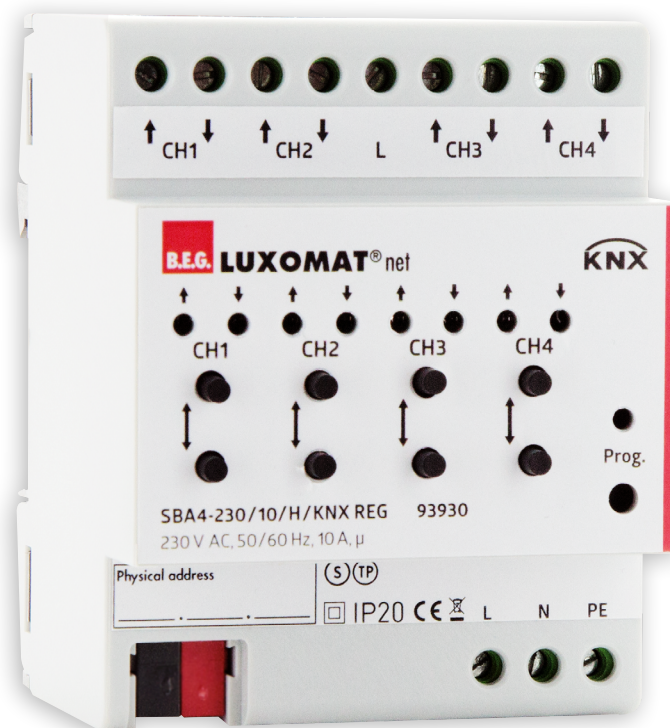


Actionneur de volet KNX



SBA4-230 / 10 / H / KNX REG

Instruction d'utilisation / Description d'application

93930

Toutes les données relatives aux appareils se trouvent également ici :



<https://beg-luxomat.com/qr.php?prtno=93930>

© 2021

B.E.G. Brück Electronic GmbH
Gerberstraße 33
51789 Lindlar
GERMANY

Téléphone: +49 (0) 2266 90121-0
Fax: +49 (0) 2266 90121-50

E-mail: info@beg.de
Internet: beg-luxomat.com

1	Général	5
1.1	Bases du bus KNX	5
1.2	Symboles	5
2	Brève description du produit	6
2.1	Définition et différences entre les volets roulants et les stores vénitiens	6
3	Général : Réglages de base	7
3.1	Délai de démarrage	7
3.2	En-service-télégramme (heartbeat)	7
3.3	Commande manuelle	7
3.4	Fonction automatique	8
4	Sélection du canal	9
4.1	Réglages des canaux	9
4.1.1	Mode de fonctionnement	9
4.1.2	Durée de déplacement vers le haut (s)	9
4.1.3	Durée de déplacement vers le bas (s)	10
4.1.4	Pause au changement de direction (ms)	10
4.1.5	Durée d'ajustement des lamelles (ms)	10
4.1.6	Durée de pas (ms)	10
4.1.7	Réglages de temps supplémentaires	10
4.1.7.1	Délai de démarrage moteur (ms)	11
4.1.7.2	Délai d'arrêt moteur (ms)	11
4.1.7.3	Temps mort de lamelles en position 0 % (ms)	11
4.1.7.4	Temps mort de lamelles en position 100 % (ms)	11
4.1.7.5	Temps mort store/volet sur hauteur 100 % (ms)	11
4.1.8	Réaction des lamelles après un mouvement vers le haut /	12
4.1.9	Réaction après un mouvement de référence	12
4.1.10	Écouter aux objets globaux	12
4.1.11	Comportement en cas de retour de la tension de bus	12
4.1.12	Comportement en cas de perte de la tension de bus	13
4.1.13	Alarme/verrouillage	13
4.1.14	Fonction scénario	13
4.1.15	Fonction automatique	13
4.2	Alarme/verrouillage	14
4.2.1	Priorité des alarmes météo	14
4.2.2	Réaction en cas d'alarme de vent (ou de pluie ou de gel)	14
4.2.3	Période de surveillance d'alarme de vent (ou de pluie ou de gel)	14
4.2.4	Priorité alarme météo / verrouillage	14
4.2.5	Réaction au verrouillage	15
4.2.6	Réaction au déverrouillage	15

4.3	Fonction scénario	15
4.3.1	Scénario A : nombre	15
4.3.2	Scénario A : position du volet / store	15
4.3.3	Scénario A : Position des lamelles	15
4.4	Fonction automatique	16
4.4.1	Réaction au fonction automatique	16
4.4.2	Position pré réglée 1 (ou 2 ou 3 ou 4) : volet/store	16
4.4.3	Position pré réglée 1 (ou 2 ou 3 ou 4) : lamelles	16
5	Objets de communication	17

1 Général



Dans la description suivante, la valeur standard de chaque paramètre est représentée en caractères gras.

1.1 Bases du bus KNX

Pour comprendre les instructions suivantes, nous assumons qu'une formation Intégrateur KNX a été effectuée. Pour travailler avec les applications B.E.G., vous devez d'abord les importer dans ETS. ETS est supporté à partir de la version 5.

1.2 Symboles

Dans la description suivante de l'application, différents symboles sont utilisés pour plus de clarté. Ces symboles sont brièvement expliqués ici.

	Ce symbole indique des parties de texte qui doivent absolument être lues afin d'éviter des erreurs dans la configuration et la mise en service du projet.
	Ce symbole indique les réglages de paramètres dont l'expérience a montré qu'ils conduisent à une utilisation optimale de l'équipement.

2 Brève description du produit

Cet actionneur de volet roulant/store KNX comprend quatre canaux pour la commande de jusqu'à quatre moteurs de volets/stores ayant des commutateurs de fin de course. Chaque canal dispose de deux relais mono-stables et peut également être activé manuellement à l'aide des boutons de l'actionneur. Chaque canal peut être programmé individuellement.

L'appareil est conçu pour un montage sur rail DIN.

ATTENTION



→ Lorsque la hauteur d'un volet roulant est indiquée en pourcentage, 0 % signifie qu'il est complètement ouvert et 100 % qu'il est complètement fermé.

2.1 Définition et différences entre les volets roulants et les stores vénitiens

Un volet est installé à l'extérieur d'une fenêtre et se compose d'un rideau roulant. Un store vénitien peut également être placé à l'extérieur d'une fenêtre, mais il se compose de lamelles individuelles qui peuvent également tourner sur elles-mêmes individuellement, en plus du store dans son ensemble, qui se déplace verticalement en hauteur.

Volet roulant :

Chaque volet peut être commandé de manière librement paramétrable. Il est possible de régler les temps de déplacement du volet, une pause au changement de direction et des délais du moteur.

Store vénitien :

Chaque store peut être contrôlé de manière librement paramétrable. Il est possible de régler les temps de déplacement du store et des lamelles, une pause au changement de direction, des délais du moteur et la position des lamelles après la fin du mouvement.

Les deux :

Les positions absolues, la limitation des mouvements, la fonction scénario, les fonctions automatiques, la fonction ombrage et de nombreuses alarmes et fonctions de verrouillage peuvent être paramétrées.


3 Général : Réglages de base

Les fonctions de base de l'actionneur de volet / store sont définies dans les réglages de base. Plusieurs paramètres sont disponibles dans les réglages de base : délai de démarrage, en-service-télégramme (heartbeat), commande manuelle et fonction automatique.

3.1 Délai de démarrage

Lorsque le bus KNX est mis sous tension (c'est-à-dire que la tension de bus revient), tous les appareils connectés à une ligne sont immédiatement prêts à fonctionner. S'il y a plusieurs appareils sur une ligne qui veulent envoyer des télégrammes d'initialisation ou de démarrage, il est possible que la charge de télégrammes soit trop élevée et que des télégrammes soient potentiellement manquants.

Ce comportement à la mise sous tension peut être évité en utilisant le délai de démarrage. L'actionneur n'envoie ses premiers télégrammes qu'une fois le délai de démarrage écoulé.

NOTICE	
	→ Des délais de démarrage de différentes longueurs doivent être réglés pour les appareils d'une même ligne.

Général	
Délai de démarrage (en secondes)	0 - 120 [1]

3.2 En-service-télégramme (heartbeat)

Si l'actionneur est prêt à fonctionner et que cette fonction est activée, un « en-service-télégramme » (1-télégramme) est envoyé à intervalles réguliers. Cette fonction peut être surveillée de l'extérieur ou visualisée sur un écran.

Le télégramme indique uniquement que l'actionneur lui-même est prêt à fonctionner. Si un canal est défectueux, par exemple parce qu'un relais est « bloqué », cela n'est pas signalé. Les intervalles (durée de cycle) auxquels ces « en-service-télégrammes » sont envoyés peuvent également être définis.

Général	
En-service-télégramme (heartbeat)	désactivé(e) activé(e)
Durée de cycle (en minutes)	1 - 120 [10]

Non.	Nom	Fonction	C	L	E	T	M
0	Général : Sortie (DPT 1.007)	En-service-télégramme (heartbeat)	x	x	-	x	-

3.3 Commande manuelle

Ce paramètre permet d'activer et de désactiver les touches de l'actionneur pour le fonctionnement du relais. Lorsqu'ils sont activés, les volets ou les stores connectés aux différents canaux peuvent être déplacés vers le haut ou vers le bas, une pression longue sur le bouton déclenchant une commande de déplacement et une pression courte sur le bouton déclenchant une commande d'arrêt. L'action correspondante est indiquée par les LED d'état. Si la LED est allumée en permanence, la position finale (haut ou bas) est atteinte. Le clignotement de la LED indique le mouvement de l'obturateur/du store.

Général	
Commande manuelle	activé(e)
	désactivé(e)

3.4 Fonction automatique

Vous pouvez activer une fonction automatique pour l'actionneur de volet / store. La fonction automatique est divisée en deux blocs différents (A et B), chaque bloc ayant quatre positions pré-réglées (1 à 4). Grâce à la fonction automatique, vous pouvez par exemple déplacer conjointement les volets roulants et/ou les stores d'un même bloc et modifier l'angle d'ouverture des lamelles du store. Dans les réglages de canal, vous pouvez paramétrer ou désactiver cette fonction pour le canal correspondant. Pour déplacer simultanément plusieurs canaux à certaines valeurs, il faut sélectionner les mêmes blocs automatiques pour ces canaux et spécifier les valeurs souhaitées pour la même position automatique dans les réglages des canaux.

Général	
Fonction automatique	désactivé(e)
	activé(e)

Non.	Nom	Fonction	C	L	E	T	M
0	Général : Sortie (DPT 1.007)	En-service-télégramme (heartbeat)	x	x	-	x	-
1	Général : Entrée (DPT 1.008)	Déplacer vers le haut/bas	x	-	x	-	-
2	Général : Entrée (DPT 1.007)	Pas/Arrêt	x	-	x	-	-
3	Général : Entrée (DPT 5.001)	Régler la position absolue	x	-	x	-	-
4	Général : Entrée (DPT 5.001)	Régler la position absolue des lamelles	x	-	x	-	-
5	Général : Entrée (DPT 1.001)	Position pré-réglée 1 (Bloc A)	x	-	x	-	-
6	Général : Entrée (DPT 1.001)	Position pré-réglée 2 (Bloc A)	x	-	x	-	-
7	Général : Entrée (DPT 1.001)	Position pré-réglée 3 (Bloc A)	x	-	x	-	-
8	Général : Entrée (DPT 1.001)	Position pré-réglée 4 (Bloc A)	x	-	x	-	-
9	Général : Entrée (DPT 1.001)	Position pré-réglée 1 (Bloc B)	x	-	x	-	-
10	Général : Entrée (DPT 1.001)	Position pré-réglée 2 (Bloc B)	x	-	x	-	-
11	Général : Entrée (DPT 1.001)	Position pré-réglée 3 (Bloc B)	x	-	x	-	-
12	Général : Entrée (DPT 1.001)	Position pré-réglée 4 (Bloc B)	x	-	x	-	-

4 Sélection du canal

Le paramètre «Sélection du canal» permet d'activer ou de désactiver individuellement les canaux 1 à 4. Pour chaque canal activé, la carte des réglages de canal apparaît et les paramètres peuvent être réglés séparément pour chaque canal.

Sélection du canal	
Canal 1	activé(e)
	désactivé(e)
Canal 2	activé(e)
	désactivé(e)
Canal 3	activé(e)
	désactivé(e)
Canal 4	activé(e)
	désactivé(e)

Non.	Nom	Fonction	C	L	E	T	M
13	Canal 1: Entrée (DPT 1.008)	Déplacer vers le haut et vers le bas	x	-	x	-	-
14	Canal 1: Entrée (DPT 1.007)	Pas/Arrêt	x	-	x	-	-
15	Canal 1: Entrée (DPT 5.001)	Régler la position absolue	x	-	x	-	-
16	Canal 1: Entrée (DPT 5.001)	Régler la position absolue des lamelles	x	-	x	-	-
17	Canal 1: Entrée (DPT 1.001)	Démarrer le mouvement de référence	x	-	x	-	-
24	Canal 1: Sortie (DPT 5.001)	Position actuelle des stores	x	x	-	x	-
25	Canal 1: Sortie (DPT 5.001)	Position actuelle des lamelles	x	x	-	x	-
26	Canal 1: Sortie (DPT 1.008)	Direction actuelle	x	x	-	x	-

4.1 Réglages des canaux

Les réglages de canal sont les mêmes pour chaque canal. Ils seront expliqués ci-après à l'aide de l'exemple du canal 1.

4.1.1 Mode de fonctionnement

Le canal peut être sélectionné pour la commande d'un store ou d'un volet.

Canal 1	
Mode de fonctionnement	Store
	Volet

Les paramètres de fonctionnement d'un store ou d'un volet sont en grande partie les mêmes, mais il existe quelques paramètres supplémentaires pour les stores à lamelles.

4.1.2 Durée de déplacement vers le haut (s)

Règle la durée d'un mouvement vers le haut en secondes.

Canal 1	
Durée de déplacement vers le haut (s)	1-10000 [30]


4.1.3 Durée de déplacement vers le bas (s)

Règle la durée d'un mouvement vers le bas en secondes.

Canal 1	
Durée de déplacement vers le bas (s)	1-10000 [30]

4.1.4 Pause au changement de direction (ms)

La durée réglée ici se rapporte au temps d'une pause entre un mouvement vers le haut et un mouvement vers le bas ou vice versa du volet/store. Il peut être réglé sur une durée comprise entre 50 et 10 000 millisecondes, la valeur standard étant de 500 ms.

ATTENTION	
	→ Si les pauses entre les inversions sont trop courtes, le moteur risque d'être endommagé ! Veuillez respecter les instructions du fabricant dans la fiche technique du moteur.

Canal 1	
Pause au changement de direction (ms)	50-10000 [500]

4.1.5 Durée d'ajustement des lamelles (ms)

Ce paramètre n'est visible que si le mode de fonctionnement est sélectionné en mode store. La durée d'ajustement des lamelles détermine le temps nécessaire pour entraîner les lamelles de 0 % à 100 % ou inversement.

Canal 1	
Durée d'ajustement des lamelles (ms)	50-10000 [1000]

4.1.6 Durée de pas (ms)

Ce paramètre n'est visible que si le mode de fonctionnement est sélectionné en mode store. Un pas est un court mouvement du store déclenché par une courte pression sur un bouton-poussoir. Il est possible de régler une durée de pas entre 50 et 10 000 ms. La valeur par défaut est une durée de 1 000 ms.

Canal 1	
Durée de pas (ms)	50-10000 [1000]

4.1.7 Réglages de temps supplémentaires

Si ce paramètre est sélectionné comme «activés», d'autres paramètres de réglage de temps sont visibles pour la configuration.

Canal 1	
Réglages de temps supplémentaires	désactivé(e)
	activé(e)

4.1.7.1 Délai de démarrage moteur (ms)

Certains moteurs ne peuvent pas fournir la pleine puissance à la mise sous tension, mais seulement après quelques millisecondes. La durée nécessaire pour que le moteur atteigne sa pleine puissance peut être compensée en réglant le délai de démarrage du moteur.

Canal 1	
Délai de démarrage moteur (ms) (visible uniquement pour les réglages de temps supplémentaires activés)	0-10000 [0]

4.1.7.2 Délai d'arrêt moteur (ms)

Il existe également des moteurs qui continuent de fonctionner pendant une courte période après avoir été éteints. Cette caractéristique peut être compensée par ce paramètre.

Canal 1	
Délai d'arrêt moteur (ms) (visible uniquement pour les réglages de temps supplémentaires activés)	0-10000 [0]

4.1.7.3 Temps mort de lamelles en position 0 % (ms)

Ce paramètre n'est visible que si le mode de fonctionnement est sélectionné en mode store. Il définit la durée en millisecondes pendant laquelle les lamelles doivent commencer à se déplacer dans l'autre sens à partir de la position 0 %.

Canal 1	
Temps mort de lamelles en position 0 % (ms) (visible uniquement pour les réglages de temps supplémentaires activés)	0-10000 [0]

4.1.7.4 Temps mort de lamelles en position 100 % (ms)

Ce paramètre n'est visible que si le mode de fonctionnement est sélectionné en mode store. Il définit la durée en millisecondes pendant laquelle les lamelles doivent commencer à se déplacer dans l'autre sens à partir de la position 100 %.

Canal 1	
Temps mort de lamelles en position 100 % (ms) (visible uniquement pour les réglages de temps supplémentaires activés)	0-10000 [0]

4.1.7.5 Temps mort store/volet sur hauteur 100 % (ms)

Ce paramètre définit la durée en millisecondes pendant laquelle le store ou le volet doit commencer à se déplacer dans l'autre sens à partir de la position 100 %.

Canal 1	
Temps mort store/volet sur hauteur 100 % (ms) (visible uniquement pour les réglages de temps supplémentaires activés)	0-10000 [0]

4.1.8 Réaction des lamelles après un mouvement vers le haut /

Ce paramètre n'est visible que si le mode de fonctionnement est sélectionné en mode store. Il définit la position des lamelles après un mouvement vers le haut / bas.

Canal 1	
Réaction des lamelles après un mouvement vers le haut / bas (visible uniquement pour le mode de fonctionnement « Store »)	aucune réaction position antérieure position définie
Position des lamelles (visible uniquement si «position définie» est sélectionné)	0 %-100 % [0 %]

4.1.9 Réaction après un mouvement de référence

Dans le cadre de l'utilisation quotidienne, le volet ou le store est souvent déplacé à 50 % ou 60 %, par exemple, de sorte que la durée nécessaire pour le trajet total est « modifiée ». Dans ce cas, un déplacement de référence est exécuté d'une position finale à l'autre afin de réajuster la durée nécessaire à ce processus. Ce paramètre définit le comportement du volet après un déplacement de référence.

Un mouvement vers la position finale supérieure ou inférieure remplace un mouvement de référence.

Après chaque nouvelle programmation de l'actionneur, un mouvement de référence doit être effectué, qui peut être lancé via l'objet de communication « Démarrer le mouvement de référence ». Dans ce cas également, une approche manuelle de l'une des deux positions finales peut remplacer un mouvement de référence.

Canal 1	
Réaction après un mouvement de référence	aucune réaction position antérieure

4.1.10 Écouter aux objets globaux

Si ce paramètre est activé, le canal est contrôlé par les objets de communication 1, 2, 3, 4. Si le paramètre est désactivé, ces objets sont ignorés.

Canal 1	
Écouter aux objets globaux	désactivé(e) activé(e)

4.1.11 Comportement en cas de retour de la tension de bus

Le comportement des stores/volets roulants en cas de retour de la tension de bus, par exemple après une chute de tension due à une panne de courant, peut être défini. L'option «haut» ou «bas» provoque respectivement l'ouverture ou la fermeture du volet/store. Si le volet/store se déplace au moment du retour de la tension de bus, ce mouvement peut être arrêté.

Canal 1	
Comportement au retour de la tension de bus	aucune réaction stop vers le haut vers le bas

4.1.12 Comportement en cas de perte de la tension de bus

Le comportement des stores/volets roulants en cas de chute de tension de bus, par exemple en cas de panne de courant, peut être défini. L'option « haut » ou « bas » provoque l'ouverture ou la fermeture des volets roulants/stores. Si le volet/store se déplace au moment de la perte de la tension de bus, ce mouvement peut être arrêté.

Canal 1	
Comportement en cas de perte de la tension de bus	aucune réaction
	stop
	vers le haut
	vers le bas

4.1.13 Alarme/verrouillage

Si ce paramètre est activé, le sous-menu «Alarme/verrouillage» s'affiche et les paramètres correspondants peuvent être configurés.

Canal 1	
Alarme/verrouillage	désactivé(e)
	activé(e)

4.1.14 Fonction scénario

Si ce paramètre est activé, le sous-menu « Fonction scénario » s'affiche et les paramètres correspondants peuvent être configurés.

Canal 1	
Fonction scénario	désactivé(e)
	activé(e)

4.1.15 Fonction automatique

Si ce paramètre est activé, le sous-menu «Fonction automatique» s'affiche et les paramètres correspondants peuvent être configurés.

Canal 1	
Fonction automatique	désactivé(e)
	activé(e)

ATTENTION



→ Les paramètres de la fonction alarme/verrouillage, de la fonction scénario et de la fonction automatique deviennent visibles après avoir cliqué sur le symbole + à gauche du « Canal 1 ».

Non.	Nom	Fonction	C	L	E	T	M
18	Canal 1 : Entrée (DPT 2.008)	Forçage	x	-	x	-	-
19	Canal 1 : Entrée (DPT 1.001)	Verrouillage/déverrouillage	x	-	x	-	-
20	Canal 1 : Entrée (DPT 1.005)	Alarme de vent	x	-	x	-	-
21	Canal 1 : Entrée (DPT 1.005)	Alarme de pluie	x	-	x	-	-
22	Canal 1 : Entrée (DPT 1.005)	Alarme de gel	x	-	x	-	-
23	Canal 1 : Entrée (DPT 17.001)	Numéro de scénario	x	-	x	-	-

4.2 Alarme/verrouillage

4.2.1 Priorité des alarmes météo

Ce paramètre décrit la priorité des différentes alarmes. S'il y a deux alarmes ou plus actives en même temps, l'actionneur de volets roulants / stores évalue les alarmes selon l'ordre des alarmes, c'est-à-dire la priorité. L'actionneur de volet / stores n'exécute que la fonction de l'alarme avec la priorité la plus élevée.

Alarme/verrouillage	
Priorité de l'alarme météo	Vent > Pluie > Gel
	Vent > Gel > Pluie
	Pluie > Vent > Gel
	Pluie > Gel > Vent
	Gel > Vent > Pluie
	Gel > Pluie > Vent

4.2.2 Réaction en cas d'alarme de vent (ou de pluie ou de gel)

Si l'objet de communication correspondant reçoit un « télégramme 1 », une situation d'alarme est indiquée. En recevant un « télégramme 0 », l'alarme est désactivée.

Les mêmes possibilités de sélection sont également disponibles pour les alarmes de pluie et de gel.

Alarme/verrouillage	
Réaction à l'alarme de vent	désactivé(e)
	activé(e) - vers le haut
	activé(e) - vers le bas

4.2.3 Période de surveillance d'alarme de vent (ou de pluie ou de gel)

La surveillance périodique de la fonction d'alarme peut être activée séparément pour chacun des trois types d'alarme. La plage va de 0 à 60 minutes, le réglage 0 minute désactivant l'observation périodique. L'objet de communication de l'alarme concernée doit recevoir un « télégramme 0 » pendant le temps paramétré pour que l'alarme soit désactivée.

Alarme/verrouillage	
Durée de surveillance - alarme de vent en min (0 = inactif)	0 - 60 [0]

4.2.4 Priorité alarme météo / verrouillage

Ce paramètre décrit la priorité de la fonction de verrouillage et de la fonction d'alarme. L'actionneur de volet / store n'exécute la fonction qu'avec la priorité la plus élevée. Cependant, l'objet de communication « Forçage » a toujours la priorité la plus élevée, quel que soit le paramétrage effectué ici.

Fonction alarme météo / verrouillage	
Priorité alarme météo / verrouillage	alarme > verrouillage
	verrouillage > alarme

4.2.5 Réaction au verrouillage

L'actionneur de volet / store peut déplacer le volet / store dans une position prédéfinie, en haut ou en bas, en réaction à l'activation de la fonction de verrouillage, ou rester dans sa position actuelle. La fonction de verrouillage étant activée, le volet / store ne peut pas être déplacé. Si le volet/store se déplace au moment du verrouillage, ce mouvement peut être arrêté.

Alarme/verrouillage	
Réaction au verrouillage	aucune réaction
	stop
	vers le haut
	vers le bas

4.2.6 Réaction au déverrouillage

L'actionneur de volet / store peut déplacer le volet / store dans une position prédéfinie, en haut ou en bas, en réaction à la désactivation de la fonction de verrouillage ou au maintien dans sa position actuelle. La fonction de verrouillage étant activée, le volet / store ne peut pas être déplacé. Si le volet/store se déplace au moment du déverrouillage, ce mouvement peut être arrêté.

Alarme/verrouillage	
Réaction au déverrouillage	aucune réaction
	stop
	vers le haut
	vers le bas

4.3 Fonction scénario

Pour chaque canal, huit scénarios A à H peuvent être définies. Un des numéros 1 à 64 est attribué à chaque scénario. De plus, la position du volet et des lamelles (dans le cas d'un store) est définie. Les scénarios sont activés en recevant leur numéro sur l'objet scénario. Les paramètres disponibles sont les mêmes pour chaque scénario A à H et seront expliqués par l'exemple du scénario A.

4.3.1 Scénario A : nombre

Avec ce paramètre, un numéro est attribué au scénario.

Fonction scénario	
Scénario A : numéro	1 - 64 [1]

4.3.2 Scénario A : position du volet / store

Lorsque le numéro de scénario correspondant est appelé, le volet/store est déplacé sur la position définie ici.

Fonction scénario	
Scénario A : position du volet / store	0 % - 100 % [0 %]

4.3.3 Scénario A : Position des lamelles

Ce paramètre n'est visible que si le mode de fonctionnement est sélectionné en mode store. Lorsque le numéro de scénario correspondant est appelé, les lamelles sont réglées sur la position définie ici.

Fonction scénario	
Scénario A : Position des lamelles	0 % - 100 % [0 %]

4.4 Fonction automatique

Vous pouvez activer une fonction automatique pour l'actionneur de volet / store. La fonction automatique est divisée en deux blocs différents (A et B), chaque bloc ayant quatre positions pré-réglées (1 à 4). Grâce à la fonction automatique, vous pouvez par exemple déplacer conjointement les volets roulants et/ou les stores d'un même bloc et modifier l'angle d'ouverture des lamelles du store. Dans les réglages de canal, vous pouvez paramétrer ou désactiver cette fonction pour le canal correspondant. Pour déplacer simultanément plusieurs canaux à certaines valeurs, il faut sélectionner les mêmes blocs automatiques pour ces canaux et spécifier les valeurs souhaitées pour la même position automatique dans les réglages des canaux.

4.4.1 Réaction au fonction automatique

Affecter le canal au bloc A ou au bloc B ou désactiver la fonction automatique pour ce canal.

Fonction automatique	
Réaction au fonction automatique	désactivé(e)
	bloc A
	bloc B

4.4.2 Position pré-réglée 1 (ou 2 ou 3 ou 4) : volet/store

La hauteur absolue du store/volet en appelant l'objet automatique 1 (ou 2 ou 3 ou 4).

Fonction automatique	
Position pré-réglée 1 : volet/store	0 % - 100 % [0 %]

4.4.3 Position pré-réglée 1 (ou 2 ou 3 ou 4) : lamelles

Ce paramètre n'est visible que si le mode de fonctionnement est sélectionné en mode store. La position absolue des lamelles en appelant l'objet automatique 1 (ou 2 ou 3 ou 4) est définie ici.

Fonction automatique	
Position pré-réglée 1 : lamelles	0 % - 100 % [0 %]

5 Objets de communication

Non.	Nom	Fonction	DTC	C	L	E	T	M
0	Général : Sortie	Télégramme en service (battements de cœur)	(DPT 1.0007) 1 bit	x	x	-	x	-
1	Général : Entrée	Déplacer vers le haut/bas	(DPT 1.008) 1 bit	x	-	x	-	-
2	Général : Entrée	Pas/Arrêt	(DPT 1.007) 1 bit	x	-	x	-	-
3	Général : Entrée	Régler la position absolue	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
4	Général : Entrée	Régler la position absolue des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
5	Général : Entrée	Position pré réglée 1 (Bloc A)	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
6	Général : Entrée	Position pré réglée 2 (Bloc A)	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
7	Général : Entrée	Position pré réglée 3 (Bloc A)	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
8	Général : Entrée	Position pré réglée 4 (Bloc A)	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
9	Général : Entrée	Position pré réglée 1 (Bloc B)	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
10	Général : Entrée	Position pré réglée 2 (Bloc B)	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
11	Général : Entrée	Position pré réglée 3 (Bloc B)	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
12	Général : Entrée	Position pré réglée 4 (Bloc B)	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
13	Canal 1 : Entrée	Déplacer vers le haut et vers le bas	(DPT 1.008) 1 bit	x	-	x	-	-
14	Canal 1 : Entrée	Pas/Arrêt	(DPT 1.007) 1 bit	x	-	x	-	-
15	Canal 1 : Entrée	Régler la position absolue	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
16	Canal 1 : Entrée	Régler la position absolue des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
17	Canal 1 : Entrée	Démarrer le mouvement de référence	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
18	Canal 1 : Entrée	Forçage	(DPT 2.008) 1 bit	x	-	x	-	-
19	Canal 1 : Entrée	Verrouillage/Déverrouillage	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
20	Canal 1 : Entrée	Alarme de vent	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
21	Canal 1 : Entrée	Alarme de pluie	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
22	Canal 1 : Entrée	Alarme de gel	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
23	Canal 1 : Entrée	Numéro de scénario	(DPT 17.001) 2 octets	x	-	x	-	-
24	Canal 1 : Sortie	Position actuelle des stores	(DPT 5.001) 2 octets	x	x	-	x	-
25	Canal 1 : Sortie	Position actuelle des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	x	-	x	-
26	Canal 1 : Sortie	Direction actuelle	(DPT 1.008) 1 bit	x	x	-	x	-
27	Canal 2 : Entrée	Déplacer vers le haut/le bas	(DPT 1.008) 1 bit	x	-	x	-	-
28	Canal 2 : Entrée	Pas/Arrêt	(DPT 1.007) 1 bit	x	-	x	-	-
29	Canal 2 : Entrée	Régler la position absolue	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
30	Canal 2 : Entrée	Régler la position absolue des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
31	Canal 2 : Entrée	Démarrer le mouvement de référence	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
32	Canal 2 : Entrée	Forçage	(DPT 2.008) 1 bit	x	-	x	-	-
33	Canal 2 : Entrée	Verrouillage/Déverrouillage	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
34	Canal 2 : Entrée	Alarme de vent	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
35	Canal 2 : Entrée	Alarme de pluie	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
36	Canal 2 : Entrée	Alarme de gel	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-

Non.	Nom	Fonction	DTC	C	L	E	T	M
37	Canal 2 : Entrée	Numéro de scénario	(DPT 17.001) 2 octets	x	-	x	-	-
38	Canal 2 : Sortie	Position actuelle des stores	(DPT 5.001) 2 octets	x	x	-	x	-
39	Canal 2 : Sortie	Position actuelle des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	x	-	x	-
40	Canal 2 : Sortie	Direction actuelle	(DPT 1.008) 1 bit	x	x	-	x	-
41	Canal 3 : Entrée	Déplacer vers le haut et vers le bas	(DPT 1.008) 1 bit	x	-	x	-	-
42	Canal 3 : Entrée	Pas/Arrêt	(DPT 1.007) 1 bit	x	-	x	-	-
43	Canal 3 : Entrée	Régler la position absolue	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
44	Canal 3 : Entrée	Régler la position absolue des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
45	Canal 3 : Entrée	Démarrer le mouvement de référence	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
46	Canal 3 : Entrée	Forçage	(DPT 2.008) 1 bit	x	-	x	-	-
47	Canal 3 : Entrée	Verrouillage/Déverrouillage	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
48	Canal 3 : Entrée	Alarme de vent	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
49	Canal 3 : Entrée	Alarme de pluie	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
50	Canal 3 : Entrée	Alarme de gel	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
51	Canal 3 : Entrée	Numéro de scénario	(DPT 17.001) 2 octets	x	-	x	-	-
52	Canal 3 : Sortie	Position actuelle des stores	(DPT 5.001) 2 octets	x	x	-	x	-
53	Canal 3 : Sortie	Position actuelle des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	x	-	x	-
54	Canal 3 : Sortie	Direction actuelle	(DPT 1.008) 1 bit	x	x	-	x	-
55	Canal 4 : Entrée	Déplacer vers le haut et vers le bas	(DPT 1.008) 1 bit	x	-	x	-	-
56	Canal 4 : Entrée	Pas/Arrêt	(DPT 1.007) 1 bit	x	-	x	-	-
57	Canal 4 : Entrée	Régler la position absolue	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
58	Canal 4 : Entrée	Régler la position absolue des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	-	x	-	-
59	Canal 4 : Entrée	Démarrer le mouvement de référence	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
60	Canal 4 : Entrée	Forçage	(DPT 2.008) 1 bit	x	-	x	-	-
61	Canal 4 : Entrée	Verrouillage/Déverrouillage	(DPT 1.001) 1 bit	x	-	x	-	-
62	Canal 4 : Entrée	Alarme de vent	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
63	Canal 4 : Entrée	Alarme de pluie	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
64	Canal 4 : Entrée	Alarme de gel	(DPT 1.005) 1 bit	x	-	x	-	-
65	Canal 4 : Entrée	Numéro de scénario	(DPT 17.001) 2 octets	x	-	x	-	-
66	Canal 4 : Sortie	Position actuelle des stores	(DPT 5.001) 2 octets	x	x	-	x	-
67	Canal 4 : Sortie	Position actuelle des lamelles	(DPT 5.001) 2 octets	x	x	-	x	-
68	Canal 4 : Sortie	Direction actuelle	(DPT 1.008) 1 bit	x	x	-	x	-



B.E.G. Brück Electronic GmbH
Gerberstraße 33
51789 Lindlar

T +49 (0) 2266 90121-0
F +49 (0) 2266 90121-50

info@beg.de
beg-luxomat.com