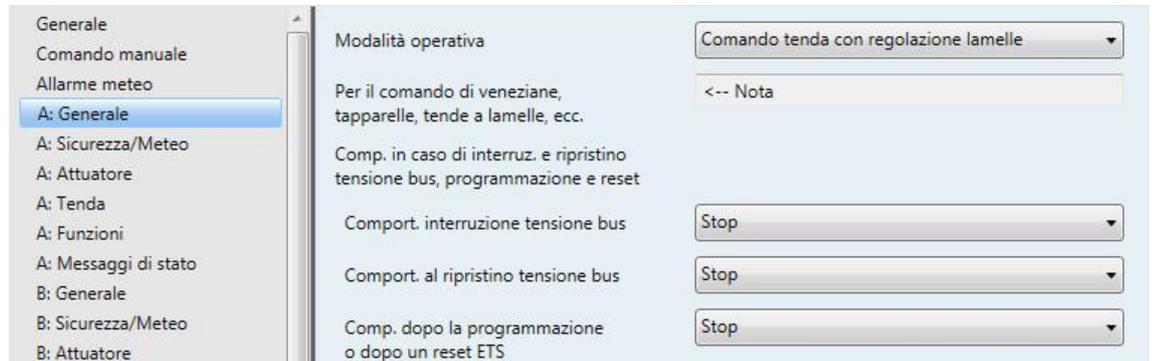
Opzioni: Si
 No

- *Si*: i valori degli oggetti di comunicazione *Allarme vento 1...3*, *Allarme pioggia* e *Allarme gelo* vengono letti - se sono attivati - dopo il ripristino della tensione bus. In caso di un allarme maltempo, la posizione viene avviata con allarme maltempo.

Nota
Nell'apparecchio mittente i flag di lettura devono essere settati.

3.2.4 Finestra parametri A: Generale

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni generali per l'uscita A.



Modalità operativa

Opzioni: Comando tenda con regolazione lamelle
Comando tenda senza regolazione lamelle
Valvole di ventilazione, modalità su comando

Questo parametro definisce la modalità di funzionamento dell'uscita. A seconda della modalità, solo i parametri e gli oggetti di comunicazione sono differenti per ogni uscita. Le modalità operative *Comando tenda con regolazione lamelle* e *Comando tenda senza regolazione lamelle* si distinguono solo leggermente grazie alle funzioni di regolazione lamelle. Pertanto, questi sono descritti utilizzando la modalità *Comando tenda con regolazione lamelle*. I parametri e/o gli oggetti di comunicazione che non sono o sono esclusivamente disponibili nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*, sono appositamente contrassegnati.

La descrizione dei parametri per la modalità operativa *Valvole di ventilazione, modalità su comando* si trova a pag. 87.

3.2.5 Parametro *Modalità operativa Comando tenda con/senza regolazione lamelle*

Le funzioni dell'attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S x.y.5.1 con calcolo della durata del movimento e comando manuale sono descritte sulla base della modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*. Per i tipi di apparecchio JRA/S x.y.2.1 e JRA/S x.y.1.1, alcuni parametri e i corrispondenti oggetti di comunicazione sono eliminati.

- JRA/S x.y.2.1 non dispone della funzione per il calcolo della durata del movimento
- JRA/S x.y.1.1 non dispone né del comando manuale né della funzione per il calcolo della durata del movimento

I parametri e/o gli oggetti di comunicazione che non sono o sono esclusivamente disponibili nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*, sono appositamente contrassegnati.

The screenshot shows a configuration menu on the left with 'A: Generale' selected. The main panel displays the 'Modalità operativa' parameter set to 'Comando tenda con regolazione lamelle'. Below this, there is a note '<-- Nota'. Three other parameters are listed with dropdown menus set to 'Stop': 'Comport. interruzione tensione bus', 'Comport. al ripristino tensione bus', and 'Comport. dopo la programmazione o dopo un reset ETS'.

Comport. interruzione tensione bus

Opzioni: Nessuna reazione
 Su
 Giù
 Stop

Con questo parametro s'impone il comportamento dell'uscita in caso di interruzione della tensione bus.

- *Nessuna reazione*: i contatti di uscita restano nella loro posizione attuale.
- *Su/giù*: la tenda si sposta verso l'alto o il basso.
- *Stop*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.

Comport. al ripristino tensione bus

Comp. dopo la programmazione o dopo un reset ETS

Opzioni: Nessuna reazione
 Su
 Giù
 Stop
 Posizione 1...4
 Posizione definita liberamente
 Attivazione autom. protez. parasole

Questo parametro stabilisce il comportamento dell'uscita in caso di ripristino tensione bus o dopo download e reset bus ETS.

- *Nessuna reazione*: i contatti di uscita restano nella loro posizione attuale.
- *Su/giù*: la tenda si sposta su o giù.
- *Stop*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- *Posizione 1...4*: quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri A: *Posizioni/Preset*, pag. 72.
- *Posizione definita liberamente*: viene avviata una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri.

Posizione Altezza in % % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

- *Attivazione autom. protez. parasole*: l'automatismo protezione parasole viene attivato dopo il ripristino della tensione bus o dopo download e reset ETS.

3.2.5.1 Finestra parametri A: Sicurezza/Meteo

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni che riguardano la funzione Sicurezza/Meteo.

The screenshot shows the configuration interface for the 'Sicurezza/Meteo' function. On the left is a navigation tree with categories A, B, and C. The main area is divided into two columns: 'Parametrizzazione' and a list of parameters with their current values.

Parametrizzazione	Standard
L'uscita reagisce all'ogg. di comun. per n° allarme vento	1
Pos. in caso di all. vento	Attivato - su
Pos. in caso di all. pioggia	Disattivato
Pos. in caso di all. gelo	Disattivato
Blocco	Disattivato
Operazione forzata (1 bit/2 bit)	Disattivato
Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata	Nessuna reazione
La posizione viene raggiunta solo se autom. protezione solare disattivato	<-- Nota
Disattivare automatismo protezione parasole al ripristino funz. sicurezza	No
Sequenza di prior. delle funz. di sicurezza	1.Allarme maltempo - 2.Blocco - 3.Oper. forzata
Gli allarmi relativi a vento, pioggia e gelo sono attivati solo quando gli oggetti sulla pagina "Allarme meteo" sono abilit. e assoc. a ind. gruppo	<-- Nota

Parametrizzazione

Opzioni: Standard
Personalizzato

Questo parametro determina la portata della parametrizzazione.

- **Standard:** in caso di allarme vento, la tenda si sposta in una posizione predefinita tramite il parametro *Pos. in caso di all. vento*. Per i progetti più piccoli, questa impostazione è di solito sufficiente. Con questa impostazione, l'uscita reagisce solo sull'oggetto di comunicazione *Allarme vento n. 1*.
- **Personalizzato:** l'accesso completo ai parametri per applicazioni complesse o le impostazioni di sicurezza dell'uscita sono possibili. Compaiono altri parametri.

L'uscita reagisce all'ogg. di comun. per allarme vento n.

Opzioni: L'uscita non reagisce all'allarme vento
1/ 2/ 3/ 1+2/ 1+3/ 2+3/ 1+2+3

Questo parametro stabilisce su quali oggetti di comunicazione Allarme vento l'uscita risponde. I valori degli oggetti di comunicazione assegnati vengono collegati con OR.

Pos. in caso di all. vento

Pos. in caso di all. pioggia

Pos. in caso di all. gelo

Opzioni: Attivato - nessuna reazione
 Attivato – su
 Attivato – giù
 Attivato – stop
 Attivato - posizione 1...4
 Attivato - posizione definita liberamente
 Disattivato

Questi parametri determinano la posizione della tenda alla ricezione di un allarme maltempo (vento, pioggia, gelo). La tenda non può più essere comandata mediante altri oggetti di comunicazione o il comando manuale fino all'annullamento dell'allarme maltempo. Durante l'esecuzione degli allarmi maltempo viene presa in considerazione una limitazione dell'area di movimento attiva.

- *Attivato - nessuna reazione*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- *Attivato - su*: alla ricezione di un allarme maltempo, la tenda si alza (SU).
- *Attivato - giù*: Alla ricezione di un allarme maltempo, la tenda si abbassa (GIÙ).
- *Attivato - stop*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- *Attivato - posizione 1...4*: quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri A: *Posizioni/Preset*, pag. 72.
- *Attivato - Posizione definita liberamente*: è possibile avviare una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri:

Posizione Altezza in %
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in %
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

- *Disattivato*: in caso di un allarme maltempo, non avviene alcuna reazione.

Blocco

Opzioni: Disattivato
Attivato

Questo parametro abilita la funzione *Blocco*. La tenda si muove, ad es., in una posizione parametrizzata o il comando è bloccato. Il comando di una tenda interna (veneziana o tapparella interna) è bloccato con le finestre aperte.

- *Attivato*: l'oggetto di comunicazione *Blocco* è abilitato. Compare il seguente parametro.

Pos. in caso di blocco

Opzioni: Nessuna reazione
Su
Giù
Stop
Posizione 1...4
Posizione definita liberamente

Questo parametro definisce la posizione da avviare per la funzione *Blocco*.

- *Nessuna reazione*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- *Su o giù*: la tenda si sposta SU o GIÙ.
- *Stop*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. La tensione sulle uscite viene disattivata. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- *Posizione 1...4*: quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri A: *Posizioni/Preset*, pag. 72.
- *Posizione definita liberamente*: viene avviata una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri.

Posizione Altezza in %
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

- *Disattivato*: in caso di un allarme maltempo, non avviene alcuna reazione.

Operazione forzata (1 bit/2 bit)

Opzioni: Disattivato
Attivato (1 bit)
Attivato (2 bit)

La funzione *Oper. forzata* permette di portare la tenda in una determinata posizione mediante un telegramma a 1 bit, oppure di alzare o abbassare la tenda mediante un telegramma a 2 bit e di bloccare il comando. La funzione *Oper. forzata* viene utilizzata, ad esempio, per alzare le veneziane per pulire le finestre, o per abbassarle per pulire le lamelle. Allo stesso tempo, il comando della tenda è bloccato in modo da non mettere in pericolo il personale di pulizia da movimenti inaspettati.

- *Attivato (1 bit)*: l'oggetto di comunicazione *Operazione forzata 1 bit* è abilitato. Compaiono i seguenti parametri:

Posizione Altezza in %
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in %
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

Questo parametro imposta la posizione (posizione e posizione delle lamelle) avviata, una volta che l'operazione forzata (1 bit) è stata attivata. Il comando è bloccato. Quando questo oggetto di comunicazione riceve un telegramma con il valore 0, il comando è di nuovo abilitato.

- *Attivato (2 bit)*: l'oggetto di comunicazione *Oper. forzata 2 Bit* è abilitato.

Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata

Opzioni: Nessuna reazione
Su
Giù
Stop
Posizione 1...4
Posizione definita liberamente
Valore oggetto corrispondente

Questo parametro determina la posizione della tenda all'annullamento di un allarme maltempo, un blocco o un'operazione forzata.

- *Nessuna reazione*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- *SU*: all'annullamento di una funzione di sicurezza la tenda si alza (SU).
- *GIÙ*: all'annullamento di una funzione di sicurezza la tenda si abbassa (GIÙ).
- *Stop*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene immediatamente arrestato. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.

- *Posizione 1...4*: quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri *A: Posizioni/Preset*, pag. 72.
- *Posizione definita liberamente*: viene avviata una posizione definita liberamente. Compiono i seguenti parametri:

Posizione Altezza in %
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in %
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Questi due parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

Opzioni: 0...100

A seconda del valore oggetto: durante un allarme di sicurezza i telegrammi KNX in entrata sono memorizzati sui seguenti oggetti di comunicazione.

Mov. su pos. Altezza [0...255]

Mov. su pos. Lamelle [0...255]

Movimento su posizione 1, 2

Movimento su posizione 3, 4

Scenari

Lo stato dell'uscita viene aggiornato in base ai valori attuali degli oggetti di comunicazione, ad esempio, a seguito dell'annullamento di un allarme di sicurezza, il comando automatico viene attivato. A condizione che nel frattempo non siano stati ricevuti nuovi telegrammi, la tenda viene portata nella posizione in cui si trovava all'attivazione dell'allarme di sicurezza.

Nota
La posizione impostata all'annullamento viene raggiunta solo se l'automatismo protezione parasole è disattivato.

Disattivare automatismo protezione parasole al ripristino funz. sicurezza

Opzioni: Si
No

- *No*: al ripristino di una funzione di sicurezza (ad es. allarme vento), l'automatismo protezione parasole è nuovamente attivato.
- *Si*: al ripristino di una funzione di sicurezza (ad es. allarme vento), l'automatismo protezione parasole è disattivato.

Sequenza di prior. delle funz. di sicurezza

Opzioni: 1.Allarme maltempo - 2.Blocco - 3.Oper. forzata
 1.Allarme maltempo - 2.Oper. forzata - 3.Blocco
 1.Blocco - 2.Allarme maltempo - 3.Oper. forzata
 1.Blocco - 2.Oper. forzata - 3. Allarme maltempo
 1.Oper. forzata - 2.Blocco - 3.Allarme maltempo
 1.Oper. forzata - 2.Allarme maltempo - 3.Blocco

Questo parametro stabilisce l'ordine delle priorità per le funzioni di sicurezza Allarme maltempo (vento, pioggia, gelo), Blocco e Oper. forzata. Queste funzioni hanno una priorità elevata rispetto a tutte le altre funzioni. Se una di queste funzioni è attivata, il comando della tenda è bloccato. Questo vale anche durante il comando manuale.

Inoltre, si deve definire una priorità per le funzioni di sicurezza tra di loro. In questo modo, la tenda viene controllata correttamente anche quando più di una funzione di sicurezza è attivata contemporaneamente. Quando si puliscono le finestre, ad esempio, l'operazione forzata ha una priorità elevata rispetto all'allarme vento, in modo da non compromettere il personale di pulizia da un telegramma SU causato da un allarme vento.

Nota
Gli allarmi vento, pioggia e gelo vengono attivati solo quando nella finestra parametri <i>Allarmi maltempo</i> vengono abilitati gli oggetti di comunicazione e vengono collegati con indirizzi di gruppo!

3.2.5.2 Finestra parametri A: Attuatore

Calcolo durate movimenti (Su/Giù)

Opzioni: Sì - mediante riconoscimento fine corsa
No - impostare durate movimento

- *Sì - mediante riconoscimento fine corsa*: compaiono i parametri per impostare e attivare il calcolo automatico della durata del movimento.

Nota

Il calcolo automatico della durata del movimento è disponibile solo per gli apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1.

Per tutti gli altri tipi (JRA/S x.y.2.1 e JRA/S x.y.1.1), compaiono nel sistema ETS i parametri per la durata di movimento SU o GIÙ.

Per gli apparecchi del tipo JRA/S 4.230.5.1 e JRA/S 8.230.5.1, il calcolo automatico della durata del movimento deve essere parametrizzato sempre in coppia e nello stesso modo per entrambe le uscite di una radice (ad esempio, A+B, C+D, ecc.) tramite il riconoscimento fine corsa. Gli azionamenti collegati dovrebbero essere dello stesso tipo e/o avere la stessa corrente assorbita. Una parametrizzazione mista non è consentita e può portare a errori nel calcolo della durata del movimento. Esempio:

Parametro	Uscita A Opzione parametri	Uscita B Opzione parametri	Nota
Calcolo durate movimenti (Su/Giù)	<i>Sì - mediante riconoscimento fine corsa</i>	<i>Sì - mediante riconoscimento fine corsa</i>	OK
Calcolo durate movimenti (Su/Giù)	<i>No - impostare durate movimento</i>	<i>Sì - mediante riconoscimento fine corsa</i>	non consentito

Nota

Quando si utilizzano azionamenti elettronici con un'alimentazione elettrica permanentemente presente, il calcolo automatico della durata del movimento non è possibile in quanto la corrente assorbita non avviene tramite il contatto SU o GIÙ. Quando si utilizzano azionamenti elettronici di questo tipo, le durate del movimento devono essere calcolate e inserite manualmente.

Attivazione calcolo durata movimento

Opzioni: Automatico
Autom. o ogg. "Attiv. calcolo durata movimento"
Mediante ogg. "Attiv. calcolo durata movimento"

- *Automatico*: le durate di movimento sono calcolate in modo automatico e permanente durante il funzionamento. Durante ogni movimento completo da un fine corsa all'altro, le durate di movimento sono calcolate e memorizzate separatamente tramite rivelazione corrente. Questo permette di compensare durante il funzionamento i cambiamenti della lunghezza della tenda a causa di influenze esterne, ad esempio gelo, radiazioni UV o l'utilizzo di pesanti tipi di tende. In questo modo, il posizionamento preciso della tenda è garantito. Inoltre, il tempo di messa in servizio si riduce, in quanto una misurazione manuale delle durate di movimento viene soppressa. Il calcolo della durata del movimento è anche più preciso rispetto alla specifica delle durate del movimento tramite valori misurati manualmente.
- *Autom. o ogg. "Attiv. calcolo durata movimento"*: Oltre al calcolo automatico della durata del movimento (come descritto sopra), compare l'oggetto di comunicazione *Attivare calcolo durata mov.* Questo oggetto di comunicazione consente di attivare il calcolo della durata del movimento in qualsiasi momento. Compare un altro parametro.
- *Mediante ogg. "Attiv. calcolo durata movimento"*: compare l'oggetto di comunicazione *Attivare calcolo durata mov.* Questo oggetto di comunicazione consente di attivare il calcolo della durata del movimento in qualsiasi momento. Compare un altro parametro:

Posizione dopo calcolo durata mov.

Opzioni: Nessuna reazione, rimanere fine corsa superiore
Posizione prima di calcolo durata movimento

Questo parametro definisce il comportamento dell'uscita dopo il completamento del calcolo della durata del movimento.

- *Nessuna reazione, rimanere fine corsa superiore*: al completamento del calcolo della durata del movimento, la tenda rimane nel fine corsa superiore.
- *Posizione prima di calcolo durata movimento*: la tenda si muove nella posizione in cui si trovava prima di iniziare il calcolo durata movimento.

Nota

Un calcolo della durata del movimento viene effettuato anche durante un comando automatico attivo. Il calcolo lo interrompe per calcolare la durata del movimento.

Al completamento del calcolo della durata del movimento, la posizione parametrizzata *Posizione dopo calcolo durata mov.* viene inizialmente eseguita dopo il calcolo della durata del movimento. Al ricevimento di un nuovo telegramma automatico, la tenda si muove nella posizione automatica.

Cancellare le durate movimenti dopo download

Opzioni: Si
 No

Questo parametro determina se, in caso di download, le durate di movimento dell'uscita vengono eliminate e sovrascritte con le durate di movimento preimpostate in fabbrica. Le durate di movimento per SU e GIÙ sono quindi di 60 secondi per ogni movimento. Se le durate di movimento vengono eliminate dopo il download è necessario calcolare nuovamente le durate di movimento. Questo può essere effettuato tramite l'oggetto di comunicazione *Attivare calcolo durata mov.* o automaticamente durante il funzionamento nel corso di un movimento dal fine corsa inferiore al fine corsa superiore.

- *No - impostare durate movimento:* compaiono i seguenti parametri:

Durata movim. SU in s [0...6.000]

Durata movim. GIÙ in s [0...6.000]

Opzioni: 0...60...6.000 s

Mediante questi parametri vengono impostate le durate precedentemente misurate in modo manuale, che la tenda impiega per il movimento dal fine corsa inferiore al fine corsa superiore (Durata movim. SU) e dal fine corsa superiore al fine corsa inferiore (Durata movim. GIÙ). I fattori fisici e meteorologici (gelo, radiazioni UV, l'uso a lungo termine o l'utilizzo di pesanti tipi di tende) possono in determinate circostanze portare a differenti durate di movimento totali per un movimento completo dal fine corsa inferiore a quello superiore (SU) e da quello superiore al fine corsa inferiore (GIÙ). Le durate di movimento totali (SU/GIÙ) sono da impostare separatamente, in modo da permettere un posizionamento preciso della tenda.

Comm. uscita senza tensione dopo

- Opzioni: Raggiung. fine corsa, no sovracorsa
 Raggiung. fine corsa + 2 % sovracorsa
 Raggiung. fine corsa + 5 % sovracorsa
 Raggiung. fine corsa + 10 % sovracorsa
 Raggiung. fine corsa + 20 % sovracorsa
 Durata mov. totale + 10 % sovracorsa

Una volta raggiunto il fine corsa (tutto su o tutto giù), l'attuatore si disattiva automaticamente. Affinché l'uscita raggiunga davvero questo fine corsa, qui è possibile impostare una durata di movimento in sovracorsa. Se l'attuatore viene disattivato, la tensione rimane ancora attiva per un breve periodo, per garantire che l'attuatore raggiunga il fine corsa. La base per il calcolo del fine corsa è la posizione calcolata all'interno dell'apparecchio.

**Abilitare ogg. di comunicazione
"Attivare mov. di riferimento" 1 bit**

- Opzioni: Sì
 No

Mediante questo oggetto di comunicazione vengono attivati i movimenti di riferimento.

- *Sì*: l'oggetto di comunicazione *Attivare mov. di riferimento* è abilitato. Su periodi più lunghi, durante la determinazione della posizione possono verificarsi leggere imprecisioni dovute a variazioni di temperatura e processi di invecchiamento. Per questo motivo, si utilizza il fine corsa superiore e inferiore per la determinazione della posizione al fine di definire chiaramente la posizione attuale della tenda. Ogni volta che la tenda è nel fine corsa superiore o inferiore, la posizione viene aggiornata nella memoria dell'apparecchio. Se i fine corsa non vengono raggiunti durante il funzionamento normale, è possibile attivare un movimento di riferimento verso la posizione più alta o più bassa tramite un telegramma. Dopo il movimento di riferimento, la tenda rimane secondo la parametrizzazione nella posizione di riferimento o ritorna alla posizione precedente il movimento di riferimento. Compare il seguente parametro:

Posizione dopo mov. di riferimento

- Opzioni: Nessuna reazione, rimanere posizione riferimento
 Posizione prima di mov. di riferimento

Questo parametro definisce il comportamento dell'uscita dopo un movimento di riferimento.

- *Nessuna reazione, rimanere posizione riferimento*: la tenda rimane nella posizione di riferimento tutto su o tutto giù.
- *Posizione prima di mov. di riferimento*: la tenda si muove nella posizione in cui si trovava prima del movimento di riferimento. I telegrammi STOP e progressivi che arrivano durante il movimento di riferimento vengono ignorati e non eseguiti al raggiungimento della posizione di riferimento. Se prima del movimento di riferimento il comando automatico era attivo per la tenda, tale comando continua dopo il raggiungimento della posizione di riferimento.

Nota

Un movimento di riferimento viene effettuato anche durante un comando automatico attivo, e lo interrompe per la durata del movimento di riferimento.

Al completamento del movimento di riferimento, la posizione parametrizzata *Posizione dopo mov. di riferimento* viene inizialmente eseguita. Al ricevimento di un nuovo telegramma automatico, la tenda si muove nella posizione automatica.

Pausa inv. in ms [50...10.000] **(Osservare dati tec. attuatore!)**

Opzioni: 50...500...10.000

Questo parametro definisce la pausa inversione dell'attuatore in millisecondi.

Attenzione

Occorre rispettare i dati tecnici del produttore dell'attuatore!

Tempi di ritardo dell'attuatore

Opzioni: Standard
Personalizzato

Alcuni azionamenti non forniscono una potenza piena immediatamente all'avvio, ma solo dopo un ritardo di avvio graduale di pochi millisecondi. Altri azionamenti rimangono attivi per alcuni millisecondi anche dopo l'arresto (ritardo di arresto graduale). Per alcune applicazioni può essere necessario compensare i tempi di ritardo durante l'avvio e l'arresto dell'attuatore, ad es. le tende devono essere posizionate con estrema precisione.

Nota

Questi parametri devono essere inseriti solo se si desidera posizionare la tenda con una precisione ancora più elevata. In generale, le impostazioni di base di questi parametri sono sufficienti per il corretto funzionamento.

- *Standard*: questa impostazione non consente di modificare il tempo di ritardo (0 ms).
- *Personalizzato*: compaiono i seguenti parametri:

Differ. tra ritardo all'avvio e alla fermata: tempo in ms*4 [-128...127]

Opzioni: -128...0...127

Questo parametro determina il ritardo all'avvio e alla fermata dell'attuatore. Il valore da immettere è calcolato in funzione dei dati dell'attuatore. Questo valore viene calcolato come segue:

(ritardo all'avvio – ritardo alla fermata) * 4 = valore

Il valore deve essere arrotondato per eccesso/in difetto. I valori sono espressi in ms.

Moltiplicazione con 4 alla fine, la gamma dei valori da -512 ms a 508 ms è coperta in passi di 4 ms (-512 = -128; -508 = -127; -504 = -126 ... -4 = -1; 0 = 0; 4 = 1; ... 500 = 125; 504 = 126; 508 = 127).

Attenzione

Occorre rispettare i dati tecnici del produttore dell'attuatore!

Durata minima movimento per attuatore in ms [10...255]

Opzioni: 10...50...255

Questo parametro determina la durata minima di movimento dell'attuatore.

Attenzione

Occorre rispettare i dati tecnici del produttore dell'attuatore!

3.2.5.3

Finestra parametri A: Tenda

In questa finestra parametri vengono definite le impostazioni specifiche della tenda da azionare.

Nota
Tutte le funzioni e i parametri che si riferiscono nella seguente sezione sulle impostazioni delle lamelle, sono disponibili solo nella modalità operative <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Stabilire tempo avvolgimento lamelle

Opzioni: [Mediante durata accensione regolazione lamelle](#)
 Mediante tempo globale avvolgimento lamelle

- *Mediante durata accensione regolazione lamelle*: compaiono i seguenti parametri:

Durata attivaz. regolazione lamelle (progressivo) in ms [50...1.000]

Opzioni: 50...200...1.000 ms

Questo parametro definisce la durata di apertura o di chiusura delle lamelle della tenda, per esempio della veneziana.

Numero regolazioni lamelle [1...60] (da 0% aperte a 100% chiuse)

Opzioni: 1...7...60

Questo parametro determina il numero di regolazioni lamelle (passi) che sono necessari per far passare le lamelle dalla chiusura massima all'apertura massima. Il rispettivo angolo di regolazione di ogni regolazione delle lamelle viene calcolato in base alla durata di attivazione, la regolazione delle lamelle e il numero di regolazioni delle lamelle.

- *Mediante tempo globale avvolgimento lamelle:* questo metodo di calcolo delle durate di regolazione delle lamelle è particolarmente adatto quando si richiede un'elevata precisione per il comando della tenda, ad esempio durante l'inclinazione variabile delle lamelle. In primo luogo si deve determinare il tempo, che la lamella richiede per far passare dalla chiusura massima (100%) all'apertura massima (0%). Una volta che il tempo totale dell'avvolgimento delle lamelle è calcolato, occorre solo impostare il numero desiderato di regolazioni delle lamelle per il completo avvolgimento delle lamelle dalla chiusura all'apertura. L'apparecchio calcola automaticamente la durata di una regolazione delle lamelle.

Esempio	
Durata totale avvolgimento:	1500 ms
Numero regolazioni lamelle:	7
Durata di una regolazione lamelle (per gradi) =	$1500 \text{ ms} / 7 \text{ passi} \sim \underline{214 \text{ ms}}$

Nota
Siccome non è possibile elaborare durate inferiori a 50 ms, la durata calcolata (quoziente del tempo totale di avvolgimento e del numero di regolazione lamelle) deve sempre essere superiore a 50 ms.

Compaiono i seguenti parametri:

Durata tot. avv. da 0...100% in ms
[50...60.000]

Opzioni: 50...1500...60000

Qui si inserisce il tempo totale di avvolgimento delle lamelle calcolato. Il tempo deve essere determinato nel modo più preciso possibile, al fine di ottenere il miglior risultato possibile per il posizionamento delle lamelle.

Numero regolazioni lamelle [1...60]
(da 0% aperte a 100% chiuse)

Opzioni: 1...7...60

Questo parametro determina il numero di regolazioni lamelle che sono necessarie per far passare le lamelle dalla chiusura massima all'apertura massima. La rispettiva durata di attivazione di una regolazione delle lamelle si calcola dalla durata di attivazione per un completo avvolgimento delle lamelle e il numero desiderati di regolazioni delle lamelle.

Comandi progressivi per limitare numero regolazioni lamelle

Opzioni: Si
No

Questo parametro determina se i comandi progressivi vengono limitati al numero impostato di regolazioni delle lamelle o possono sempre essere eseguiti.

- *Si*: è possibile eseguire solo un certo numero di quantità di regolazioni delle lamelle o comandi progressivi come impostato nel parametro *Numero regolazioni lamelle [1...60]*.
- *No*: la tenda può essere comandata senza limiti con le regolazioni delle lamelle o i comandi progressivi.

Avvolgimento completo delle lamelle dopo movimento GIÙ

Opzioni: Si
No

Questo parametro permette di staccare le lamelle che sono rimaste bloccate o agganciate durante un movimento. Questa funzione è necessaria soprattutto per le lamelle nello spazio intermedio tra le lastra di vetro di una finestra.

- *Si*: Dopo un movimento GIÙ le lamelle vengono avvolte completamente per una volta (CHIUSO – APERTO – CHIUSO). Se un movimento GIÙ viene interrotto da un comando STOP, l'avvolgimento non viene eseguito.
- *No*: Dopo un movimento GIÙ non avviene alcuna azione.

Posizione lamelle dopo raggiungimento fine corsa inf. (100% = disattivato)

Opzioni: 100 %
...
0 %

Questo parametro imposta la posizione delle lamelle che la tenda deve assumere al raggiungimento del fine corsa inferiore.

Dopo che la tenda ha raggiunto il fine corsa inferiore, normalmente le lamelle sono chiuse.

- *100 %*: le lamelle sono CHIUSE.
- *...%*: le lamelle vengono portate nella relativa posizione intermedia.
- *0 %*: le lamelle sono completamente APERTE.

Limitare campo di mov.

Opzioni: No
Mediante ogg. "Mov. tenda Su-Giù limitato"
Mediante ogg. "Attivazione limitazione"

Per determinate applicazioni è possibile limitare il campo di movimento della tenda per l'utente.

Nota

Il limite ha un effetto limitante sull'oggetto di comunicazione *Mov. tenda Su-Giù limitato* solo nel caso di un telegramma o di un telegramma di scenario.

Il limite non si applica a:

- Comportamento in caso d'interruzione tensione bus (ITB), ripristino tensione bus (RTB), download e reset ETS
- Comando manuale
- Telegrammi automatici
- Impostazione dei parametri *Avviare posizione mediante fine corsa inferiore/superiore*
- Movimento di riferimento o calcolo durata movimento

- *Mediante ogg. "Mov. tenda Su-Giù limitato"*: l'oggetto di comunicazione *Mov. tenda Su-Giù limitato* è abilitato. Compaiono i seguenti parametri:

Limite superiore in % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

Limite inferiore in % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono i limiti superiore e inferiore del campo di movimento.

- *Mediante oggetto "Attivare limitazione"*: l'oggetto di comunicazione *Attivazione limite* è abilitato. Se il limite è stato attivato tramite l'oggetto di comunicazione, la tenda si muove nei limiti prefissati. Compaiono i seguenti parametri:

Limite superiore in % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

Opzioni: 0...100 %

Questo parametro definisce il limite superiore del campo di movimento.

Il limite superiore si applica ai comandi automatici

Opzioni: Sì
 No

- *Sì*: il limite superiore inserito per la tenda viene preso in considerazione ed eseguito anche nel caso di telegrammi automatici.
- *No*: nel caso di telegrammi automatici, il limite superiore della tenda non viene preso in considerazione. La tenda si sposta nella posizione calcolata.

Il limite superiore si applica ai comandi diretti

Opzioni: Sì
 No

- *Sì*: il limite superiore inserito per la tenda viene preso in considerazione ed eseguito anche nel caso di telegrammi diretti.
- *No*: nel caso di telegrammi diretti, il limite superiore della tenda non viene preso in considerazione.

Limite inferiore in % [0...100] (0% = in alto; 100% = in basso)

Opzioni: 0...100

Qui si imposta il limite inferiore del campo di movimento.

Il limite inferiore si applica ai comandi automatici

Opzioni: Sì
 No

- *Sì*: il limite inferiore inserito per la tenda viene preso in considerazione ed eseguito anche nel caso di telegrammi automatici.
- *No*: nel caso di telegrammi automatici, il limite inferiore della tenda non viene preso in considerazione. La tenda si sposta nella posizione calcolata.

Il limite inferiore si applica ai comandi diretti

Opzioni: Sì
 No

- *Sì*: il limite inferiore inserito per la tenda viene preso in considerazione ed eseguito anche nel caso di telegrammi diretti.
- *No*: nel caso di telegrammi diretti, il limite inferiore della tenda non viene preso in considerazione.

Impostare tempi morti

Opzioni: Standard
 Personalizzato

- *Standard*: i tempi morti sono disattivati.
- *Personalizzato*: per le protezioni solari possono occasionalmente verificarsi tempi morti del meccanismo della tenda. Possono anche verificarsi, per esempio a causa di processi di invecchiamento della tenda o carichi meccanici. In determinate circostanze, la tenda non potrà più raggiungere le posizioni con precisione. Compaiono i seguenti parametri per compensare i diversi tempi morti della tenda.

Tempo morto tenda da 100% in basso all'inizio salita in ms [0...5.000]

Opzioni: 0...5.000

Questo parametro determina il tempo di compensazione necessario per la tenda dopo un telegramma di movimento per eseguire il primo movimento verso l'alto.

Esempi

La corazza della tapparella si trova nel fine corsa inferiore (= 100 % in basso). Si riceve il telegramma di movimento *SU*. L'albero del motore inizia a ruotare. Tuttavia, la corazza della tapparella rimane invariata nel suo fine corsa inferiore, finché la corazza della tapparella non inizia il movimento in alto (*SU*) dopo un tempo X (= tempo morto).

Tempo morto lamelle da 100% chiuse all'inizio avv. lam. in ms [0...5.000]

Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*.

Opzioni: 0...5.000

Questo parametro determina il tempo di compensazione necessario dopo un telegramma, per regolare le lamelle dalla posizione completamente chiuse (= 100 %) al primo avvolgimento/alla prima regolazione della lamella.

Esempi

Le lamelle sono completamente chiuse (= 100 %). Si riceve il telegramma *Regolaz. lamelle SU*. L'albero del motore inizia a ruotare. Tuttavia, le lamelle rimangono chiuse in modo invariato, finché le lamelle non iniziano l'avvolgimento/la regolazione dopo un tempo X (= tempo morto).

Gioco avvolgimento lamelle con cambio direz. in ms [0...5.000]

Opzioni: 0...5.000 ms

Questo parametro definisce la durata necessaria per il gioco di avvolgimento delle lamelle quando si cambia la direzione per posizionare le lamelle con estrema precisione.

Nota
Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Esempi
Le lamelle sono in posizione orizzontale (50 %). Si riceve il telegramma <i>Regolaz. lamelle CHIUSO</i> . Le lamelle si chiudono nella posizione del 60 %. Questo è seguito da un telegramma <i>Regolaz. lamelle SU</i> (= cambio direzione). Le lamelle passano alla posizione del 55 %, ma ora dovrebbero ritrovarsi precisamente nella posizione orizzontale (50 %). La regolazione del parametro permette quindi di compensare il gioco dell'avvolgimento delle lamelle quando si cambia la direzione per posizionare le lamelle con estrema precisione.

Gioco avvolgimento tenda con cambio direzione in ms [0...5.000]

Nota
Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda senza regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...5.000

Questo parametro stabilisce la durata necessaria per il gioco di avvolgimento della tenda dopo un cambio di direzione.

Messa in tensione tenda o posizione fessura

Nota
Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda senza regolazione lamelle</i> .

Opzioni: No
Dopo ogni movimento GIÙ
Solo dopo movimento su fine corsa inferiore

Questa funzione viene utilizzata per mettere in tensione o serrare tende di stoffa (ad es. la tela di una tenda da sole a braccio articolato) o per impostare la posizione della fessura (ad es. le fessure di luce o di ventilazione) per le corazze della tapparella. Qui, la tenda viene arrestata al termine di un movimento in basso (GIÙ) e spostata nella direzione opposta del movimento per una durata parametrizzabile.

- *No*: la funzione è disattivata.
- *Dopo ogni movimento GIÙ*: la messa in tensione o la posizione di fessura vengono eseguite dopo ogni movimento verso il basso; anche nel caso di movimenti di posizione. Compare un altro parametro.

- *Solo dopo movimento su fine corsa inferiore:* la messa in tensione o la posizione di fessura vengono eseguite solo se la tenda si muove nel fine corsa. Comparare il seguente parametro:

**Durata per messa in tensione/posiz.
fessura in ms [0...5.000]**

Opzioni: 0...5.000

Questo parametro imposta il tempo con quale la tenda deve essere spostata nella direzione opposta dopo un movimento GIÙ.

Nota

La messa in tensione avviene solo dopo un telegramma GIÙ. Quando è attivata, la messa in tensione/posizione di fessura viene attivata con i seguenti tipi di telegrammi di movimento:

- telegrammi diretti (GIÙ, Posizione, Scenario...)
- telegrammi automatici
- telegrammi manuali tramite i tasti del comando manuale
- telegramma di sicurezza, ad es. Allarme meteo, Oper. forzata

Durante questa operazione, i telegrammi di movimento sopra devono durare di più rispetto alla durata impostata per la messa in tensione/posizione di fessura.

La durata della messa in tensione/posizione di fessura deve essere inferiore rispetto alla durata di movimento totale calcolata e/o parametrizzata del movimento GIÙ.

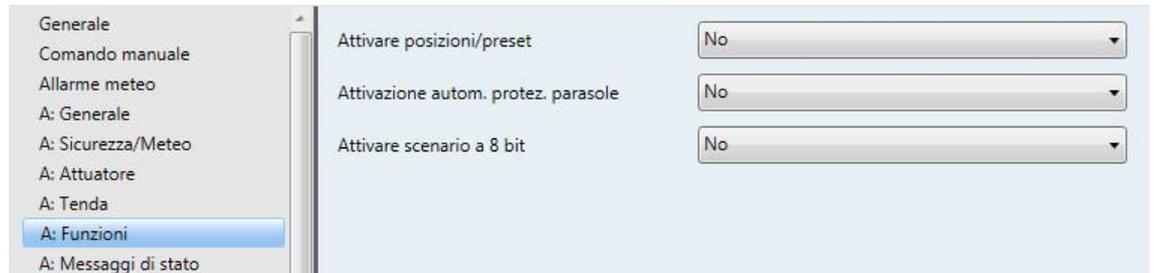
La durata della messa in tensione/posizione di fessura influisce sul calcolo della posizione e sugli oggetti di comunicazione di stato. Viene segnalato il valore della posizione corrente dopo l'esecuzione della messa in tensione/posizione di fessura. Nel caso di un telegramma di movimento e della messa in tensione/posizione di fessura attivata viene sempre segnalato un valore di posizione diminuito della durata della messa in tensione.

Esempio:

Durata di movimento totale GIÙ in s	60 s \triangleq 100 %
Telegramma di posizione- in %	50% \triangleq 30 s
Durata per messa in tensione/posiz. fessura in s	0,5 s \triangleq [(100 % x 0,5 s / 60 s)] = 0,8 %
Segnalazione posizione in %	= 50 % - 0,8 = 49,2 %

3.2.5.4 Finestra parametri A: Funzioni

In questa finestra parametri vengono abilitate le funzioni *Posizioni/Preset*, *Automatismo protezione parasole* e *Scenari a 8 bit* per ogni uscita. Per ogni funzione compare quindi una propria finestra parametri. -



Attivare posizioni/preset

Opzioni: Sì
 No

- Sì: la finestra parametri A: *Posizioni/Preset*, pag. 72, è abilitata.

Attivazione autom. protez. parasole

Opzioni: Sì
 No

- Sì: la finestra parametri A: *Automatismo protezione parasole*, pag. 75, e i seguenti oggetti di comunicazione sono abilitati:
- *Attivazione autom.*
- *Sole*
- *Sole: mov. su altezza [0...255]*
- *Sole: mov. lamelle [0...255]*

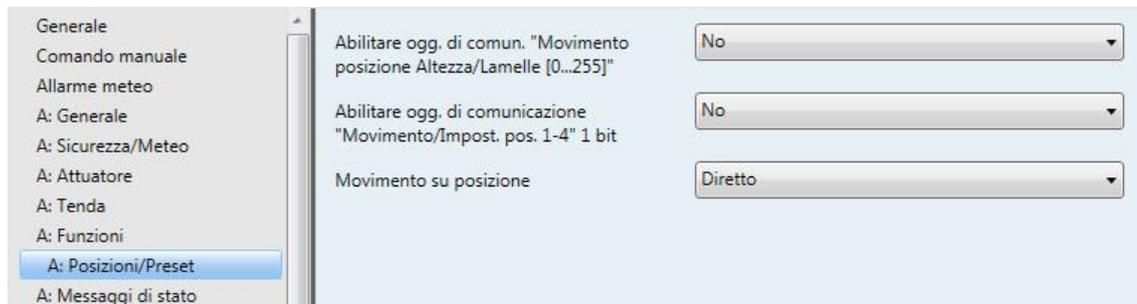
Attivare scenario a 8 bit

Opzioni: Sì
 No

- Sì: la finestra parametri A: *Scenario*, pag. 81, e l'oggetto di comunicazione *Scenario a 8 bit* sono abilitati.

3.2.5.4.1 Finestra parametri A: Posizioni/Preset

In questa finestra parametri si impostano le posizioni predefinite (preset). Qui si imposta anche il modo di avviamento del movimento sulle posizioni.



Abilitare ogg. di comun. "Movimento posizione Altezza/Lamelle [0...255]"

Opzioni: Si
 No

Due oggetti di comunicazione separati consentono di portare la tenda in modo mirato in qualsiasi posizione, e di posizionare le lamelle in una posizione desiderata. Entrambi gli oggetti di comunicazione sono oggetti di comunicazione a 1 byte [0...255].

Per la posizione della tenda vale: il valore 0 corrisponde alla posizione in alto (0%). Il valore 255 corrisponde alla posizione in basso (100%).

Per la posizione delle lamelle vale: il valore 0 corrisponde alla posizione delle lamelle "aperte" (0%). Il valore 255 corrisponde alla posizione delle lamelle "chiuse" (100 %).

Queste posizioni dipendono in parte dalla rispettiva impostazione dell'attuatore.

Il calcolo della posizione delle lamelle si basa sulla durata di attivazione e sul numero di passi.

Il calcolo dell'altezza si basa sulla durata di movimento totale (tramite la misura manuale e l'inserimento o il calcolo automatico della durata del movimento) della tenda.

- Sì: gli oggetti di comunicazione *Mov. su pos. Altezza [0...255]* e *Mov. su pos. Lamelle [0...255]* sono abilitati.

Abilitare ogg. di comunicazione "Movimento/Impost. pos. 1-4" 1 bit

Opzioni: Si
 No

È possibile impostare fino a 4 posizioni preset per ogni uscita. Due posizioni preset (1, 2 o 3, 4) vengono raggiunte tramite un indirizzo di gruppo per ciascuno, con i valori 0 o 1.

Questa funzione è particolarmente adatta per ripetuti movimenti nelle posizioni preferite per le tende, in connessione a un telegramma a 1 bit.

Le posizioni preset memorizzate possono essere modificate molto facilmente anche senza programmare l'apparecchio tramite il KNX. Per questo scopo, le tende devono essere portate nella nuova posizione di destinazione desiderata. Questa nuova posizione viene acquisita dalla memoria dell'apparecchio tramite gli oggetti di comunicazione *Impostare posizione 1, 2 o 3, 4* con i valori 0 o 1.

Il richiamo e la memorizzazione di una posizione Preset possono essere eseguiti con un unico tasto, per esempio, si richiama una posizione con una breve pressione del tasto, e si memorizza la posizione attuale come nuova posizione Preset con una lunga pressione del tasto.

- *Si*: gli oggetti di comunicazione *Movimento su posizione 1, 2, Movimento su posizione 3, 4, Impostare posizione 1, 2 e Impostare posizione 3, 4* sono abilitati. Compaiono inoltre i seguenti parametri:

Sovrascr. valori posizione (preset) in caso di download

Opzioni: Si
 No

- *Si*: durante un download, le posizioni Preset verranno sovrascritte con le impostazioni dell'applicazione.
- *No*: nel caso di un nuovo download dell'applicazione, le posizioni Preset precedentemente memorizzate dall'utente (vedi sopra) rimangono invariate e non vengono sovrascritte con i valori predefiniti.

Nota

Se l'utente a già impostato valori preset individuali durante il funzionamento, il parametro deve essere impostato su *No*, in modo da conservare queste singoli posizioni.

Posizione 1: Altezza in % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione 2: Altezza in % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione 3: Altezza in % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione 4: Altezza in % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

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

Questi parametri stabiliscono l'altezza delle tende durante il movimento in una posizione Preset.

Posizione 1: Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Posizione 2: Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Posizione 3: Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Posizione 4: Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

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

Questi parametri stabiliscono le impostazioni delle lamelle durante il movimento in una posizione Preset.

Movimento su posizione

Opzioni: Diretto
Indiretto mediante fine corsa superiore
Indiretto mediante fine corsa inferiore
Indir. tramite via più breve

- *Diretto*: la tenda si muove dalla posizione attuale direttamente nella nuova posizione di destinazione.
- *Indiretto mediante fine corsa sup./inf.*: prima la tenda si alza o si abbassa completamente e solo dopo si sposta nella posizione di destinazione.
- *Indir. tramite via più breve*: prima la tenda si alza o si abbassa completamente, scegliendo il tratto più breve. tra la posizione attuale e la posizione di destinazione, e quindi si sposta nella posizione di destinazione.

3.2.5.4.2

Finestra parametri A: *Automatismo protezione parasole*

In questa finestra parametri si eseguono tutte le impostazioni per l'automatismo protezione parasole.

Generale	Disattivazione del comando autom.	Mediante ogg. "Attivazione" e comando di movin
Comando manuale	Riattivazione autom. del comando autom.	Disattivato
Allarme meteo	Commutaz. sul funzion. automatico	Abilitato
A: Generale	Commutaz. sul funzion. diretto	Abilitato
A: Sicurezza/Meteo	Posizione con sole = 1 (sole disponibile)	Giù
A: Attuatore	Posizione con sole = 0 (sole non presente)	Su
A: Tenda	Ritardo con sole = 1 in s [0...6.000]	0
A: Funzioni	Ritardo con sole = 0 in s [0...6.000]	0
A: Automatismo protezione parasol	Letture oggetti automatismo attivati dopo ripristino tensione bus	No
A: Messaggi di stato	Attivare Riscald./Raffred. automatico	No
B: Generale		
B: Sicurezza/Meteo		
B: Attuatore		
B: Tenda		
B: Funzioni		
B: Messaggi di stato		
C: Generale		
C: Sicurezza/Meteo		
C: Attuatore		
C: Tenda		
C: Funzioni		

L'attuatore per veneziane e tapparelle permette insieme ad altri componenti KNX (in particolare con il modulo di comando veneziana JSB/S) di costruire l'automatismo protezione parasole confortevole. L'automatismo può essere attivato singolarmente per ogni uscita.

Per ulteriori informazioni sulla funzione dell'automatismo protezione parasole, consultare: manuale applicativo [Shutter Control \(Comando veneziana\)](#)

Nota

Questo sono oggetti di comunicazione diretti:

- Movimento tenda Su-Giù
- Regolaz. lamelle/Stop Su-Giù
- Mov. tenda Su-Giù limitato
- Movimento su posizione [0...255]
- Mov. lamelle [0...255]
- Movimento su posizione 1, 2
- Movimento su posizione 3, 4
- Scenario

Se durante un comando automatico attivo viene attivato un calcolo della durata del movimento e/o un movimento di riferimento, allora vengono eseguite.

Disattivazione del comando autom.

Opzioni: Mediante ogg. "Attivazione"
Mediante ogg. "Attivazione" e comando di movimento

- *Mediante ogg. "Attivazione"*: il comando automatico si attiva = 1 e disattiva = 0 esclusivamente da un telegramma sull'oggetto di comunicazione *Attivazione autom.* Se il comando automatico è attivato, i telegrammi in entrata sugli oggetti di comunicazione diretti non vengono eseguiti. Dopo aver disattivato il comando automatico, la tenda rimane nella posizione attuale e può essere nuovamente comandata tramite gli oggetti di comunicazione diretti.
- *Mediante ogg. "Attivazione" e comando di movimento*: i telegrammi in entrata sugli oggetti di comunicazione diretti portano inoltre alla disattivazione del comando automatico. Compare il seguente parametro:

Riattivazione autom. del comando autom.

Opzioni: Disattivato
Attivato

Se il comando automatico è stato disattivato tramite uno degli oggetti di comunicazione diretti, è possibile attivare automaticamente l'automatismo dopo un tempo parametrizzabile.

- *Attivato*: compare il seguente parametro.

Tempo per reatt. autom. del com. automatico min. [10...6.000]

Opzioni: 10...300...6.000

Nota
Una modifica del valore del parametro diventa attiva solo alla successiva disattivazione del comando automatico da un oggetto di comunicazione diretto.

Commutaz. sul funzion. automatico

Commutaz. sul funzion. diretto

Opzioni: Abilitato
Bloccare/abilitare mediante ogg.

Questo parametro determina, se la commutazione al funzionamento automatico e/o al funzionamento diretto viene abilitato, o se deve essere abilitato o bloccato anche mediante un oggetto di comunicazione.

- *Bloccare/abilitare mediante ogg.*: gli oggetti di comunicazione Bloccare/abilitare mod. auto e/o Bloccare/abilitare mod. dir sono abilitati.

Posizione con sole = 1 (sole disponibile)

Posizione con sole = 0 (sole non presente)

Opzioni: Nessuna reazione
Su
Giù
Stop
Posizione 1-4
Posizione definita liberamente
Ricevere posizione mediante oggetto
Ricezione altezza e lamelle mediante oggetto¹
Ricevere solo lamelle mediante oggetto¹
Ricevere posizione mediante oggetto²
Disattivato

¹ solo nella modalità operativa Comando tenda con regolazione lamelle

² solo nella modalità operativa Comando tenda senza regolazione lamelle

Questi parametri vengono utilizzati per impostare il comportamento con l'oggetto di comunicazione Sole = 1 (sole disponibile) o con l'oggetto di comunicazione Sole = 0 (sole non presente) nel funzionamento automatico.

- *Nessuna reazione*: un eventuale movimento in corso viene portato alla fine.
- *Su o giù*: la tenda si alza o si abbassa in funzione del sole.
- *Stop*: in caso di un eventuale movimento in corso, la tenda viene arrestata immediatamente. La tensione sulle uscite viene disattivata.
- *Posizione 1...4*: quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione sono impostate nella finestra parametri A: *Posizioni/Preset*, pag. 72.
- *Posizione definita liberamente*: viene impostata una posizione definita liberamente con sole = 1 o 0. Compaiono i seguenti parametri:

Posizione Altezza in %
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota

I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

Opzioni: 0...100

- *Ricezione altezza e lamelle mediante oggetto*: questa opzione è adatta in particolare in combinazione con il modulo di comando veneziana JSB/S.

Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

- *Ricevere solo lamelle mediante oggetto*: con la funzione automatica attivata e con sole = 1, solo il valore dell'oggetto di comunicazione *Sole: mov. lamelle [0...255]* viene valutato.

Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Nota

Una regolazione delle lamelle non viene eseguita quando la tenda è nel fine corsa superiore.
--

- *Ricevere posizione mediante oggetto*: la posizione della tenda si riceve tramite l'oggetto di comunicazione *Sole: mov. lamelle [0...255]*.

Nota

Questo parametro è disponibile esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda senza regolazione lamelle</i> .

Ritardo con sole = 1
in s [0...6.000]

Ritardo con sole = 0
in s [0...6.000]

Opzioni: 0...6.000

Questo parametro determina in modo ritardato la reazione all'oggetto di comunicazione *Sole*.

Nota

Se nella finestra parametri Generale è stato inserito un tempo nel parametro Commutaz. ritardata di tutte le uscite, questo tempo deve essere aggiunto ai tempi di ritardo con sole = 1 o 0. I tempi di ritardo possono essere impostati anche nel sensore di luminosità e nel modulo di comando veneziana. Va notato che in questo modo si possono aggiungere i tempi di ritardo.

Letture oggetti automatismo attivati dopo ripristino tensione bus

Opzioni: Si
No

- *Si*: dopo il ripristino della tensione del bus è possibile leggere i valori necessari per il comando automatico tramite il KNX. Questa operazione aggiorna i valori degli oggetti di comunicazione.

Nota

I flag di lettura devono essere settati per gli oggetti di comunicazione da leggere.

Attivare Riscald./Raffred. automatico

Opzioni: Si
No

Questo parametro attiva il RISCALDAMENTO/RAFFREDDAMENTO automatico.

- *Si*: gli oggetti di comunicazione *Riscaldamento*, *Raffreddamento*, *Presenza* e *Ricezione temperatura ambiente* sono abilitati. Compaiono i seguenti parametri.

Ritardo con presenza = 1
in s [0...6.000]

Ritardo con presenza = 0
in s [0...6.000]

Opzioni: 0...6.000

Il riscaldamento/raffreddamento automatico è un'estensione del comando protezione parasole e può essere attivato solo insieme al comando automatico. L'oggetto di comunicazione *Presenza* commuta tra l'automatismo protezione parasole e il riscaldamento/raffreddamento automatico, ad es. tramite un rivelatore di presenza.

Per evitare che la tenda si alza e abbassa in continuazione quando si entra e esce spesso nella e dalla stanza, è possibile ritardare la reazione sull'oggetto di comunicazione *Presenza*. In questo modo, la tenda si sposta direttamente, ad es., nella posizione di protezione parasole quando si entra nella stanza, e il RISCALDAMENTO/RAFFREDDAMENTO automatico viene attivato solo con ritardo quando si esce dalla stanza.

Posizione con risc. = 1 e sole = 1

Pos. con riscaldamento=1 e sole=0

Pos. con raffreddamento=1 e sole=1

Pos. con raffreddamento=1 e sole=0

Opzioni: Nessuna reazione
Su
Giù
Stop
Posizione 1...4
Posizione definita liberamente

Questi parametri stabiliscono il comportamento con sole = 1 (sole disponibile) o con sole = 0 (sole non presente) durante la fase di riscaldamento/raffreddamento.

Le fasi RISCALDAMENTO = 1 o RAFFREDDAMENTO = 1 possono essere attivate, ad esempio da un sensore di temperatura esterna, un regolatore temperatura ambiente, o un indicatore di stagioni.

Se sia il funzionamento RISCALDAMENTO sia RAFFREDDAMENTO sono attivati contemporaneamente o nessuno dei due funzionamenti, si tratta di uno stato di funzionamento non definito. Per questo periodo, la tenda viene comandata in base all'automatismo protezione solare.

Nota
Se si desidera utilizzare solo il riscaldamento/raffreddamento automatico in un impianto, l'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> non deve essere collegato a un indirizzo di gruppo. In questo modo, l'oggetto di comunicazione ha automaticamente il valore predefinito 0. Il riscaldamento/raffreddamento automatico si attiva immediatamente quando l'automatismo viene attivato mediante l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione autom.</i>

- *Nessuna reazione*: se la tenda sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- *Su*: la tenda si sposta verso l'alto.
- *Giù*: la tenda si sposta verso il basso.
- *Stop*: in caso di un eventuale movimento in corso, la tenda viene arrestata immediatamente. La tensione sulle uscite viene disattivata.
- *Posizione 1...4*: quando si seleziona una di queste posizioni, la tenda raggiunge una posizione predefinita. L'altezza della tenda e la posizione delle lamelle della rispettiva posizione vengono impostate nella finestra parametri *A: Posizioni/Preset*, pag. 72.
- *Posizione definita liberamente*: viene impostata una posizione definita liberamente con sole = 1. Compaiono i seguenti parametri:

Posizione Altezza in %
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

Utilizzo protezione surriscaldamento

Opzioni: Si
 No

Grazie alla protezione surriscaldamento, si impedisce il riscaldamento di un ambiente in assenza. Durante il periodo di riscaldamento, gli ambienti con ampie facciate in vetro riescono a riscaldarsi rapidamente con una forte radiazione solare nonostante una bassa temperatura esterna. Per evitarlo e possibilmente risparmiare energia di raffreddamento necessaria, si utilizza la protezione surriscaldamento.

- *Si*: compaiono l'oggetto di comunicazione *Ricezione temperatura ambiente* e i seguenti parametri:

Soglia superiore temperatura ambiente in °C [21...50]

Opzioni: 21...24...50

Se il valore di temperatura impostato viene raggiunto o superato, la tenda si sposta in una posizione parametrizzabile, ad es. GIÙ. Se il valore di temperatura non viene raggiunto per meno di 3 gradi Kelvin, la protezione da surriscaldamento è terminata. La tenda si sposta allora nella posizione parametrizzata in funzione dei valori degli oggetti di comunicazione *Riscaldamento* e *Sole*.

Posizione con soglia superiore e sole = 1

Opzioni: Giù
 Posizione 1...4
 Posizione definita liberamente

La posizione impostata della tenda viene raggiunta quando la soglia superiore prestabilita viene superata.

- *Giù*: al superamento della soglia superiore della temperatura ambiente e con sole = 1 la tenda si muove verso il basso.
- *Posizione 1...4*: al superamento della soglia superiore della temperatura ambiente e con sole = 1 la tenda si sposta nella posizione X che può essere impostata nella finestra parametri A: *Posizioni/Preset*, pag. 72.
- *Posizione definita liberamente*: al superamento della soglia superiore della temperatura ambiente e con sole = 1 è possibile impostare una posizione definita liberamente. Compaiono i seguenti parametri:

Posizione Altezza in % [0...100]
(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in % [0...100]
(0% = aperte; 100% = chiuse)

Opzioni: 0...100

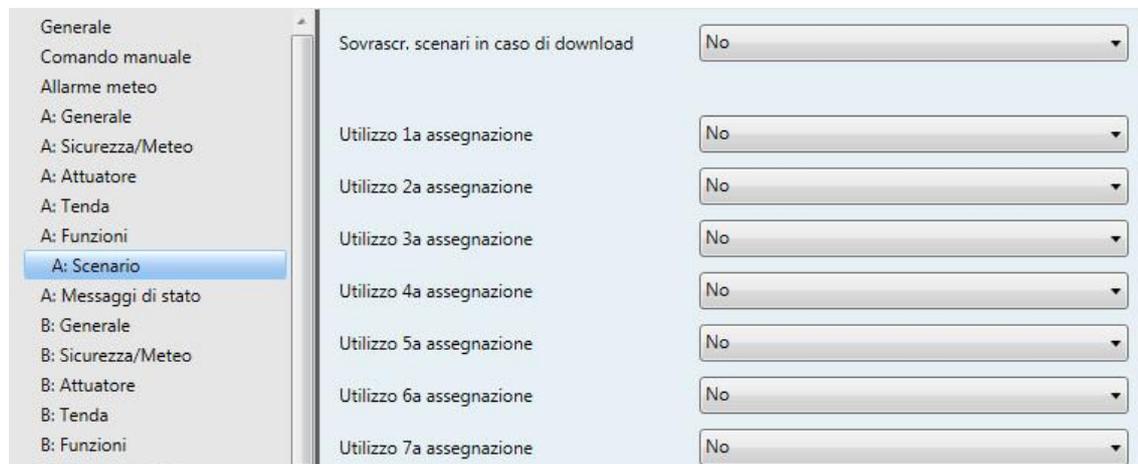
Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle della tenda.

Importante

Con RISC./RAFF. = 1 o RISC./RAFF. = 0 (funzionamento non definito) l'uscita è comandata solo dall'automatismo protezione parasole.

3.2.5.4.3 Finestra parametri A: Scenario

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni per lo scenario a 8 bit. Ogni uscita può essere assegnata a un massimo di 18 scenari differenti



Sovrascr. scenari in caso di download

Opzioni: Si
 No

Questo parametro definisce il comportamento degli scenari impostati in caso di download.

- *Sì*: in caso di download gli scenari vengono sovrascritti con i valori scenario parametrizzati.
- *No*: in caso di download i valori scenari parametrizzati non vengono acquisiti.

Utilizzo 1a assegnazione

...

Utilizzo 18a assegnazione

Opzioni: Si
 No

Con la funzione Scenario è possibile gestire fino a 64 scenari diversi con un solo indirizzo di gruppo. Con questo indirizzo di gruppo vengono collegate tutte le utenze incluse nello scenario, con un oggetto di comunicazione a 1 byte. Un telegramma contiene le seguenti informazioni:

- Numero dello scenario (1...64)
- Telegramma: *Richiamare scenario* o *Salvare scenario*.

Ogni tenda può essere collegata a un massimo di 18 scenari. Questo permette di alzare tutte le tapparelle la mattina e abbassarle la sera, o di inserire le tende in scenari luminosi, ad esempio mediante uno scenario specifico.

Se si riceve un telegramma sull'oggetto di comunicazione *Scenario*, per tutte le uscite assegnate al numero di scenario inviato viene raggiunta la posizione scenario memorizzata oppure viene memorizzata la posizione attuale come nuova posizione scenario.

- *Si*: compaiono i seguenti parametri.

Assegnazione a numero scenari 1...64

Opzioni: Scenario n. 1...Scenario n. 64

In questo parametro, l'uscita è assegnata ad un numero scenario (1...64). Non appena l'apparecchio riceve un telegramma con questo numero scenario sull'oggetto di comunicazione *Scenario a 8 bit* (n. x), richiama il relativo scenario.

- *Scenario n. A*: questa uscita assegna l'uscita a un numero scenario.

Posizione Altezza in % % [0...100]

(0% = in alto; 100% = in basso)

Posizione Lamelle in % [0...100]

(0% = aperte; 100% = chiuse)

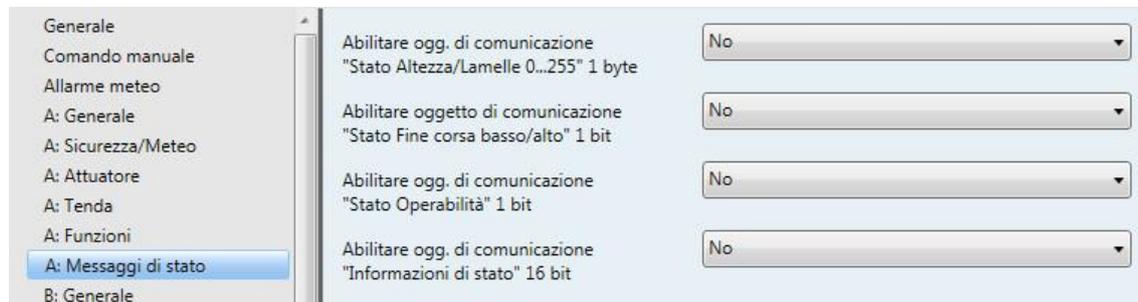
Nota
I parametri per regolare le lamelle sono disponibili esclusivamente nella modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .

Opzioni: 0...100

Questi parametri definiscono l'altezza e/o la posizione delle lamelle, che la tenda deve raggiungere al richiamo del rispettivo scenario.

3.2.5.5 Finestra parametri A: Messaggi di stato

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni per i messaggi di stato e il loro comportamento d'invio.



Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Altezza/Lamelle [0...255]" 1 byte

Opzioni: Sì
No

L'uscita invia la posizione corrispondente della tenda e la posizione delle lamelle su due oggetti di comunicazione separati come valore a 1 byte (0...255). Per la posizione della tenda vale: il valore 0 corrisponde alla posizione in alto (0%). Il valore 255 corrisponde alla posizione in basso (100%).

Per la posizione delle lamelle vale: il valore 0 corrisponde alla posizione delle lamelle "aperte" (0%). Il valore 255 corrisponde alla posizione delle lamelle "chiuse" (100%).

- *Sì*: gli oggetti di comunicazione *Stato Altezza [0...255]* e *Stato Lamelle [0...255]* (solo nella modalità *Comando tenda con regolazione lamelle*) sono abilitati. Compare il seguente *parametro*:

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
In caso di modifica
In caso di richiesta
In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

Abilitare oggetto di comunicazione "Stato Fine corsa basso/alto" 1 bit

Opzioni: Si
 No

L'uscita invia su due oggetti di comunicazione separati l'informazione se la tenda è nel fine corsa superiore o inferiore. Se si invia l'informazione che il rispettivo fine corsa è stato raggiunto su entrambi gli oggetti di comunicazione, allora la tenda si trova in una posizione intermedia.

Questa funzione è particolarmente adatta per serrare singole uscite l'una contro l'altra utilizzando collegamenti logici. Una tenda da sole non può essere mossa, ad esempio, quando la finestra è aperta, e viceversa, la finestra non può essere aperta mediante un attuatore quando la tenda da sole è abbassata.

- *Sì*: gli oggetti di comunicazione *Stato Fine corsa superiore* e *Stato Fine corsa inferiore* sono abilitati. Compare il seguente parametro:

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
 In caso di modifica
 In caso di richiesta
 In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Operabilità" 1 bit

Opzioni: Si
 No

Questa funzione è particolarmente adatta per far vedere all'utente tramite un LED sul tasto, che al momento la tenda non può essere comandata tramite gli oggetti di comunicazione diretti (ad es. SU, GIÙ...), e che neanche il comando automatico può essere attivato.

Il comando è bloccato quando

- una funzione di sicurezza è stata attivata, ad es. Allarme maltempo, Blocco o Oper. forzata
 - il comando manuale è attivato
 - il comando diretto e automatico sono simultaneamente bloccati tramite gli oggetto di comunicazione
- *Sì*: l'oggetto di comunicazione *Stato Operabilità* è abilitato. Compare il seguente parametro:

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
 In caso di modifica
 In caso di richiesta
 In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Automatico" 1 bit

Opzioni: Sì
 No

L'uscita invia le informazioni, se il comando automatico è attivato o disattivato (1 bit).

Questa funzione è particolarmente adatta per far vedere all'utente tramite un LED sul tasto, se il comando automatico è stato attivato.

- Sì: l'oggetto di comunicazione *Stato Automatico* è abilitato. Compare il seguente parametro:

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
 In caso di modifica
 In caso di richiesta
 In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

Abilitare ogg. di comunicazione "Informazioni di stato" 16 bit

Opzioni: Si
 No

Questo parametro abilita un oggetto di comunicazione a 16 bit, che permette di rilevare e/o inviare o richiedere ulteriori informazioni di stato.

- *Sì*: l'oggetto di comunicazione *Informazioni di stato* è abilitato. Comprire il seguente parametro:

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
 In caso di modifica
 In caso di richiesta
 In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

3.2.6

Parametro *Modalità operativa Valvole di ventilazione, modalità su comando*

The screenshot shows a configuration menu on the left with a tree structure. The main area displays the 'Modalità operativa' parameter set to 'Valvole di ventilazione, modalità su comando'. Below this, several other parameters are listed with dropdown menus:

- Comp. in caso di caduta e ripristino tensione bus, programmazione e reset: (empty dropdown)
- Comport. interruzione tensione bus: Aperto/On
- Comport. al ripristino tensione bus: Aperto/On
- Comp. dopo la programmazione o dopo un reset ETS: Aperto/On
- Invertire uscita: No
- Funzione luci scale: Disattivato

Modalità operativa

Opzioni: [Comando tenda con regolazione lamelle](#)
[Comando tenda senza regolazione lamelle](#)
[Valvole di ventilazione, modalità su comando](#)

Questo parametro definisce la modalità di funzionamento dell'uscita. A seconda della modalità, i parametri e gli oggetti di comunicazione sono solo differenti per ogni uscita. La descrizione delle modalità operative *Comando tenda con regolazione lamelle* e *Comando tenda senza regolazione lamelle* si trova a partire dalla pag. 50.

Nota

Una pausa inversione di 100 ms è predefinita per i processi di commutazione per la modalità *Valvole di ventilazione, modalità su comando*.

Rispettare i dati tecnici del produttore dell'attuatore!

- *Valvole di ventilazione, modalità su comando*: Compaiono i seguenti parametri:

Comport. interruzione tensione bus

Comport. al ripristino tensione bus

Comp. dopo la programmazione o dopo un reset ETS

Opzioni: [Nessuna reazione](#)
Aperto/On
Chiuso/Off

Questi parametri stabiliscono il comportamento in caso di interruzione della tensione bus, ripristino della tensione bus o dopo download e reset bus ETS.

- *Nessuna reazione*: i contatti di uscita restano nella loro posizione attuale.
- *Aperto/On*: il contatto di uscita (morsetti 1, 3, 6, 8 o 11, 13, 16, 18) si chiude. La valvola di ventilazione si apre e/o le utenze collegate vengono attivate.

Nota

Nel caso di un'interruzione della tensione bus, l'uscita resta accesa in modo permanente, anche se la funzione *Luci scale* è attivata.

Dopo il ripristino della tensione bus e con la funzione *Luci scale* attiva, l'uscita si disattiva allo scadere della durata di attivazione o del tempo di apertura parametrizzati.

- *Chiuso/Off*: il contatto di uscita (morsetti 1, 3, 6, 8 o 11, 13, 16, 18) si apre (posizione neutrale). La valvola di ventilazione si chiude e/o le utenze collegate vengono disattivate.

Invertire uscita

Opzioni: Si
 No

Questo parametro inverte il comportamento dell'uscita.

- *Si*: se si riceve un telegramma con il valore 1 sull'oggetto di comunicazione *Valvola ventil. Ap./Ch. On/Off*, la valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza viene disattivata. Se si riceve un telegramma con il valore 0, la valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza viene attivata. Nello stesso modo, tutte le impostazioni effettuate per l'uscita, ad es. APERTO/ON o CHIUSO/OFF nel caso di allarmi maltempo, ripristino della tensione, ecc. sono invertite.

Funzione luci scale

Opzioni: Disattivato
 Attivato

Questo parametro abilita la funzione *Luci scale*.

- *Attivato*: compare il seguente parametro.

Durata attivaz./apertura luci scale in s [0...30.000]

Opzioni: 0...60...30.000

Questo parametro determina la durata di attivazione o il tempo di apertura delle luci scale.

3.2.6.1

Finestra parametri A: Sicurezza/Meteo

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni che riguardano la funzione *Sicurezza/Meteo*.

The screenshot shows a software interface for configuring the 'Sicurezza/Meteo' (Safety/Weather) function. On the left is a navigation menu with categories A, B, C, and D. The main area is titled 'Parametrizzazione' and contains several settings:

Parametro	Valore
Parametrizzazione	Standard
L'uscita reagisce all'ogg. di comun. per n° allarme vento	1
Pos. in caso di all. vento	Attivato - aperto/on
Pos. in caso di all. pioggia	Disattivato
Pos. in caso di all. gelo	Disattivato
Blocco	Disattivato
Operazione forzata (1 bit/2 bit)	Disattivato
Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata	Aperto/On
Sequenza di prior. delle funz. di sicurezza	1.Allarme maltempo - 2.Blocco - 3.Oper. forzata
Gli allarmi relativi a vento, pioggia e gelo sono attivati solo quando gli oggetti sulla pagina "Allarme meteo" sono abilit. e assoc. a ind. gruppo	

Parametrizzazione

Opzioni: Standard
Personalizzato

Questo parametro determina la portata della parametrizzazione.

- *Standard*: in caso di allarme vento, la tenda si sposta in una posizione predefinita tramite il parametro *Pos. in caso di all. vento*. Per i progetti più piccoli, questa impostazione è di solito sufficiente. Con questa impostazione, l'uscita reagisce solo sull'oggetto di comunicazione *Allarme vento n. 1*.
- *Personalizzato*: l'accesso completo ai parametri per applicazioni complesse o le impostazioni di sicurezza dell'uscita sono possibili. Compaiono altri parametri.

L'uscita reagisce all'ogg. di comun. per allarme vento n.

Opzioni: L'uscita non reagisce all'allarme vento
1/ 2/ 3/ 1+2/ 1+3/ 2+3/ 1+2+3

Questo parametro stabilisce su quali oggetti di comunicazione Allarme vento l'uscita risponde. I valori degli oggetti di comunicazione assegnati vengono collegati con OR.

Pos. in caso di all. vento

Pos. in caso di all. pioggia

Pos. in caso di all. gelo

Opzioni: Attivato - nessuna reazione
 Attivato - aperto/on
 Attivato - chiuso/off
 Disattivato

Questi parametri determinano la posizione dell'uscita alla ricezione di un allarme maltempo (vento, pioggia, gelo). L'uscita non può più essere comandata mediante altri oggetti di comunicazione o il comando manuale fino all'annullamento dell'allarme maltempo.

- *Attivato - nessuna reazione*: se l'uscita sta eseguendo un movimento, questo movimento viene terminato. Se l'uscita è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
- *Attivato - aperto/on*: il contatto di uscita si attiva. La valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza si attiva.
- *Attivato - chiuso/off*: il contatto di uscita è senza tensione. La valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza si disattiva.
- *Disattivato*: l'uscita non reagisce a un allarme e neanche al tempo di monitoraggio. Nel caso di un allarme maltempo non è possibile eseguire un'impostazione.

Blocco

Opzioni: Disattivato
 Attivato

Questo parametro abilita la funzione *Blocco*. L'uscita si muove, ad es., in una posizione parametrizzata o il comando è bloccato.

- *Attivato*: l'oggetto di comunicazione *Blocco* è abilitato. Compare il seguente parametro.

Pos. in caso di blocco

Opzioni: Nessuna reazione
 Aperto/On
 Chiuso/Off

Questo parametro definisce il comportamento dell'uscita per la funzione *Blocco*.

- *Nessuna reazione*: se l'uscita sta eseguendo un movimento, questo movimento viene eseguito fino alla posizione di destinazione. Se la tenda è a riposo, quindi mantiene inalterata la propria posizione.
- *Aperto/On*: il contatto di uscita si attiva. La valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza si attiva.
- *Chiuso/Off*: il contatto di uscita è senza tensione. La valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza si disattiva.

Oper. forzata

Opzioni: Disattivato
Attivato (1 bit)
Attivato (2 bit)

L'operazione forzata permette di portare l'uscita in una determinata posizione mediante un telegramma a 1 bit, oppure di aprire/chiedere e/o attivare/disattivare l'uscita mediante un telegramma a 2 bit e di bloccare il comando.

- *Attivato (1 bit)*: l'oggetto di comunicazione *Operazione forzata 1 bit* è abilitato. Compare il seguente parametro:

Posizione su operazione forzata

Opzioni: Nessuna reazione
Aperto/On
Chiuso/Off

Qui s'imposta il comportamento in caso di operazione forzata

- *Nessuna reazione*: se l'uscita sta eseguendo un telegramma di movimento, questo viene terminato. Se l'uscita è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione.
 - *Aperto/On*: il contatto di uscita si attiva. La valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza si attiva.
 - *Chiuso/Off*: il contatto di uscita è senza tensione. La valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza si disattiva.
- *Attivato (2 bit)*: l'oggetto di comunicazione *Operazione forzata 2 bit* è abilitato.

Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata

Opzioni: Nessuna reazione
Aperto/On
Chiuso/Off

Questo parametro determina il comportamento all'annullamento di un allarme maltempo, un blocco o un'operazione forzata.

- *Nessuna reazione*: se l'uscita sta eseguendo un telegramma di movimento, questo viene terminato. Se l'uscita è a riposo, mantiene inalterata la propria posizione. Se l'uscita era parametrizzata e/o commutata con Aperto/On durante un allarme maltempo, blocco e operazione forzata, il tempo luci scale viene riavviato dopo l'annullamento di un telegramma di sicurezza (ad es. Allarme vento).
- *Aperto/On*: il contatto di uscita si attiva. La valvola di ventilazione si apre e/o l'utenza si attiva.
- *Chiuso/Off*: il contatto di uscita è senza tensione. La valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza si disattiva.

Sequenza di prior. delle funz. di sicurezza

Opzioni: 1.Allarme maltempo - 2.Blocco - 3.Oper. forzata
1.Allarme maltempo - 2.Oper. forzata - 3.Blocco
1.Blocco - 2.Allarme maltempo - 3.Oper. forzata
1.Blocco - 2.Oper. forzata - 3. Allarme maltempo
1.Oper. forzata - 2.Blocco - 3.Allarme maltempo
1.Oper. forzata - 2.Allarme maltempo - 3.Blocco

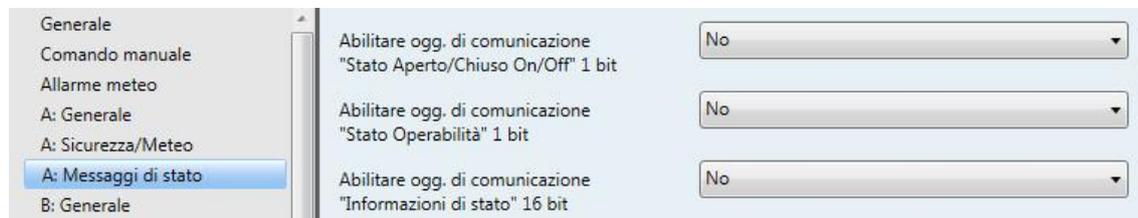
Questo parametro stabilisce l'ordine delle priorità per le funzioni di sicurezza Allarme maltempo (vento, pioggia, gelo), Blocco e Oper. forzata. Queste funzioni hanno una priorità elevata rispetto a tutte le altre funzioni. Se una di queste funzioni è attivata, il comando dell'uscita è bloccato. Questo vale anche durante il comando manuale.

Inoltre, si deve definire una priorità per le funzioni di sicurezza tra di loro. In questo modo, l'uscita viene controllata correttamente anche quando più di una funzione di sicurezza è attivata contemporaneamente.

Nota
Gli allarmi vento, pioggia e gelo vengono attivati solo quando nella pagina <i>Allarmi maltempo</i> vengono abilitati gli oggetti di comunicazione e vengono collegati con indirizzi di gruppo!

3.2.6.2 Finestra parametri A: *Messaggi di stato*

In questa finestra parametri si eseguono le impostazioni per i messaggi di stato e il loro comportamento d'invio.



Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Aperto/Chiuso On/Off" 1 bit

Opzioni: Sì
 No

- *Sì*: l'oggetto di comunicazione *Stato Aperto/Chiuso On/Off* è abilitato. Compare il seguente parametro:

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
 In caso di modifica
 In caso di richiesta
 In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

Abilitare ogg. di comunicazione "Stato Operabilità" 1 bit

Opzioni: Sì
 No

Questa funzione è particolarmente adatta per far vedere all'utente tramite un LED sul tasto, che al momento l'uscita non può essere comandata tramite gli oggetti di comunicazione diretti (ad es. SU, CHIUSE...), e che neanche il comando automatico può essere attivato.

Il comando è bloccato quando

- una funzione di sicurezza è stata attivata, ad es. Allarme maltempo, Blocco o Oper. forzata
 - il comando manuale è attivato
- *Sì*: l'oggetto di comunicazione *Stato Operabilità* è abilitato. Compare il seguente parametro:

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
In caso di modifica
In caso di richiesta
In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

Abilitare ogg. di comunicazione "Informazioni di stato" 16 bit

Opzioni: Sì
No

Questo parametro abilita un oggetto di comunicazione a 16 bit, che permette di rilevare e/o inviare o richiedere ulteriori informazioni di stato.

- *Sì*: l'oggetto di comunicazione *Informazioni di stato* è abilitato. Compare il seguente parametro:

Inviare valore oggetto

Opzioni: No, solo aggiornare
In caso di modifica
In caso di richiesta
In caso di modifica o richiesta

- *No, solo aggiornare*: lo stato viene aggiornato, ma non inviato (è possibile leggere lo stato tramite l'oggetto di comunicazione).
- *In caso di modifica*: lo stato viene inviato in caso di modifica.
- *In caso di richiesta*: lo stato viene inviato in caso di richiesta.
- *In caso di modifica o richiesta*: lo stato viene inviato in caso di modifica o richiesta.

3.3 Oggetti di comunicazione

Le funzioni dell'attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S x.y.5.1 con calcolo della durata del movimento e comando manuale sono descritte sulla base della modalità operativa *Comando tenda con regolazione lamelle*. Per i tipi di apparecchio JRA/S x.y.2.1 e JRA/S x.y.1.1, alcuni parametri e i corrispondenti oggetti di comunicazione sono eliminati.

- JRA/S x.y.2.1 non dispone della funzione per il calcolo della durata del movimento
- JRA/S x.y.1.1 non dispone né del comando manuale né della funzione per il calcolo della durata del movimento

I parametri e/o gli oggetti di comunicazione che non sono o sono esclusivamente disponibili nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle*, sono appositamente contrassegnati.

Nota

L'apparecchio possiede più uscite. Poiché le funzioni sono uguali per tutte le uscite, vengono illustrate solo le funzioni relative all'uscita A.

3.3.1 Breve sintesi degli oggetti di comunicazione

N. OC	Funzione	Nome	Tipo di punto dati (DPT)	Lunghezza	Flag				
					C	R	W	T	U
0	In servizio	Generale	DPT 1.002	1 bit	x	x		x	
1	Richiedere valori di stato	Generale	DPT 1.017	1 bit	x		x		
2	Blocco/Abilitaz. comando man.	Generale	DPT 1.003	1 bit	x		x		
3	Stato Comando manuale	Generale	DPT 1.002	1 bit	x	x		x	
4	Allarme vento n. 1	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
5	Allarme vento n. 2	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
6	Allarme vento n. 3	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
7	Allarme pioggia	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
8	Allarme ghiaccio	Uscita A-X	DPT 1.005	1 bit	x		x	x	x
9	Non occupato								
10	Movimento tenda Su-Giù	Uscita A	DPT 1.008	1 bit	x		x		
11	Regolaz. lamelle / Stop Su-Giù	Uscita A	DPT 1.007	1 bit	x		x		
12	Mov. tenda Su-Giù limitato Attivazione limite	Uscita A	DPT 1.008 DPT 1.003	1 bit	x		x		
13	Mov. su pos. Altezza [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	x		x		
14	Mov. su pos. Lamelle [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	x		x		
15	Movimento su posizione 1, 2	Uscita A	DPT 1.022	1 bit	x		x		
16	Movimento su posizione 3, 4	Uscita A	DPT 1.022	1 bit	x		x		
17	Impostare posizione 1, 2	Uscita A	DPT 1.022	1 bit	x		x		
18	Impostare posizione 3, 4	Uscita A	DPT 1.022	1 bit	x		x		
19	Attivare calcolo durata mov. Attivare mov. di riferimento	Uscita A	DPT 1.003 DPT 1.008	1 bit	x		x		

ABB i-bus® KNX

Messa in servizio

N. OC	Funzione	Nome	Tipo di punto dati (DPT)	Lunghezza	Flag				
					C	R	W	T	U
20	Scenario a 8 bit	Uscita A	DPT 18.001	1 byte	x		x		
21	Attivazione autom.	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	x
22	Sole	Uscita A	DPT 1.002	1 bit	x		x	x	x
23	Sole: mov. su altezza [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	x		x	x	x
24	Sole: mov. lamelle [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	x		x	x	x
25	Presenza	Uscita A	DPT 1.002	1 bit	x		x	x	x
26	Riscaldamento	Uscita A	DPT 1.002	1 bit	x		x	x	x
27	Raffreddamento	Uscita A	DPT 1.002	1 bit	x		x	x	x
28	Ricezione temperatura ambiente	Uscita A	DPT 9.001	2 byte	x		x	x	x
29	Bloccare/abilitare mod. auto	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	x
30	Bloccare/abilitare mod. dir	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	X
31	Blocco	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	x
32	Operazione forzata (1 bit) Operazione forzata (2 bit)	Uscita A	DPT 1.003	1 bit	x		x	x	x
			DPT 2.002	2 bit	x		x		
33	Stato Altezza [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	x	x		x	
34	Stato Lamelle [0...255]	Uscita A	DPT 5.001	1 byte	x	x		x	
35	Stato Fine corsa superiore	Uscita A	DPT 1.011	1 bit	x	x		x	
36	Stato Fine corsa inferiore	Uscita A	DPT 1.011	1 bit	x	x		x	
37	Stato Operabilità	Uscita A	DPT 1.011	1 bit	x	x		x	
38	Stato Automatico	Uscita A	DPT 1.011	1 bit	x	x		x	
39	Informazioni di stato	Uscita A	Non DPT	2 byte	x	x		x	

* OC = oggetto di comunicazione

3.3.2

Oggetti di comunicazione *Generale*

Questi oggetti di comunicazione sono disponibili solo una volta per ogni apparecchio per tutte le modalità, e vengono utilizzati per le funzioni compatibili su più apparecchi.***

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
0	In servizio	Generale	1 bit DPT 1.002	C, R, T
<p>L'oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri <i>Generale</i> per il parametro <i>Inviare oggetto di comunicazione "In servizio"</i> è impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Per monitorare regolarmente il funzionamento dell'attuatore per veneziane/tapparelle all'interno dell'installazione, è possibile eseguire un invio ciclico sul bus del telegramma <i>In servizio</i>.</p> <p>Finché è attivo, l'oggetto di comunicazione invia un telegramma <i>In servizio</i> parametrizzabile.</p>				
1	Richiedere valori di stato	Generale	1 bit DPT 1.017	C, W
<p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore x (x = 0/1/0 o 1) su questo oggetto di comunicazione, tutti gli oggetti di stato vengono inviati sul bus, se per questi è stata parametrizzata l'opzione <i>In caso di modifica o richiesta</i>.</p> <p>Per l'opzione x = 1 risulta la seguente funzione: Valore telegramma: 1 = Tutti i messaggi di stato se sono parametrizzati con l'opzione <i>In caso di modifica o richiesta</i>, vengono inviati. 0 = nessuna reazione.</p>				
2	Blocco/Abilitaz. comando man.	Generale	1 bit DPT 1.003	C, W
<p>Questo oggetto di comunicazione blocca o abilita il <i>comando manuale</i>.</p> <p>Il valore 0 abilita il tasto  dell'apparecchio.</p> <p>Il valore 1 blocca il tasto  dell'apparecchio.</p> <p>Valore telegramma: 0 = tasto  abilitato 1 = tasto  bloccato</p>				
3	Stato Comando manuale	Generale	1 byte DPT 1.011	C, R, T
<p>Questo oggetto di comunicazione indica se il comando manuale è attivato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando manuale non attivo 1 = comando manuale attivo</p> <p>Lo stato Comando manuale viene inviata a seconda della parametrizzazione <i>In caso di modifica</i>, <i>In caso di richiesta</i> e <i>In caso di modifica o richiesta</i>.</p>				

ABB i-bus® KNX

Messa in servizio

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
4	Allarme vento n. 1	Uscita A...X	1 bit DPT 1.005	C, W, T, U
5	Allarme vento n. 2			
6	Allarme vento n. 3			
7	Allarme pioggia			
8	Allarme ghiaccio			
<p>Questi oggetti possono essere monitorati ciclicamente. Il tempo di monitoraggio determina l'intervallo. Se si riceve un telegramma con il valore 0 entro il periodo di monitoraggio, il comando delle tende viene abilitato.</p> <p>Se si riceve un telegramma con il valore 1 o se si riceve nessun telegramma durante il tempo di monitoraggio, le tende vengono spostate nella posizione parametrizzata <i>Pos. in caso di all. vento</i> (o in caso di <i>Allarme pioggia</i> o <i>Allarme vento</i>). Il comando tramite i telegrammi diretti e i telegrammi automatici è bloccato.</p> <p>Se si riceve per la prima volta di nuovo un telegramma con il valore 0 dopo un allarme maltempo o dopo il superamento del tempo di monitoraggio, le tende vengono spostate nella posizione parametrizzata <i>Pos. in caso di annull. allarme</i> e il comando è riabilitato.</p> <p>Il tempo di monitoraggio viene riavviato dopo ogni ricezione di un telegramma, dopo la programmazione dell'attuatore, e al ripristino della tensione bus. I tre oggetti di comunicazione di allarme vento sono collegate in modo logico tramite una funzione logica OR, cioè, se si presenta un allarme vento su uno dei tre oggetti di comunicazione o in caso di assenza di un telegramma entro il tempo di monitoraggio, la posizione parametrizzata <i>Pos. in caso di all. vento</i> viene avviata.</p> <p>Valore telegramma: 0 = nessun allarme 1 = allarme (comando bloccato)</p>				
9	Non occupato			

3.3.3

Oggetti di comunicazione Uscita A...X Comando tenda con e senza regolazione lamelle

Questi oggetti di comunicazione sono disponibili per ogni uscita e vengono utilizzati per le funzioni specifiche dei canali. Di seguito sono descritti gli oggetti di comunicazione per le modalità operative *Comando tenda con regolazione lamelle* e *Comando tenda senza regolazione lamelle*.

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
10	Movimento tenda Su-Giù	Uscita	1 bit DPT 1.008	C, W
<p>Se si riceve un telegramma con il valore 0 su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene alzata nella posizione di riposo o nel fine corsa superiore. Se si riceve il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene abbassata.</p> <p>Valore telegramma 0 = SU 1 = GIÙ</p>				
11	Regolaz. lamelle / Stop Su-Giù¹ Stop Su-Giù²	Uscita A	1 bit DPT 1.007	C, W
<p>Alla ricezione di un telegramma (indipendentemente dal valore 0 o 1) su questo oggetto di comunicazione, il movimento viene arrestato.</p> <p>¹ Modalità operativa <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i>: se la tenda è ferma, alla ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione si esegue la regolazione delle lamelle verso l'alto (0 = APERTURA) o verso il basso (1 = CHIUSURA).</p> <p>² Modalità operativa <i>Comando tenda senza regolazione lamelle</i>: se la tenda è ferma, alla ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione non viene eseguita alcuna azione.</p> <p>Valore telegramma 0 = STOP/Aprire regolaz. lamelle 1 = STOP/Chiudere regolaz. lamelle</p>				
12	Mov. tenda Su-Giù limitato	Uscita A	1 bit DPT 1.008	C, W
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri <i>Tenda</i>, pag. 63 per il parametro <i>Limitare campo di mov.</i> è stata selezionata l'opzione <i>Mediante ogg. "Mov. tenda Su-Giù limitato"</i>. Alla ricezione di un telegramma con il valore 0 su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene alzata al limite parametrizzato. Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, la tenda viene abbassata al limite parametrizzato. La tenda viene fermata automaticamente al raggiungimento del limite superiore o inferiore parametrizzato.</p> <p>Valore telegramma 0 = SU limitato 1 = GIÙ limitato</p>				
12	Attivazione limite	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri <i>Tenda</i>, pag. 63 per il parametro <i>Limitare campo di mov.</i> è stata selezionata l'opzione <i>Mediante ogg. "Attivazione limitazione"</i>. Tramite un parametro è possibile impostare, se il limite viene eseguito con un telegramma diretto o con un telegramma automatico.</p> <p>Valore telegramma: 0 = limite inattivo 1 = limite attivo</p>				

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag		
13	Mov. su pos. Altezza [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Posizioni/Preset</i>, pag. 72, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comun. "Movimento posizione Altezza/Lamelle [0...255]"</i> è impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Se si riceve un telegramma su questo oggetto di comunicazione, la tenda si muove all'altezza che corrisponde al valore ricevuto.</p> <p>Una volta raggiunta la posizione di destinazione, le lamelle s'impostano sulla stessa posizione che avevano prima del movimento. Se si riceve un telegramma sull'oggetto di comunicazione <i>Mov. su pos. Lamelle [0...255]</i> durante il movimento, dopo il raggiungimento della posizione di destinazione, le lamelle s'impostano a seconda del valore ricevuto.</p> <p>Valore telegramma: 0 = in alto ... = posizione intermedia 255 = in basso</p>						
14	Mov. su pos. Lamelle [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Posizioni/Preset</i>, pag. 72, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comun. "Movimento posizione Altezza/Lamelle [0...255]"</i> è stata impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td style="text-align: center;">Nota</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i>.</td> </tr> </table> <p>In caso di ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione, le lamelle vengono posizionate secondo il valore ricevuto. Se la tenda è in movimento, raggiunge prima la posizione di destinazione, dopo di che segue la regolazione delle lamelle.</p> <p>Valore telegramma: 0 = lamelle APERTE ... = posizione intermedia 255 = lamelle CHIUSE</p>					Nota	Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .
Nota						
Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .						
15	Movimento su posizione 1, 2	Uscita A	1 bit DPT 1.022	C, W		
16	Movimento su posizione 3, 4					
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Posizioni/Preset</i>, pag. 72, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comunicazione "Movimento/Impost. pos. 1-4" 1 bit</i> è selezionata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Alla ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene portata nella posizione di preset memorizzata. Dopo il raggiungimento della posizione, la regolazione delle lamelle viene eseguita nella modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> in funzione al valore preset memorizzato. In caso di ricezione di un telegramma con il valore 0, la tenda si muove nella posizione parametrizzata 1 (o posizione 3). In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1, la tenda si muove nella posizione parametrizzata 2 (o posizione 4).</p> <p>Valore telegramma: 0 = movimento su posizione 1 o 3 1 = movimento su posizione 2 o 4</p>						
17	Impostare posizione 1, 2	Uscita A	1 bit DPT 1.022	C, W		
18	Impostare posizione 3, 4					
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Posizioni/Preset</i>, pag. 72, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comunicazione "Movimento/Impost. pos. 1-4" 1 bit</i> è selezionata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Alla ricezione di un telegramma su questo oggetto di comunicazione, si acquisisce la posizione attuale della tenda come il nuovo valore preset. Se si riceve il valore telegramma 0, la posizione attuale è memorizzata come il nuovo valore preset della posizione 1 (o posizione 3). Se si riceve il valore telegramma 1, la posizione attuale è memorizzata come il nuovo valore preset della posizione 2 (o posizione 4).</p> <p>In caso di interruzione di tensione bus vengono mantenuti i valori preset memorizzati. Quando si riprogramma l'apparecchio è possibile impostare tramite un parametro, se i valori memorizzati devono essere sovrascritti con i valori parametrizzati in precedenza.</p> <p>Valore telegramma: 0 = impostare posizione 1 o 3 1 = impostare posizione 2 o 4</p>						

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag		
19	Attivare calcolo durata mov.	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Attuatore</i>, pag. 63, per il parametro <i>Calcolo durate movimenti (Su/Giù)</i> è stata selezionata l'opzione <i>Si – mediante riconoscimento fine corsa</i>.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Nota</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo per gli apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1, e attiva il calcolo automatico della durata di movimento tramite rivelazione corrente.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Durante questa operazione, la tenda si sposta prima nel fine corsa superiore. La tenda si sposta allora nel fine corsa inferiore e poi ritorna al fine corsa superiore. Le durate di movimento totali calcolate per i movimenti su e giù sono memorizzate, e la tenda viene spostata nella posizione parametrizzata dopo il calcolo della durata del movimento. Un calcolo della durata del movimento attualmente attivo viene interrotto da:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ telegrammi di sicurezza, quali Allarme maltempo, Oper. forzata, ecc. ▪ attivazione del comando manuale (solo con JRA/S x.y.5.1 e JRA/S x.y.2.1) ▪ telegrammi diretti di movimento o di posizione, ad es., SU, GIÙ, ecc. <p>Se l'automatismo protezione parasole è attivato, viene interrotto per il tempo necessario per calcolare la durata del movimento.</p> <p>È possibile eseguire un calcolo della durata del movimento anche in caso di blocco del comando diretto.</p> <p>Valore telegramma: 0 = nessuna reazione 1 = attivare calcolo durata mov. (SU > GIÙ > SU)</p>					Nota	Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo per gli apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1, e attiva il calcolo automatico della durata di movimento tramite rivelazione corrente.
Nota						
Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo per gli apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1, e attiva il calcolo automatico della durata di movimento tramite rivelazione corrente.						
19	Attivare mov. di riferimento	Uscita A	1 bit DPT 1.008	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Attuatore</i>, pag. 63, per il parametro <i>Abilitare ogg. di comunicazione "Attivare mov. di riferimento" 1 bit</i> è impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Nota</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo nelle modalità <i>Comando tenda con o senza regolazione lamelle</i>.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Questo oggetto di comunicazione attiva il movimento di riferimento. Quando si riceve un telegramma, la tenda si alza o si abbassa completamente. La posizione memorizzata viene aggiornata e la tenda si sposta nella posizione parametrizzata dopo il movimento di riferimento.</p> <p>Quando il comando automatico è attivato, il movimento di riferimento interrompe il comando automatico fino al raggiungimento della posizione di riferimento. Tuttavia, non è disattivato, ma continua a ricevere telegrammi automatici. Questi vengono eseguiti quando il movimento di riferimento è terminato.</p> <p>Se durante il movimento di riferimento si riceve un telegramma di posizione o di movimento diretto o automatico, viene eseguito per primo il movimento di riferimento e viene raggiunta poi la posizione di destinazione ricevuta.</p> <p>I telegrammi STOP e progressivi vengono ignorati durante un movimento di riferimento. Se una funzione di sicurezza è attivata, non è possibile eseguire un movimento di riferimento. Un movimento di riferimento attualmente attivato viene interrotto da:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ telegrammi di sicurezza, quali Allarme maltempo, Oper. forzata, ecc. ▪ attivazione del comando manuale (solo con JRA/S x.y.5.1 e JRA/S x.y.2.1) <p>È possibile eseguire un movimento di riferimento anche in caso di blocco del comando diretto.</p> <p>Valore telegramma: 0 = movimento di riferimento tutto su 1 = movimento di riferimento tutto giù</p>					Nota	Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo nelle modalità <i>Comando tenda con o senza regolazione lamelle</i> .
Nota						
Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo nelle modalità <i>Comando tenda con o senza regolazione lamelle</i> .						
20	Scenario a 8 bit	Uscita A	1 byte DPT 18.001	C, W		
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se nella finestra parametri A: <i>Funzioni</i>, per il parametro <i>Attivare scenario a 8 bit</i> è impostata l'opzione <i>Si</i>.</p> <p>Questo oggetto di comunicazione permette di assegnare ogni uscita a fino a 18 scenari con posizioni parametrizzate. Nel caso di un'interruzione della tensione bus, i valori di scenario memorizzati sono mantenuti, se per il parametro <i>Sovrascr. scenari in caso di download</i> è stata selezionata l'opzione <i>No</i>.</p> <p>Una tabella chiave scenario a 8 bit con tutte le combinazioni possibili è riportata nell'Appendice.</p>						

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
21	Attivazione autom.	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Se si riceve un telegramma con il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, il comando automatico viene attivato per l'uscita corrispondente. L'uscita può quindi essere controllata mediante gli oggetti di comunicazione automatici <i>Sole</i>, <i>Presenza</i>, <i>Riscaldamento</i> e <i>Raffreddamento</i>, <i>Temperatura ambiente</i> nonché <i>Sole: mov. su altezza [0...255]</i> e <i>Sole: mov. lamelle [0...255]</i>.</p> <p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 0, l'uscita non reagisce più ai telegrammi in arrivo sugli oggetti di comunicazione automatici. Se l'uscita sta eseguendo un telegramma di movimento automatico, il movimento viene eseguito fino alla fine.</p> <p>Se il comando automatico è attivato, l'uscita viene aggiornata con i valori memorizzati degli oggetti di comunicazione negli oggetti di comunicazione automatici.</p> <p>Nel caso di un movimento di riferimento, un comando automatico attivo viene interrotto fino al raggiungimento della posizione di riferimento. Tuttavia, non è disattivato, ma continua a ricevere telegrammi automatici. Questi vengono eseguiti quando il movimento di riferimento è terminato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando automatico disattivato 1 = comando automatico attivato</p>				
22	Sole	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, W, T, U
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione sono presi in considerazione solo se il comando automatico è attivato. In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1 sull'oggetto di comunicazione <i>Sole</i>, la tenda raggiunge la posizione parametrizzata <i>Posizione con sole = 1</i>. In caso di ricezione di un telegramma con il valore 0, la tenda raggiunge la posizione parametrizzata <i>Posizione con sole = 0</i>.</p> <p>La reazione ad un telegramma in arrivo può essere eseguita con ritardo mediante i parametri <i>Ritardo con sole = X</i>, in modo che in caso di cambiamenti di tempo frequenti le tende non si alzino e abbassino in continuazione. In caso di ricezione di un telegramma con il valore opposto durante il ritardo, la <i>Posizione con sole = 1</i> non viene avviata. La tenda rimane nella <i>Posizione con sole = 0</i> o viceversa.</p> <p>Se per la <i>Posizione con sole = X</i> è impostata l'opzione <i>Ricevere posizione mediante oggetto</i> (8 bit), allo scadere del tempo di ritardo l'uscita avvia quella posizione che è stata ricevuta per ultima sugli oggetti di comunicazione <i>Sole: mov. su altezza [0...255]</i> (modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> e modalità <i>Comando tenda senza regolazione lamelle</i>) e <i>Sole: mov. lamelle [0...255]</i> (solo modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i>).</p> <p>Valore telegramma: 0 = sole non presente 1 = sole</p>				
23	Sole: mov. su altezza [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, W, T, U
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione vengono eseguiti solo se il comando automatico è attivato e se sull'oggetto di comunicazione <i>Sole</i> è stato ricevuto un telegramma con il valore 1. La tenda viene posizionata in base al valore ricevuto.</p> <p>Valore telegramma: 0 = in alto ... = posizione intermedia 255 = in basso</p> <p>Una volta raggiunta la posizione di destinazione, le lamelle s'impostano sulla posizione che avevano prima del movimento. Se si riceve un telegramma sull'oggetto di comunicazione <i>Sole: mov. lamelle [0...255]</i> durante il movimento, al raggiungimento della posizione di destinazione, le lamelle vengono impostate in funzione del valore ricevuto.</p>				

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag				
24	Sole: mov. lamelle [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, W, T, U				
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione vengono eseguiti solo se il comando automatico è attivato e se sull'oggetto di comunicazione <i>Sole</i> è stato ricevuto un telegramma con il valore 1. Le lamelle vengono posizionate in base al valore ricevuto.</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th colspan="2">Nota</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="2">Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i>.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Valore telegramma: 0 = lamelle APERTE ... = posizione intermedia 255 = lamelle CHIUSE</p> <p>Se la tenda è in movimento, raggiunge prima la posizione di destinazione, dopo di che segue la regolazione delle lamelle.</p>					Nota		Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .	
Nota								
Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .								
25	Presenza	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, W, T, U				
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione sono presi in considerazione solo se il comando automatico è attivato. Alla ricezione di un telegramma con il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, il comando automatico protezione parasole è attivato e la tenda è controllata in base alla posizione parametrizzata <i>Posizione con sole = X</i>. Alla ricezione di un telegramma con il valore 0 su questo oggetto di comunicazione, il comando automatico riscaldamento/raffreddamento è attivato e la tenda è controllata in base alla posizione parametrizzata <i>Posizione con risc. = 1 e sole = X</i> o <i>Pos. con raffreddamento = 1 e sole = X</i>.</p> <p>La reazione ad un telegramma in arrivo può essere eseguita con ritardo mediante il parametro <i>Ritardo con presenza = X</i>, in modo che non ci siano continui sollevamenti e abbassamenti delle tende quando si entra e esce spesso nella e dalla stanza. In caso di ricezione di un telegramma con il valore opposto entro il periodo di ritardo, la tenda non raggiunge la posizione di destinazione Riscaldamento/Raffreddamento, ma mantiene la posizione di destinazione Protezione parasole e viceversa.</p> <p>Valore telegramma: 0 = ad es. nessun presente (> riscaldamento/raffreddamento automatico attivato) 1 = ad es. persone presenti (> automatismo protezione parasole attivato)</p> <p>Vanno notati i valori telegramma con gli oggetti di comunicazione 26/27 e eventualmente 28 (riscaldamento/raffreddamento)!</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th colspan="2">Nota</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="2">Se si desidera effettuare la programmazione del riscaldamento/raffreddamento automatico, ma non dell'automatismo protezione parasole in un sistema, l'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> deve quindi rimanere senza un collegamento. In questo modo il valore 0 viene impostato automaticamente per questo oggetto di comunicazione. Così, il riscaldamento/raffreddamento automatico si attiva immediatamente quando l'automatismo viene attivato mediante l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione autom.</i></td> </tr> </tbody> </table>					Nota		Se si desidera effettuare la programmazione del riscaldamento/raffreddamento automatico, ma non dell'automatismo protezione parasole in un sistema, l'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> deve quindi rimanere senza un collegamento. In questo modo il valore 0 viene impostato automaticamente per questo oggetto di comunicazione. Così, il riscaldamento/raffreddamento automatico si attiva immediatamente quando l'automatismo viene attivato mediante l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione autom.</i>	
Nota								
Se si desidera effettuare la programmazione del riscaldamento/raffreddamento automatico, ma non dell'automatismo protezione parasole in un sistema, l'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> deve quindi rimanere senza un collegamento. In questo modo il valore 0 viene impostato automaticamente per questo oggetto di comunicazione. Così, il riscaldamento/raffreddamento automatico si attiva immediatamente quando l'automatismo viene attivato mediante l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione autom.</i>								
26 27	Riscaldamento Raffreddamento	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, W, T, U				
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione vengono eseguiti solo se il comando automatico è attivato e se sull'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> è stato ricevuto il valore 0.</p> <p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1 sull'oggetto di comunicazione <i>Riscaldamento</i>, l'uscita raggiunge la posizione parametrizzata <i>Posizione con risc. = 1 e sole = 1</i> o <i>Posizione con risc. = 1 e sole = 0</i>.</p> <p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1 sull'oggetto di comunicazione <i>Raffreddamento</i>, l'uscita raggiunge la posizione parametrizzata <i>Pos. con raffreddamento = 1</i> o <i>sole = 1</i> e <i>Pos. con raffreddamento = 1 e sole = 0</i>.</p> <p>Se su entrambi gli oggetti di comunicazione, l'ultimo valore ricevuto è uno 0 o un 1, il comando automatico riscaldamento/raffreddamento è disattivato e l'uscita è controllata tramite il comando automatico protezione parasole.</p> <p>Valore telegramma: 0 = non RISCALDAMENTO/non RAFFREDDAMENTO 1 = RISCALDAMENTO/RAFFREDDAMENTO</p>								

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
28	Ricezione temperatura ambiente	Uscita A	2 byte DPT 9.001	C, W, T, U
<p>I telegrammi in arrivo su questo oggetto di comunicazione vengono eseguiti solo se il comando automatico è attivato, se sull'oggetto di comunicazione <i>Presenza</i> è stato ricevuto il valore 0 e se la protezione contro il surriscaldamento è stata attivata.</p> <p>Con questo oggetto di comunicazione è possibile ricevere la temperatura ambiente ad esempio da un regolatore di temperatura ambiente. La tenda si sposta sulla posizione impostata, nella misura in cui la soglia configurata viene superata ed è stato ricevuto il valore 1 sugli oggetti di comunicazione <i>Riscaldamento</i> e <i>Sole</i>. Così, per esempio nella stagione di riscaldamento (inverno) in caso di assenza e contemporaneamente effetto del sole, si evita il surriscaldamento dell'ambiente.</p>				
29	Bloccare/abilitare mod. auto	Uscita A	1 bit DPT 1.001	C, W, T, U
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se il comando automatico è attivo e nella finestra parametri <i>A: Autom. protezione parasole</i>, pag. 75, è stato selezionato il parametro <i>Commutaz. sul funzion. automatico</i> dell'opzione <i>Bloccare/abilitare mediante ogg.</i></p> <p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, il comando automatico viene bloccato automaticamente e l'uscita può essere controllata tramite gli oggetti di comunicazione diretti. Il comando automatico non può più essere attivato tramite l'oggetto di comunicazione <i>Attivazione automatico</i>.</p> <p>In caso di ricezione di un telegramma con il valore 0 su questo oggetto di comunicazione, viene nuovamente attivato il comando automatico per l'uscita specifica.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando automatico abilitato 1 = comando automatico bloccato</p>				
30	Bloccare/abilitare mod. dir	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Questo oggetto di comunicazione è abilitato se il comando automatico è attivo e nella finestra parametri <i>A: Automatismo protezione parasole</i>, pag. 75, è stato selezionato il parametro <i>Commutaz. sul funzion. diretto</i> dell'opzione <i>Bloccare/abilitare mediante ogg.</i></p> <p>Se si riceve un telegramma con il valore 1 su questo oggetto di comunicazione, i telegrammi in arrivo sugli oggetti di comunicazione diretti non vengono eseguiti (ad eccezione dell'attivazione <i>Calcolo durata movimento/movimento di riferimento</i>).</p> <p>Se su questo oggetto di comunicazione viene ricevuto un telegramma con il valore 0, il funzionamento diretto viene abilitato. I telegrammi diretti (SU, GIÙ, ecc.) verranno tuttavia eseguiti solo se il comando automatico è disabilitato. In caso contrario, il comando automatico ha la priorità più alta e i messaggi diretti non vengono considerati.</p> <p>Valore telegramma: 0 = funzionamento diretto abilitato 1 = funzionamento diretto bloccato</p>				
31	Blocco	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, l'uscita si porta in una posizione parametrizzata. Il comando dell'uscita tramite oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato. Dopo aver rimosso il blocco, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata quando vengono azzerati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato</p>				
32	Operazione forzata 1 bit	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, l'uscita si porta in una posizione parametrizzata. Il comando dell'uscita tramite oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato. Dopo aver rimosso il blocco, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata quando vengono azzerati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato/operazione forzata attiva</p>				

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag		
32	Operazione forzata 2 bit	Uscita A	2 bit DPT 2.002	C, W, T, U		
<p>Se si riceve un telegramma con il valore 2 (binario 10) su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene alzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato.</p> <p>Se si riceve un telegramma di valore 3 (binario 11) su questo oggetto di comunicazione, la tenda viene abbassata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato.</p> <p>Con i valori 0 (binario 00) o 1 (binario 01) l'operazione forzata viene nuovamente annullata. La tenda si sposta quindi nella posizione parametrizzata quando vengono annullati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 (binario 00) = comando abilitato 1 (binario 01) = comando abilitato 2 (binario 10) = comando SU bloccato 3 (binario 11) = comando GIÙ bloccato</p>						
33	Stato Altezza [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, R, T		
<p>Su questo oggetto di comunicazione, l'uscita invia l'altezza della posizione attuale della tenda. La posizione attuale è inviata al termine di un movimento.</p> <p>Valore telegramma: 0 = in alto ... = posizione intermedia 255 = in basso</p>						
34	Stato Lamelle [0...255]	Uscita A	1 byte DPT 5.001	C, R, T		
<p>Su questo oggetto di comunicazione, l'uscita invia la posizione attuale delle lamelle. La posizione attuale è inviata al termine di un movimento.</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td style="text-align: center;">Nota</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i>.</td> </tr> </table> <p>Valore telegramma: 0 = lamelle APERTE ... = posizione intermedia 255 = lamelle CHIUSE</p>					Nota	Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .
Nota						
Questo oggetto di comunicazione è disponibile solo in modalità <i>Comando tenda con regolazione lamelle</i> .						
35 36	Stato Fine corsa superiore Stato Fine corsa inferiore	Uscita A	1 bit DPT 1.008	C, R, T		
<p>L'uscita invia su questo oggetto di comunicazione l'informazione indicante se la tenda è nel fine corsa superiore o inferiore oppure no.</p> <p>Valore telegramma: 0 = tenda non in fine corsa superiore né inferiore 1 = tenda in fine corsa superiore o inferiore</p> <p>Lo Stato Fine corsa basso/alto viene inviato al raggiungimento o all'abbandono del fine corsa superiore/inferiore.</p>						
37	Stato Operabilità	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, R, T		
<p>Su questo oggetto di comunicazione l'uscita invia l'informazione indicante se il comando dell'uscita è abilitato o bloccato. Il comando viene bloccato quando una delle due funzioni di sicurezza è stata attivata, ad esempio allarme vento, o quando l'unità è in modalità di comando manuale.</p> <p>Esempio: L'utente può vedere mediante un LED sul pulsante che il comando dell'uscita non è possibile tramite pulsante e che, inoltre, il comando automatico non può essere attivato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato</p>						

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
38	Stato Automatico	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, R, T
<p>Con questo oggetto di comunicazione, l'uscita invia l'informazione indicante se il comando automatico è attivato o disattivato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando automatico disattivato 1 = comando automatico attivato</p>				
39	Informazioni di stato	Uscita A	2 byte Non DPT	C, R, T
<p>Tramite questo oggetto di comunicazione l'apparecchio invia le informazioni di stato su ogni uscita.</p> <p>Nel byte meno significativo (bit n. 0...7) le informazioni sono conformi allo stato di funzionamento attuale. In ogni caso può essere attivo uno stato soltanto.</p> <p>Il byte più significativo (bit 8 ... 15) non è utilizzato nella modalità di funzionamento <i>Valvole di ventilazione, modalità su comando</i>.</p> <p>Lo stato attuale o il valore dell'oggetto di comunicazione viene inviato in caso di modifica o di richiesta mediante l'oggetto di comunicazione <i>Richiedere valori di stato</i>.</p> <p>Per ulteriori informazioni vedere: Tabella chiave scenario (8 bit), DPT 18.001, pag. 122 e Tabella chiave per oggetto di comunicazione Informazioni di stato (bit 0...7), pag. 123 nell'appendice</p> <p>Byte meno signif.</p> <p>Bit 0: Comando manuale Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 1: Blocco attivo Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 2: Operazione forzata Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 3: Allarme ghiaccio Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 4: Allarme pioggia Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 5: Allarme vento Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 6: Comando automatico protezione parasole Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 7: Riscald./Raffred. automatico Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Byte più signif.</p> <p>Bit 8: Errore attuatore (nessuna corrente rilevata con attuatore comandato, solo per apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1) Valore telegramma 0: nessun errore Valore telegramma 1: errore</p> <p>Bit 9: Attuatore in movimento o Controllo Relais attuatore on*** Valore telegramma 0: no Valore telegramma 1: sì</p> <p>Bit 10: Attuatore gira in GIÙ o Controllo relais attuatore on in direzione GIÙ*** Valore telegramma 0: no Valore telegramma 1: sì</p> <p>Bit 11: Attuatore gira in SU o Controllo relais attuatore on in direzione SU*** Valore telegramma 0: no Valore telegramma 1: sì</p> <p>Bit 12: Ritardo invio e ricezione attivo Valore telegramma 0: no Valore telegramma 1: sì</p> <p>Bit 13...15: Non utilizzato</p>				

3.3.4

Oggetto di comunicazione uscita A...X Modalità operativa Valvole di ventilazione, modalità su comando

N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
10	Valvola ventil. Ap./Ch. On/Off	Uscita	1 bit DPT 1.009	C, W
<p>Se un telegramma con il valore 1 è ricevuto su questo oggetto di comunicazione, il contatto di uscita si chiude. La valvola di ventilazione chiusa si apre allora e/o le utenze collegate vengono attivate. Se si riceve un telegramma con il valore 0, la valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza viene disattivata. Il contatto dell'uscita ritorna nella posizione neutrale. La polarità dell'oggetto di comunicazione può essere modificata tramite il parametro <i>Invertire uscita</i>.</p> <p>Valore telegramma 0 = CHIUSO/OFF 1 = APERTO/ON</p>				
31	Blocco	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, l'uscita si porta in una posizione parametrizzata. Il comando dell'uscita tramite oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato. Dopo aver rimosso il blocco, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata quando vengono azzerati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato</p>				
32	Operazione forzata 1 bit	Uscita A	1 bit DPT 1.003	C, W, T, U
<p>Alla ricezione di un telegramma con il valore 1, l'uscita si porta in una posizione parametrizzata. Il comando dell'uscita tramite oggetti di comunicazione diretti e automatici è bloccato. Dopo aver rimosso il blocco, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata quando vengono azzerati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti e automatici è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato/operazione forzata attiva</p>				
32	Operazione forzata 2 bit	Uscita A	2 bit DPT 2.001	C, W, T, U
<p>Se un telegramma con il valore 2 (binario 10) è ricevuto su questo oggetto di comunicazione, il contatto di uscita si chiude. La valvola di ventilazione chiusa si apre allora e/o le utenze collegate vengono attivate. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti è bloccato.</p> <p>Se si riceve un telegramma con il valore 3 (binario 11), la valvola di ventilazione si chiude e/o l'utenza viene disattivata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti è bloccato.</p> <p>Con i valori 0 (binario 00) o 1 (binario 01) l'operazione forzata viene nuovamente annullata. L'uscita comanda quindi la posizione quando vengono annullati l'allarme di vento, il blocco e l'operazione forzata. Il comando tramite gli oggetti di comunicazione diretti è nuovamente abilitato.</p> <p>Valore telegramma: 0 (binario 00) = comando abilitato 1 (binario 01) = comando abilitato 2 (binario 10) = APERTO/ON - Comando bloccato 3 (binario 11) = CHIUSO/OFF - Comando bloccato</p>				
33	Stato Aperto/Chiuso On/Off	Uscita A	1 bit DPT 1.011	C, R, T
<p>Su questo oggetto di comunicazione l'uscita invia l'informazione indicante se la valvola di ventilazione è aperta o chiusa e/o se le utenze collegate sono attivate o disattivate. Lo stato attuale viene inviato dopo ogni esecuzione. Se nel frattempo si riceve un nuovo telegramma, lo stato attuale viene inviato solo dopo l'esecuzione dell'ultimo telegramma.</p> <p>Valore telegramma: 0 = valvole di ventilazione CHIUSE o contatto di attivazione OFF 1 = valvole di ventilazione APERTE o contatto di attivazione ON</p>				

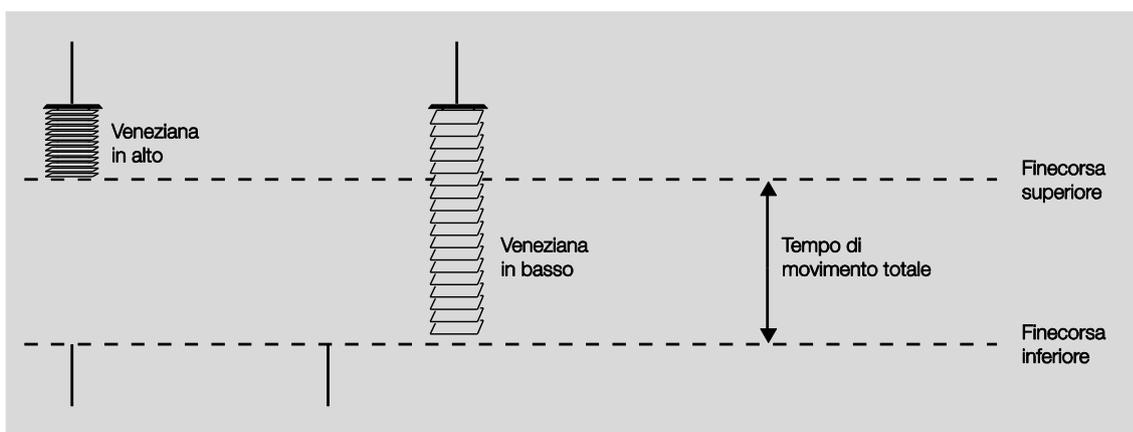
N.	Funzione	Nome oggetto	Tipo di dati	Flag
37	Stato Operabilità	Uscita A	1 bit DPT 1.002	C, R, T
<p>Su questo oggetto di comunicazione l'uscita invia l'informazione indicante se il comando dell'uscita è abilitato o bloccato. Il comando viene bloccato quando una delle due funzioni di sicurezza è stata attivata, ad esempio allarme vento, o quando l'unità è in modalità di comando manuale.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p>Esempio</p> <p>L'utente può vedere mediante un LED sul pulsante che il comando della tenda non è possibile tramite pulsante.</p> </div> <p>Valore telegramma: 0 = comando abilitato 1 = comando bloccato</p>				
39	Informazioni di stato	Uscita A	2 byte Non DPT	C, R, T
<p>Tramite questo oggetto di comunicazione l'apparecchio invia le informazioni di stato su ogni uscita.</p> <p>Nel byte meno significativo (bit n. 0...7) le informazioni sono conformi allo stato di funzionamento attuale. In ogni caso può essere attivo uno stato soltanto.</p> <p>Il byte più significativo (bit n. 8...15) contiene altre informazioni, specifiche dell'attuatore collegato.</p> <p>Lo stato attuale o il valore dell'oggetto di comunicazione viene inviato in caso di modifica o di richiesta mediante l'oggetto di comunicazione <i>Richiedere valori di stato</i>.</p> <p style="padding-left: 40px;">Per ulteriori informazioni vedere: Tabella chiave scenario (8 bit), DPT 18.001, pag. 122 e Tabella chiave per oggetto di comunicazione Informazioni di stato (bit 0...7), pag. 123 nell'appendice</p> <p>Byte meno signif.</p> <p>Bit 0: Comando manuale Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 1: Blocco attivo Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 2: Operazione forzata Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 3: Allarme ghiaccio Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 4: Allarme pioggia Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 5: Allarme vento Valore telegramma 0: inattivo Valore telegramma 1: attivo</p> <p>Bit 6: Non utilizzato</p> <p>Bit 7: Non utilizzato</p> <p>Byte più signif.</p> <p>Bit 8...15: Non utilizzato</p>				

4 Progettazione e applicazione

Questa sezione fornisce informazioni utili sulla progettazione e l'applicazione degli attuatori per veneziane/tapparelle. Per ulteriori informazioni sulla progettazione e l'applicazione è possibile consultare anche il Manuale di applicazione *Comando veneziane* in www.abb.de/knx.

4.1 Durate di movimento (veneziane, tapparelle, ecc.)

La durata di movimento è il tempo necessario ad una tenda per eseguire un movimento da "su tutto" a "giù tutto" e viceversa. Le durate di movimento SU o GIÙ possono essere trasmesse o inserite separatamente. Se il JRA/S riceve un telegramma di movimento verso l'alto e/o il basso, interviene l'uscita corrispondente e la tenda si muove nella direzione desiderata.



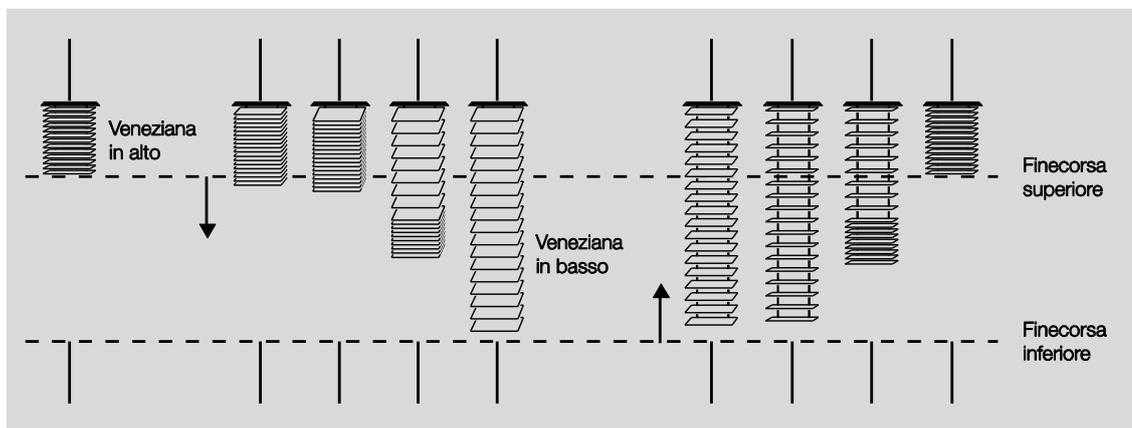
La tenda continua il movimento in questa direzione finché l'uscita non riceve un telegramma STOP o fino al raggiungimento della posizione finale superiore e/o inferiore e allo spegnimento dell'attuatore tramite finecorsa. Se l'attuatore viene disattivato con il finecorsa, il contatto di uscita corrispondente rimane chiuso, fino allo scadere della durata del movimento. Inoltre, la durata di movimento può essere prolungata da un tempo di sovracorsa parametrizzabile, vedere il parametro *Comm. uscita senza tensione dopo*. Solo allora sull'uscita non è più presente alcuna tensione. Il tempo di sovracorsa non viene preso in considerazione se per il parametro *Posizione lamelle dopo raggiungimento fine corsa inf.* è impostato un valore diverso dal 100%. In questo caso, dopo aver raggiunto il fine corsa inferiore, l'uscita imposta le lamelle secondo il valore parametrizzato.

ABB i-bus® KNX

Progettazione e applicazione

Comando tenda con regolazione lamelle (veneziana, tendina, ecc.)

Dopo un movimento SU della veneziana le lamelle sono generalmente aperte (lamelle in posizione orizzontale). Se la veneziana viene abbassata, le lamelle prima si chiudono (lamelle in posizione verticale) e la veneziana si muove verso il basso. Prima che la veneziana venga sollevata, le lamelle prima si aprono di nuovo (lamelle in posizione orizzontale) (vedi figura).



Per orientare l'angolo delle lamelle è possibile comandare brevi movimenti. In questo modo, per un breve periodo di tempo parametrizzato, la cosiddetta Durata attivaz. regolazione lamelle, la veneziana viene portata per gradi nella direzione desiderata e quindi viene eseguita una regolazione delle lamelle. Più breve è la Durata attivaz. regolazione lamelle, più piccolo è l'angolo di regolazione delle lamelle.

ABB i-bus® KNX

Progettazione e applicazione

4.1.1

Calcolo automatico durata movimento

Nota			
<p>Il calcolo automatico della durata del movimento è disponibile solo per gli apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1.</p> <p>Per gli apparecchi del tipo JRA/S 4.230.5.1 e JRA/S 8.230.5.1, il calcolo automatico della durata del movimento deve essere parametrizzato sempre in coppia e nello stesso modo per entrambe le uscite di una radice (ad esempio, A+B, C+D, ecc.) tramite il riconoscimento fine corsa. Gli azionamenti collegati dovrebbero essere dello stesso tipo e/o avere la stessa corrente assorbita. Una parametrizzazione mista non è consentita e può portare a errori nel calcolo della durata del movimento. Esempio:</p>			
Parametro	Uscita A Opzione parametri	Uscita B Opzione parametri	Nota
Calcolo durate movimenti (Su/Giù)	<i>Si – mediante riconoscimento fine corsa</i>	<i>Si – mediante riconoscimento fine corsa</i>	OK
Calcolo durate movimenti (Su/Giù)	<i>No - impostare durate movimento</i>	<i>Si – mediante riconoscimento fine corsa</i>	non consentito

Il calcolo della durata del movimento calcola le durate di movimento degli attuatori. La durata del flusso di corrente viene misurata tramite la rivelazione di corrente, che l'attuatore richiede per il movimento dal fine corsa inferiore al fine corsa superiore e viceversa. Questo ha il vantaggio che le veneziane compensano il processo di invecchiamento e le influenze dovute alla temperatura sulla tenda, ad es. la distensione dei nastri o delle corde. Questo permette di posizionare la tenda con più precisione. Inoltre, il calcolo della durata del movimento semplifica e accelera la messa in servizio e invia un messaggio di errore se il flusso di corrente dell'attuatore collegato è interrotto.

Il calcolo della durata del movimento è effettuato in automatico durante il funzionamento o, a scelta, tramite l'oggetto di comunicazione [Attivare calcolo durata mov.](#) Le durate di movimento calcolate vengono utilizzate come base per il calcolo e il controllo delle posizioni o per le segnalazioni di posizioni.

Importante
<p>Le durate di movimento devono essere di almeno 3 secondi per essere prese in considerazione durante il calcolo della durata del movimento. Le durate di movimento inferiori a 3 secondi vengono segnalati come un errore dell'attuatore.</p> <p>In fabbrica sono state preimpostate durate di movimento di 60 secondi per un movimento SU o GIÙ per lo stato alla consegna. Se si programma o riprogramma un apparecchio con le durate di movimento precedentemente calcolate e memorizzate in automatico o se si installa l'apparecchio in un altro sistema, va notato quanto segue:</p> <p>Se per il parametro <i>Cancellare le durate movimenti dopo download</i> è parametrizzata l'opzione <i>Si</i>, le durate di movimento memorizzate finora nell'apparecchio vengono sovrascritte con le preimpostazioni di fabbrica (durata di movimento infinita). Al primo calcolo della durata di movimento le durate di movimento calcolate vengono memorizzate e convalidate.</p> <p>Se avviene un'altra misurazione della durata, il movimento viene portato alla fine. Il nuovo valore misurato viene quindi confrontato con il valore attualmente memorizzato. Se la differenza è > 5 % l'uscita si disattiva e compare un messaggio di errore.</p> <p>Il bit n. 8 <i>Errore attuatore</i> dell'oggetto di comunicazione <i>Informazioni di stato</i> viene impostato.</p> <p>I LED dell'uscita in questione lampeggiano alternativamente.</p> <p>Le nuove durate di movimento sono solo valide e saranno memorizzate quando</p> <ul style="list-style-type: none"> • è stato effettuato un movimento dal fine corsa inferiore a quello superiore e viceversa, o • quando le durate di movimento sono state calcolate tramite l'oggetto di comunicazione <i>Attivare calcolo durata mov.</i>

4.1.2 Impostare durate movimento

In alternativa al calcolo automatico della durata di movimento, per gli apparecchi del tipo JRA/S x.y.5.1 è possibile utilizzare il metodo manuale per calcolare le durate di movimento tramite il programma applicativo. Durante questa operazione, le durate di movimento vengono calcolate dal fine corsa inferiore a quello superiore e viceversa, ad esempio con un cronometro. I valori misurati sono quindi immessi nei parametri ETS corrispondenti. Questo metodo deve essere applicato in apparecchi senza il calcolo della durata di movimento (JRA/S x.230.2.1 e JRA/S x.230.1.1).

Importante

La posizione attuale della tenda viene calcolata durante il funzionamento con l'aiuto delle durate di movimento. Pertanto, le durate di movimento devono essere misurate e parametrizzate con la massima precisione possibile o essere calcolate mediante il calcolo automatico della durata del movimento (solo per il tipo JRA/S x.y.5.1). Le durate di movimento precise sono la base per un calcolo esatto o il posizionamento della tenda soprattutto in caso di movimenti di posizione, del comando automatico o di messaggi di stato.

4.1.3 Ritardo avvio/arresto graduale e Durata minima movimento

Alcuni azionamenti non forniscono una potenza piena immediatamente all'avvio, ma solo dopo un ritardo di avvio graduale di pochi millisecondi. Altri azionamenti rimangono attivi per alcuni millisecondi anche dopo l'arresto (ritardo di arresto graduale) o hanno una durata minima di movimento. Questi parametri devono essere inseriti solo se si desidera posizionare la tenda con una precisione ancora più elevata.

Importante

In generale, le impostazioni standard di questi parametri sono sufficienti per il corretto funzionamento. Se si apportano modifiche ai parametri nell'impostazione personalizzata, occorre osservare i dati tecnici del rispettivo produttore dell'attuatore!

4.2 Impostazioni tenda

Comando tenda con regolazione lamelle

Sono disponibili due metodi per controllare le lamelle e calcolare i tempi di avvolgimento.

1. Tempo avvolgimento lamelle mediante la durata accensione regolazione lamelle.

Con questo metodo, il numero e la durata della regolazione lamelle sono specificati per far passare le lamelle dalla chiusura massima all'apertura massima. La posizione attuale della tenda viene calcolata durante il funzionamento con l'aiuto del numero massimo di regolazioni lamelle. La persona che esegue la messa in servizio deve contare e immettere come parametro il numero massimo di regolazioni lamelle.

2. Tempo avvolgimento lamelle mediante tempo globale avvolgimento lamelle

Con questo metodo viene in primo luogo calcolato il tempo, che la lamella richiede per far passare dalla chiusura massima all'apertura massima. Poi si imposta il numero desiderato di regolazioni lamelle (step) con cui le lamelle devono essere fatte passare dalla chiusura massima all'apertura massima. L'apparecchio JRA/S calcolerà così la durata di una regolazione delle lamelle.

Limitazione del campo di movimento

Per determinate applicazioni è possibile limitare il campo di movimento per l'utente.

Esempio
L'apertura e la chiusura delle finestre, porte e plafoniere sono limitate a una gamma di apertura da 0...20 % per una determinata cerchia di utenti, mentre per il custode è disponibile il comando completo.

Oltre alla limitazione del campo di movimento è possibile determinare se il limite superiore e inferiore per i telegrammi diretti e/o i telegrammi automatici deve essere eseguito.

Tempi morti

In rari casi è necessario compensare i tempi morti della tenda o delle lamelle dovuti a una causa meccanica. Per questa operazione sono disponibili parametri che compensano i tempi morti e consentono un posizionamento preciso.

Importante
In generale, le impostazioni standard di questi parametri sono sufficienti per il corretto funzionamento. Se si apportano modifiche ai parametri nell'impostazione personalizzata, occorre osservare i dati tecnici del rispettivo produttore della tenda!

Messa in tensione tenda/posizione fessura

Questa funzione viene utilizzata per mettere in tensione o serrare tende di stoffa o per impostare la cosiddetta posizione della fessura per le corazze della tapparella. Qui, la tenda viene arrestata al termine di un movimento in basso (GIÙ) e spostata nella direzione opposta del movimento per una durata parametrizzabile. In questo modo si mette in tensione il tessuto della tenda da sole o si impostano le fessure di luce o di ventilazione per una corazza della tapparella.

4.3 Funzioni di sicurezza

Allarme vento

Per proteggere la tenda contro il vento e la tempesta, l'apparecchio JRA/S è in grado di ricevere telegrammi di allarme vento (1 bit). In caso di un allarme vento, la tenda viene portata nella posizione parametrizzata Pos. in caso di all. vento e non può più essere comandata finché l'allarme vento non venga di nuovo disattivato.

L'apparecchio JRA/S può essere controllato da fino a 3 sensori di vento. Per ogni uscita si può selezionare a scelta su quale dei tre sensori di vento deve reagire, e se la funzione *Allarme* vento deve pure essere attivata per questa uscita o no. Inoltre, è possibile impostare la posizione in caso di vento per ogni uscita separatamente. I sensori di venti associati a un'uscita vengono collegati con OR, cioè, se è stato attivato un allarme su almeno uno dei sensori di vento associati, la posizione di allarme viene avviata.

Allarme pioggia e Allarme gelo

Per proteggere la tenda da sole contro la pioggia o impedire il congelamento in caso di gelo, l'apparecchio JRA/S è in grado di ricevere telegrammi di allarme pioggia o allarme gelo a 1 bit. In caso di allarme, la tenda viene portata nella posizione parametrizzata, e non può più essere spostata finché l'allarme non venga annullato. La posizione in caso di allarme pioggia e la posizione in caso di allarme gelo possono essere impostate separatamente per ogni uscita.

Informazioni sull'allarme vento, pioggia e gelo

L'apparecchio JRA/S monitora ciclicamente il sensore di vento e il sensore di pioggia e di gelo, cioè, i sensori inviano ciclicamente lo stato di allarme e l'apparecchio JRA/S attende questo segnale. Se il segnale non si verifica, l'apparecchio JRA/S presuppone che il sensore sia difettoso o la linea bus sia stata interrotta. Tutte le tende, su cui il sensore agisce si spostano nella posizione di allarme e il comando viene bloccato. Il tempo di monitoraggio dell'apparecchio JRA/S dovrebbe essere almeno così lungo come il tempo di invio ciclico del sensore di vento o del sensore di pioggia/gelo; in questo modo si evita che l'assenza di un singolo segnale, causata per esempio da un elevato carico del bus, determini lo spostamento immediato delle tende nella posizione in caso di allarme vento, pioggia o gelo.-
In caso di annullamento di un allarme vento, pioggia o gelo, la tenda viene spostato nella posizione parametrizzata Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata, e il comando è abilitato.

Blocco

La funzione *Blocco* permette di portare un'uscita dell'apparecchio JRA/S in modo mirato in una posizione parametrizzata o bloccare il comando tramite un telegramma a 1 bit. Dopo il richiamo della funzione *Blocco*, la tenda si sposta nella posizione parametrizzata Pos. in caso di blocco e il comando viene bloccato. In caso di annullamento, la tenda viene spostato nella posizione parametrizzata Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata, e il comando è abilitato.

Esempio
Con la parametrizzazione corrispondente, questa funzione consente di monitorare una finestra. Il comando di una tenda interna (veneziana o tapparella interna) è bloccato con le finestre aperte.

Operazione forzata

Un telegramma (a 1 bit o 2 bit) permette di portare ogni tenda separatamente in una posizione forzata e di bloccare il comando. Quando si attiva l'operazione forzata, si segnala allo stesso tempo all'uscita in quale posizione la tenda deve essere spostata. Il comando della tenda è quindi bloccato. In caso di annullamento dell'operazione forzata, la tenda viene spostato nella posizione parametrizzata Pos. in caso di annull. allarme maltempo, blocco e oper. forzata, e il comando è abilitato.

La funzione *Oper. forzata* è adatta ad esempio per sollevare o abbassare le veneziane e tapparelle per la pulizia delle finestre. Allo stesso tempo, il comando della tenda è bloccato in modo da non mettere in pericolo il personale di pulizia da movimenti inaspettati.

Priorità delle funzioni di sicurezza

Le funzioni di sicurezza *Allarme vento*, *Allarme pioggia*, *Allarme gelo* e *Blocco* hanno una priorità elevata rispetto a tutte le altre funzioni. Quindi, se una di queste funzioni è attivata per un'uscita, allora il comando dell'uscita è bloccato per gli altri movimenti. Inoltre, si può definire una priorità per le funzioni di sicurezza tra di loro, per controllare la tenda in modo mirato quando più di una funzione di sicurezza è attivata contemporaneamente.

Esempio
Un parametro determina che, quando si puliscono le finestre, l'operazione forzata ha una priorità elevata rispetto all'allarme vento, in modo da non ostacolare il personale di pulizia da un telegramma di movimento causato da un allarme vento.

4.4 Posizioni

Movimento di riferimento

Ogni uscita determina continuamente la posizione attuale della tenda nonché la posizione dell'angolo delle lamelle in base alla durata dei singoli movimenti. Su periodi più lunghi, durante la determinazione della posizione possono verificarsi leggere imprecisioni dovute a variazioni di temperatura e processi di invecchiamento. Pertanto, i dispositivi JRA/S utilizzano il fine corsa superiore e inferiore per definire chiaramente la posizione attuale della tenda. Ogni volta che la tenda è nel fine corsa superiore o inferiore, la posizione viene aggiornata nella memoria dell'apparecchio.

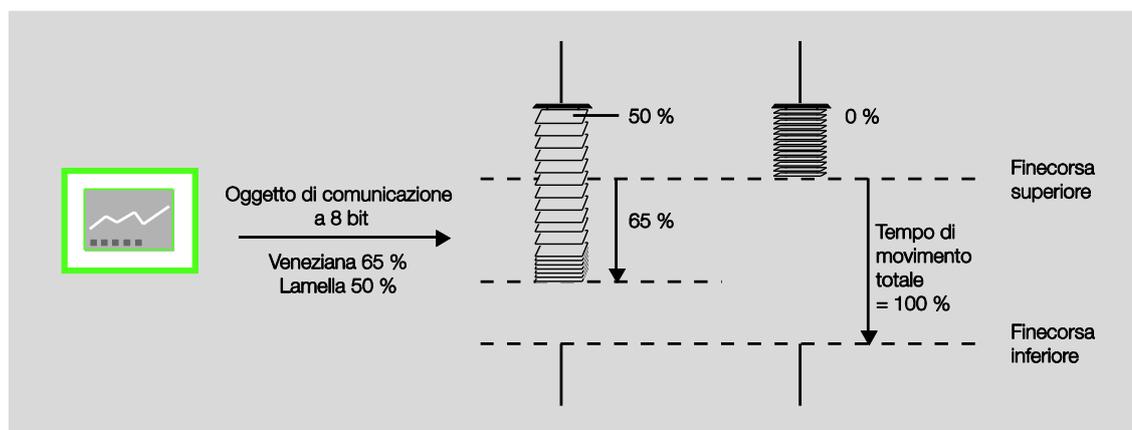
Se nel funzionamento normale non vengono raggiunti i fine corsa, è possibile attivare un movimento di riferimento "su tutto" o "giù tutto" tramite un telegramma. Dopo il movimento di riferimento la tenda rimane nella posizione di riferimento o ritorna nella posizione memorizzata, secondo l'impostazione dei parametri.

Raggiungimento diretto o indiretto della posizione

Il parametro *Movimento su posizione* consente di impostare se, in caso di un comando di movimento, la tenda debba essere portata direttamente dalla posizione attuale nella posizione di destinazione oppure se, ad ogni comando di movimento debba essere eseguito un movimento di riferimento indiretto in posizione superiore o inferiore.

Movimento in posizione 0...100 %

Con un valore a 8 bit è possibile portare la tenda nella posizione desiderata. In modalità *Comando tenda con regolazione lamelle* (veneziana), inoltre, con un valore a 8 bit è possibile orientare a piacere anche l'angolo delle lamelle. In questo modo, per ogni telegramma di movimento è possibile decidere nuovamente sulla direzione di movimento della tenda, ad es. impostare la posizione tramite un display o utilizzando una visualizzazione.



Movimento in posizione predefinita

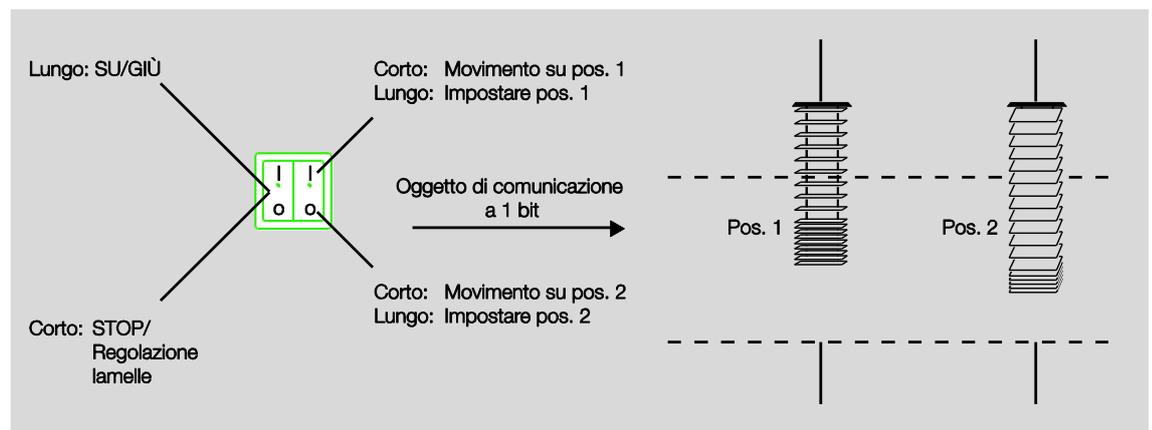
Per ogni uscita è possibile parametrizzare un massimo di 4 posizioni predefinite, che possono poi essere richiamate tramite un telegramma a 1 bit. Durante il movimento in una di queste posizioni predefinite, la posizione di destinazione deve essere impostata prima mediante il parametro durante la programmazione o tramite l'impostazione di una *Posizione predefinita*. Questa posizione predefinita può essere richiamata innumerevoli volte, ad esempio premendo un sensore a tasto.

Impostare posizione predefinita

La posizione predefinita può essere cambiata molto facilmente tramite un telegramma a 1 bit. Per questo scopo, le veneziane vengono spostate nella nuova posizione predefinita desiderata tramite telegrammi SU/GIÙ e STOP/regolazione lamelle. Questa nuova posizione viene poi assunta nella memoria dell'apparecchio come nuova posizione predefinita tramite un telegramma a 1 bit.

Esempio

Con una breve pressione del tasto, la veneziana viene spostata in una posizione predefinita, e con una lunga pressione del tasto, viene assunta la posizione attuale.



In caso di un'interruzione della tensione bus i valori predefiniti memorizzati rimangono mantenuti. Durante la programmazione è possibile impostare tramite un parametro, se i valori memorizzati devono essere sovrascritti con i valori parametrizzati.

Scenario a 8 bit

Con gli scenari a 8 bit è possibile gestire fino a 64 scenari diversi con un solo indirizzo di gruppo. Un telegramma di scenario a 8 bit contiene le seguenti informazioni:

- Numero dello scenario (1...64) e
- Richiamare/salvare scenario.

L'apparecchio JRA/S riceve il telegramma. Tutte le uscite che sono associate a un numero di scenario ricevuto tramite un parametro, vengono portate nella posizione di scenario richiamata o salvano la loro posizione attuale come nuovo valore predefinito per questo numero di scenario.

Una tabella chiave per l'oggetto di comunicazione *Scenario* con tutte le combinazioni possibili è riportata nell'Appendice.

Ogni singola uscita dell'apparecchio può essere assegnata a un massimo di diciotto scenari a 8 bit. Per ogni assegnazione, le impostazioni dell'altezza e della posizione delle lamelle possono essere effettuate direttamente tramite il parametro ETS.

Esempio

Le prime tre uscite dell'apparecchio sono assegnate ai seguenti scenari. I valori predefiniti sono stati memorizzati durante l'ultima impostazione degli scenari.

Uscita	Numero scenari	Specifica di posizione	Specifica per le lamelle
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 %	-

Se si richiama ora lo scenario n. 5, le tende delle uscite A e B raggiungono la posizione predefinita memorizzata e allineano le lamelle in base al valore predefinito memorizzato. La tenda dell'uscita C non è assegnata allo scenario n. 5 e di conseguenza non si muove.

Se, invece, si richiama lo scenario n. 10, solo la tenda dell'uscita C raggiunge la posizione predefinita memorizzata. Poiché in questo esempio l'uscita C è utilizzata nella modalità operativa *Comando tenda senza regolazione lamelle* (Tapparella), la successiva regolazione delle lamelle viene soppressa.

Se ora l'uscita A è stata portata nella posizione 20%/50 % per ultimo mediante il telegramma *Richiamo scenario n. 5*, e l'utente ora vuole assumere questa posizione anche come nuovo valore predefinito per lo scenario n. 45, allora il n. 45 e la richiesta *Memorizzazione scenario* vengono inviati tramite il KNX premendo un tasto. La tenda non si muove. La posizione attuale viene memorizzata come nuovo valore predefinito per lo scenario n. 45 (vedere tabella sotto) e viene raggiunta al prossimo richiamo di questo scenario.

Uscita	Numero scenari	Specifica di posizione	Specifica per le lamelle
A	5	20 %	50 %
A	9	47 %	30 %
A	45	20 %	50 %

Lo scenario a 8 bit fornisce alcuni vantaggi rispetto alla programmazione di scenari convenzionale.

Al richiamo di uno scenario si invia sempre solo un telegramma tramite il bus, che è ricevuto e implementato da tutti gli utenti dello scenario. La posizione di destinazione è memorizzata nell'apparecchio e non deve essere trasmessa ad ogni richiamo tramite il KNX. Per un massimo di 64 scenari è necessario solo un unico indirizzo di gruppo. Questo semplifica la progettazione e riduce il carico del bus.

Comport. interruzione tensione bus e programmazione

Ad un'interruzione della tensione bus, i valori di scenario memorizzati sono mantenuti; lo stesso vale, quando durante la programmazione solo i parametri vengono caricati. Il valore di scenario viene resettato alla posizione *tutto su*, cioè alla posizione predefinita = 0 % e alla regolazione lamelle = 0 % con

- scarico e nuova programmazione dell'apparecchio.
- cambio di versione dell'applicazione.

4.5 Comportamento in caso di interruzione tensione bus (ITB)

Il comportamento di ogni singola uscita in caso di interruzione della tensione bus può essere parametrizzato nella finestra parametri *A: Generale* con il parametro *Comport. interruzione tensione bus*. Questa parametrizzazione agisce direttamente sui contatti di uscita e ha la massima priorità.

Se durante un movimento avviene un'ITB, la tenda può ancora muoversi nella direzione opposta.

Dopo l'impostazione dei contatti in seguito all'interruzione di tensione bus, l'apparecchio JRA/S resta funzionante fino al ripristino della tensione bus.

4.6 Comportamento al ripristino della tensione bus (RTB), download (DL) e reset ETS

Il comportamento al ripristino della tensione bus può essere parametrizzato per ogni uscita. L'apparecchio è pronto per l'uso dopo un tempo d'inizializzazione di pochi secondi una volta applicata la tensione bus. Le singole uscite assumono la posizione parametrizzata più il tempo d'inizializzazione in funzione del tempo impostato nella finestra parametri *Generale* per *Commutaz. ritardata di tutte le uscite* e per *Ritardo invio e commutazione dopo ripristino tensione bus in s [2...255]*.

Dopo la programmazione e un reset ETS, tutti gli oggetti di comunicazione assumono il valore 0 (eccezione: fine corsa = 1).

Dopo la programmazione, tutte le posizioni sono non valide o eliminate. Dopo il ripristino della tensione bus, la programmazione o un reset ETS, la tenda viene spostata nella posizione parametrizzata o l'automatismo protezione parasole viene attivato. Se per la posizione dopo la programmazione è impostata l'opzione *Posizione X* o *Posizione definita liberamente*, la tenda viene portata nella posizione di destinazione tramite la via più breve per calcolare la posizione attuale mediante una posizione di fine corsa. Al completamento del movimento, gli oggetti di comunicazione di stato vengono aggiornati ed inviano il loro valore.

Che cos'è un reset dell'ETS?

In generale si definisce reset ETS il reset di un apparecchio tramite ETS. Il reset ETS si effettua nell'ETS alla voce di menu *Messa in servizio* con la funzione *Reset apparecchio*. In questo caso, il programma applicativo viene fermato e riavviato.

ABB i-bus® KNX

Progettazione e applicazione

Funzione	Comportamento in caso di		
	Ripristino della tensione bus (RTB)	Download	Reset ETS
Uscita/posizione contatto	A seconda dell'impostazione del parametro <i>Comport. al ripristino tensione bus</i>	A seconda dell'impostazione del parametro <i>Comportamento dopo download o reset ETS</i>	
Durate di movimento (mediante calcolo durata movimento)	I valori restano invariati	I valori degli oggetti di comunicazione restano invariati a seconda dell'impostazione del parametro <i>Cancellare le durate movimenti dopo download</i> o sono sovrascritti con le impostazioni predefinite in fabbrica (60 s per SU o GIÙ)	Le durate di movimento sono sovrascritte con le impostazioni predefinite in fabbrica (60 s per SU o GIÙ).
Allarme maltempo	I valori degli oggetti di comunicazione sono ripristinati. I tempi di monitoraggio vengono riavviati.		
Posizioni 1...4 (Preset)	I valori restano invariati	Le posizioni vengono salvate a seconda dell'impostazione del parametro <i>Sovrascr. valori posizione (preset) in caso di download</i> o sovrascritte con i valori parametrizzati.	I valori degli oggetti di comunicazione vengono ripristinati.
Scenario	Gli scenari impostati restano invariati. Il valore dell'oggetto di comunicazione è ripristinato.	Gli scenari impostati vengono salvati a seconda dell'impostazione del parametro <i>Sovrascr. scenari in caso di download</i> o sovrascritti con i valori parametrizzati.	Gli scenari impostati e il valore dell'oggetto di comunicazione vengono ripristinati.
Automatismo protezione parasole	A seconda dell'impostazione del parametro <i>Comport. al ripristino tensione bus</i>	A seconda dell'impostazione del parametro <i>Comp. dopo la programmazione o dopo un reset ETS</i>	
Messaggi di stato	Sono inviati dopo l'aggiornamento dell'uscita, se parametrizzato.		
Comando manuale	A seconda dell'impostazione del parametro <i>Modalità manuale dopo ripristino tensione bus, programmazione e reset</i>		

A **Appendice**

A.1 **Entità della fornitura**

L'attuatore per veneziane/tapparelle JRA/S con ABB i-bus[®] è fornito con i seguenti componenti.
Controllare l'entità della fornitura in base al seguente elenco.

- 1 unità JRAS/S x.y.z.1, MDRC
- 1 unità porta-targhetta
- 1 unità di istruzioni d'uso e montaggio
- 1 morsetto di collegamento bus (rosso/nero)

A.2 Tabella chiave scenario (8 bit), DPT 18.001

La tabella seguente indica il codice telegramma di uno scenario a 8 bit in codice esadecimale e binario dei 64 scenari. Normalmente, per richiamare o salvare uno scenario, si invia il valore a 8 bit.

N. bit	7	6	5	4	3	2	1	0		
Valore 8 bit	Esadecimale	Richiamare 0 Salvare 1	Non definito	Codici numeri binari	Numero scenario	Richiamare A Salvare S				
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

vuoto = valore 0
 ■ = valore 1, pertinente

N. bit	7	6	5	4	3	2	1	0		
Valore 8 bit	Esadecimale	Richiamare 0 Salvare 1	Non definito	Codici numeri binari	Numero scenario	Richiamare A Salvare S				
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	GIU	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

A.3 Tabella chiave per oggetto di comunicazione *Informazioni di stato* (bit 0...7)

L'oggetto di comunicazione a 2 byte *Informazioni di stato* mette a disposizione le informazioni relative allo stato di funzionamento dell'uscita o agli attuatori. L'oggetto di comunicazione *Informazioni di stato* può essere inviato al KNX tramite l'oggetto di comunicazione compatibile su più apparecchi *Richiedere valori di stato*.

Per ulteriori informazioni vedere: oggetti di comunicazione n. 39 e seguenti e n. 1.

L'oggetto di comunicazione *Informazioni di stato* è diviso in due byte a 1 bit:

Bit 0...7 = Byte meno signif.

Bit 8...15 = Byte più signif.

Nel byte meno significativo vengono visualizzati gli stati di esercizio dell'uscita. In ogni caso può essere attivo solo uno stato di esercizio (1 n)

Nel byte più significativo sono disponibili ulteriori informazioni di stato per l'uscita. Diversi informazioni possono essere attivi contemporaneamente

Tabella chiave Byte meno signif.; modalità operativa *Comando tenda con/senza regolazione lamelle*

N. bit	7	6	5	4	3	2	1	0		
Valore del byte di stati (decimale)										
Valore del byte di stati (esadecimale)										
Com. automatico Riscald./Raffred.										
Automatismo protezione parasole										
Allarme vento										
Allarme pioggia										
Allarme ghiaccio										
Operazione forzata										
Blocco										
Comando manuale										
									Stato attuale	Comando
0	00								Posizionamento diretto	Tramite OC - Su/giù - STOP/Regolaz. lamelle - Movimento in posizione - Scenario
1	01							■	Comando manuale	Con i tasti su/giù
2	02							■	Blocco	Bloccato
4	04							■	Operazione forzata	Bloccato
8	08							■	Allarme ghiaccio	Bloccato
16	10							■	Allarme pioggia	Bloccato
32	20							■	Allarme vento	Bloccato
64	40							■	Automatismo protezione parasole	Tramite gli oggetti di comunicazione: - Sole - Posiz. sole - Posiz. lamelle
128	80							■	Com. automatico Riscald./Raffred.	Tramite gli oggetti di comunicazione: - Riscaldamento - Raffreddamento
Altri	Altri	-	-	-	-	-	-	-	Non definito	

vuoto = valore 0

■ = valore 1, pertinente

Tabella chiave Byte più signif.; modalità operativa **Comando tenda con/senza regolazione lamelle**

N. bit	15	14	13	12	11	10	9	8
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							

N. bit	15	14	13	12	11	10	9	8
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	GIU							

N. bit	15	14	13	12	11	10	9	8
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	DC							
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							

A.4 Dati dell'ordine

Tipo di dispositivo	Nome del prodotto	N. prodotto	bbn 40 16779 EAN	Gruppo di prezzo	Peso 1 pz. [kg]	Unità conf. [Pz.]
JRA/S 2.230.5.1	Attuatore per veneziane/tapparelle con calcolo durata movimento e comando manuale 2c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 124 R0011	698436	P2	0,2	1
JRA/S 4.230.5.1	Attuatore per veneziane/tapparelle con calcolo durata movimento e comando manuale 4c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 125 R0011	698443	P2	0,25	1
JRA/S 8.230.5.1	Attuatore per veneziane/tapparelle con calcolo durata movimento e comando manuale 8c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 126 R0011	698450	P2	0,45	1
JRA/S 4.24.5.1	Attuatore per veneziane/tapparelle con calcolo durata movimento e comando manuale 4c, 24 V CC, MDRC	2CDG 110 128 R0011	698474	P2	0,25	1
JRA/S 2.230.2.1	Attuatore per veneziane/tapparelle con comando manuale 2c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 120 R0011	698399	P2	0,2	1
JRA/S 4.230.2.1	Attuatore per veneziane/tapparelle con comando manuale 4c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 121 R0011	698405	P2	0,25	1
JRA/S 8.230.2.1	Attuatore per veneziane/tapparelle con comando manuale 8c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 122 R0011	698412	P2	0,45	1
JRA/S 2.230.1.1	Attuatore per veneziane/tapparelle, 2 c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 129 R0011	698481	P2	0,2	1
JRA/S 4.230.1.1	Attuatore per veneziane/tapparelle, 4 c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 130 R0011	698498	P2	0,25	1
JRA/S 8.230.1.1	Attuatore per veneziane/tapparelle, 8 c, 230 V CA, MDRC	2CDG 110 131 R0011	698504	P2	0,45	1

A.5 **Appunti**

Appunti

Appunti

Contatti

ABB STOTZ-KONTAKT GmbH

Eppelheimer Straße 82

69123 Heidelberg, Germania

Telefono: +49 (0)6221 701 607

Fax: +49 (0)6221 701 724

E-Mail: knx.marketing@de.abb.com

Ulteriori informazioni e referenti:

www.abb.com/knx

Nota:

Con riserva di modifiche tecniche dei prodotti e modifiche del contenuto del presente documento in qualsiasi momento e senza preavviso.

Per gli ordini sono determinanti le condizioni concordate. ABB AG non si assume alcuna responsabilità per eventuali errori o per l'incompletezza del presente documento.

Ci riserviamo tutti i diritti su questo documento e sugli oggetti in esso contenuti, nonché sulle immagini. La riproduzione, la trasmissione a terzi e l'uso del contenuto, o di parti di esso, sono vietati senza previa autorizzazione scritta di ABB AG.

Copyright© 2024 ABB

Tutti i diritti riservati