

0.1 Rollo.Sicherheit.Position.Hand 5702/1.1

Allgemeines

Mit dieser Softwareapplikation können Sie Rolladenaktoren der Serie REG-K/x/10 mit Handbetätigung programmieren, die dann ihrerseits angeschlossene Rollladenantriebe steuern.

Sie können den Rolladenaktor auch über die Tasten auf seiner Vorderseite bedienen. Siehe dazu Abschnitt „Bedienung“.

Alle beschriebenen Einstellungen beziehen sich auf die ETS-Version 3. Sie können jedoch alle Einstellungen und Funktionen auch mit der ETS-Version 2 nutzen.

Maximale Gruppenadressen: 252
Zuordnungen: 252



Achtung!

Wenn Sie in der ETS 2 oder ETS 3 auf die Voreinstellungswerte zurückschalten („Standard“ klicken), dann werden sämtliche Werte, die Sie bis dahin geändert hatten, gelöscht!



Hinweis: Da verschiedene Funktionen in Abhängigkeit zu anderen Funktionen stehen, sind diese abhängigen Funktionen nur dann in der ETS sicht- und anwählbar, wenn die vorgeschaltete Funktion freigegeben ist. Wenn Sie Funktionen abwählen oder Parameter verändern, kann es passieren, dass bereits verbundene Gruppenadressen gelöst werden.



Hinweis: Da die Ausgangsrelais eines Kanals gegeneinander verriegelt sind, können Sie nicht beide Ausgänge des betreffenden Kanals gleichzeitig einschalten.



Hinweis: Die Applikationsdateien (vd2 und vd3) sind so konfiguriert, dass die Applikations-Ladezeit erheblich verkürzt wird. Beim Konvertieren eines ETS 2-Projekts in die ETS 3 geht diese Zeitersparnis verloren. Aus diesem Grund ist es sinnvoll, beim Benutzen der ETS 3 die vd3-Datei zu laden.

Funktionen der Applikation

Die Softwareapplikation für den Rolladenaktor stellt Ihnen zahlreiche Funktionen zur Verfügung, die in drei Abschnitte aufgeteilt sind. Innerhalb der Beschreibung zu den Funktionen finden Sie die Parameter genannt und erläutert, die für diese Funktion relevant sind. Eine Übersicht über alle Parameter der ETS-Applikation für den Rolladenaktor finden Sie im letzten Abschnitt „Parameter und Einstellwerte“.

Grundfunktionen

Mit diesen Funktionen können Sie das Gerät mit einfacher Funktionalität ausstatten und in Betrieb nehmen.

- Höhenpositionen manuell anfahren

Erweiterte Funktionen

- Höhenpositionen über absolute Positionsbefehle manuell anfahren
- Automatiksteuerung
- Kalibrierung/Referenzfahrt
- Sperrfunktion für manuelle Bedienmöglichkeiten
- Preset-Funktion
- Szenenfunktion

Übergeordnete Funktionen

Die Ausführung der übergeordneten Funktionen hat Vorrang vor der Ausführung der Grundfunktion und der erweiterten Funktionen. Davon stehen vier zur Verfügung:

- Wetteralarm
- Alarmfunktion
- Sperrfunktion
- Verfahrbereich begrenzen

Sie können die Prioritäten frei wählen:

Register	Parameter
Allgemein	Prioritätsfolge übergeordneter Funktionen

Eine übergeordnete Funktion wird nur dann aktiv, wenn zu diesem Zeitpunkt keine andere übergeordnete Funktion höherer Priorität aktiv ist. Wenn eine übergeordnete Funktion zurückgesetzt wird und zu diesem Zeitpunkt eine andere übergeordnete Funktion mit geringerer Priorität aktiv ist, dann werden nun die Aktionen für die Funktion der geringeren Priorität ausgeführt.

Laufzeiten der Antriebe

Laufzeiten der Antriebe

i Hinweis: Durch die Wahl des jeweils kleinstmöglichen Wertes für die Zeitbasis erreichen Sie die genauesten Ergebnisse für die geräteinterne Zeiteinstellung.

Je nach der gewünschten Steuerungsaufgabe für Jalousie bzw. Rollladen kommt der Einstellung der Antriebslaufzeiten unterschiedliche Bedeutung zu.

Die Applikation bietet Ihnen folgende Parameter zum Einstellen der Laufzeiten:

- Laufzeit Höhe
- Wendepause bei Richtungswechsel

Zusätzlich dazu erhalten Sie verschiedene Möglichkeiten zum Ausgleichen kleiner Zeitabweichungen, die durch physikalische Gegebenheiten hervorgerufen werden oder auf antriebstechnische Eigenschaften zurückzuführen sind:

- Laufzeitzuschlag aufwärts
- Totzeit bis Aufwärtsbewegung
- Anlaufverzögerung
- Auslaufverzögerung

Wenn Sie den jeweils kleinstmöglichen Wert für die Zeitbasis einstellen, erreichen Sie die genauesten Ergebnisse für die geräteinterne Zeiteinstellung.

Tipps zur Einstellung der Werte

Wenn die einzustellenden Laufzeiten zu kurz sind, um sie mit der Uhr zu messen, dann stellen Sie zunächst einen angenäherten Wert ein. Testen Sie durch Positionsbefehle das Verhalten des Antriebes. Wenn die gewünschten Positionen nicht ganz erreicht werden, dann korrigieren Sie die Laufzeiten nach oben. Wenn die Positionen überfahren werden, dann korrigieren Sie die Laufzeiten nach unten. Überprüfen Sie Ihre Korrekturen durch erneute Positionsbefehle. Machen Sie dabei mehrere Tests, da die kleinen Abweichungen erst nach einigen Fahrten sichtbar oder feststellbar werden.

Es ist sinnvoll, bei den Korrekturen den Wert für den Laufzeitfaktor zu verändern und den Wert für die Laufzeitbasis konstant zu lassen.

Neben den angesprochenen Abweichungen führen auch Umwelteinflüsse (Temperatur, Regen, usw.) zu Abweichungen im Fahrverhalten der Antriebe. Da die Antriebe ihre aktuelle Position nicht zurückmelden können und die aktuelle Position immer errechnet wird, kann der Rolladenaktor diese Abweichungen nicht feststellen. Um den Antrieb weiterhin genau positionieren zu können, ist es sinnvoll, die Antriebe durch regelmäßige Referenzfahrten wieder in eine feste Ausgangsposition zu bringen. So können Sie auf lange Zeit hin eine zufriedenstellende Positioniergenauigkeit erreichen.

Weitere Informationen hierzu finden Sie im Abschnitt „Kalibrierung/Referenzfahrt“.

Laufzeiten für Grundfunktion

Um eine einfache Grundfunktion einzustellen, reicht es aus, wenn Sie folgende Laufzeiten messen und einstellen:

Laufzeit Höhe

Register	Parameter
X: Antrieb	Zeitbasis Laufzeit Höhe
	Faktor Laufzeit Höhe (10-64000)
	1 Sekunde = 1000 ms

Die Laufzeit setzt sich zusammen aus der Zeitbasis mal dem Faktor, z. B. (Standardwerte):

$$100 \text{ ms} * 1200 = 120 \text{ s}$$

Diese Zeitspanne benötigt der Antrieb, um aus einer Endlage (Jalousie/Rollladen ist ganz geöffnet oder ganz geschlossen) in die entgegengesetzte Endlage zu fahren. Nach der eingestellten Laufzeit wird das Relais des entsprechenden Kanals automatisch abgeschaltet (auch wenn der Antrieb mit den hier eingestellten Werten seine Endlage noch gar nicht erreicht haben sollte). Überprüfen Sie ggf., ob vom Antriebshersteller Angaben zu Laufzeiten gemacht werden.

Wendepause bei Richtungswechsel

Wenn der Rolladenaktor für einen Antrieb, der gerade in Bewegung ist, einen Fahrbefehl in die entgegengesetzte Richtung empfängt, dann schaltet er beide Ausgangsrelais für diesen Kanal zunächst aus. Bevor er das Relais für die neue Fahrtrichtung einschaltet, wartet er für die eingestellte Zeitspanne der Wendepause. Die Dauer der Wendepause stellen Sie über den Faktor ein:

Register	Parameter
X: Antrieb	Wendepause bei Richtungswechsel (1-255) Faktor * 100 ms, Herstellerdaten!

Als Zeitbasis liegen **100 ms** zugrunde. Beispiel (Standardwerte):

$$5 * 100 \text{ ms (fest eingestellt)} = 500 \text{ ms}$$

Der Rolladenaktor hält die Wendepause auch dann ein, wenn er beim Ausführen zweier Schrittbefehle in unterschiedliche Richtungen die Lamellen drehen soll.



Achtung!

Zu kurze Wendepausen können zu einer Beschädigung des Antriebs führen. Beachten Sie bei der Einstellung der Werte unbedingt die Herstellerangaben im Datenblatt des Antriebs.

Laufzeiten für erweiterte Funktionen und Positionierbefehle

Mit den erweiterten Funktionen oder durch direkte Positionierbefehle können Sie die angeschlossenen Jalousien bzw. Rollläden direkt an eine gewünschte Position fahren und bei Jalousien zusätzlich den Öffnungswinkel der Lamellen einstellen.

Register	Parameter
X: Antrieb	Erweiterte Antriebsparameter

Da der angesteuerte Antrieb keine Rückmeldung zu seiner Position geben kann, werden diese Positionsfahrten zeitgesteuert durchgeführt. Dabei spielt eine möglichst genaue Einstellung der Laufzeitparameter eine wichtige Rolle, denn je genauer Sie diese Parameter einstellen, umso genauer kann auch die gewünschte Position ermittelt und eingestellt werden. Dies gilt insbesondere bei Gebäuden, bei denen erhöhte Anforderungen an die Rolladensteuerung gestellt werden.

Je langsamer und länger ein Antrieb fährt, umso genauer kann eine Positionierung sein.

Die Einstellungen für die Laufzeit der Höhe wurde schon erklärt. Zusätzlich können Sie folgende physikalisch und durch den Antrieb bedingten Parameter einstellen:

Laufzeitzuschlag aufwärts

Der Laufzeitzuschlag gilt nur für Fahrten des Antriebs nach oben. Er leitet sich aus der physikalischen Tatsache ab, dass Antriebe auf Grund der Erdanziehungskraft für Aufwärtsfahrten länger brauchen als für Abwärtsfahrten. Da diese Zeitabweichung sehr kurz sein kann, müssen Sie einige Fahrten durchführen, um auf dieses Verhalten aufmerksam zu werden. Es ist sinnvoll, den Antrieb einige Male von 10% auf 90% und wieder zurück auf 10% fahren zu lassen. Wenn Sie dabei feststellen, dass der Antrieb nach diesen Fahrten die obere Endposition nicht mehr ganz erreicht, dann können Sie dies so ausgleichen:

Register	Parameter
X: Antrieb	Gemeinsame Zeitbasis für Laufzeitzuschläge/Totzeit
	Faktor Laufzeitzuschlag aufwärts

Beispiel (Standardwerte):

$$10 \text{ ms} * 20 = 200 \text{ ms}$$

Totzeit bis Aufwärtsbewegung

Wenn der verwendete Rolladen in der geschlossenen unteren Position eine Totzeit zwischen dem Anziehen des Hauptbandes bis zur ersten Bewegung nach oben hat, dann können Sie diese Verzögerung so ausgleichen.

Register	Parameter
X: Antrieb	Erweiterte Antriebsparameter
	Gemeinsame Zeitbasis für Laufzeitzuschläge/Totzeit
	Faktor Totzeit bis Aufwärtsbewegung (1-255)

Beispiel:

$$10 \text{ ms} * 10 = 100 \text{ ms}$$

Die Totzeit kann auch bei Einsatz eines Rollladens zum Ausgleichen der Rolladenöffnung verwendet werden.

Anlaufverzögerung/Auslaufverzögerung

Einige Motoren bringen beim Einschalten nicht direkt die volle Leistung, sondern erst nach ein paar Millisekunden. Dies können Sie über die Zeiteinstellung für die Anlaufverzögerung ausgleichen.

Es gibt Motoren, die nach dem Abschalten noch einige Millisekunden nachlaufen. Wenn Sie dieses Verhalten feststellen, dann können Sie es durch die Einstellungen für die Auslaufverzögerung ausgleichen.

Register	Parameter
X: Antrieb	Erweiterte Antriebsparameter
	Faktor Anlaufverzögerung
	Faktor * 10 ms
	Faktor Auslaufverzögerung
	Faktor * 10 ms

Beispiel Anlaufverzögerung:

$$10 \text{ ms} * 2 = 20 \text{ ms (bei Zeitbasis 10 ms)}$$

Laufzeit Lamelle bei zeitgesteuerter Positionierung

Zusätzlich zu den schon beschriebenen Angaben für die Lamellen-Laufzeiten bedeuten bei der zeitgesteuerten Positionierung die Werte:

- 0 %: Lamellen geöffnet bzw. Lamellen in der oberen geschlossenen Position
- 100 %: Lamellen geschlossen bzw. Lamellen in der unteren geschlossenen Position.

Der resultierende Öffnungswinkel ist abhängig vom verwendeten Jalousietyp.

Das Gerät rechnet die eingestellte Lamellenlaufzeit entsprechend auf den Bereich 0% bis 100% um und errechnet daraus die resultierenden Fahrzeiten für die gewünschten Positionsbefehle.

Parametereinstellungen in der ETS

Anlaufzuschlag

Einige Jalousietypen benötigen beim Öffnen der Lamelle, bedingt durch das Spannen und Lösen der Lamellenbänder, einen zusätzlichen Anlaufzuschlag bis zur ersten Reaktion der Lamelle. Dieser ist abhängig von der momentanen Lamellenposition. Mit Hilfe der folgenden Parameter können Sie jeweils für die obere und untere Lamellenposition einen Anlaufzuschlag einstellen.

Mit diesen Parametern stellen Sie die Anlaufverzögerung bei einer Aufwärtsbewegung bis zum Drehen der Lamelle ein, wenn die Lamellen in geöffneter Position (0%) stehen (die vorhergehende Jalousiebewegung war eine Aufwärtsfahrt):

Register	Parameter
X: Antrieb	Erweiterte Antriebsparameter
	Gemeinsame Zeitbasis für Laufzeitzuschläge/Totzeit
	Faktor Anlaufzuschlag Lamelle öffnen oben

Die Anlaufverzögerung bis zum Drehen der Lamelle, die Sie hier festlegen, wird beim Öffnen der Jalousie immer dann berücksichtigt, wenn die Lamellen in geschlossener Position (100 %) stehen (die vorhergehende Jalousiebewegung war eine Abwärtsfahrt):

Register	Parameter
X: Antrieb	Erweiterte Antriebsparameter
	Gemeinsame Zeitbasis für Laufzeitzuschläge/Totzeit
	Faktor Anlaufzuschlag Lamelle öffnen unten

i Hinweis: Für jede Bewegung der Lamelle wird eine Mindestlaufzeit vorausgesetzt, die der Antrieb mindestens eingeschaltet ist. Diese Mindestlaufzeit der Lamelle ergibt sich aus dem Schaltvermögen der Relais des Rolladenaktors und liegt bei ca. 20 ms. Lamellenbewegungen, die rechnerisch kleiner sind als 20 ms, werden nicht ausgeführt.

● Grundfunktionen: Höhenposition und Lamellenöffnungswinkel manuell anfahren

Mit Hilfe der Grundfunktion können Sie den angeschlossenen Antrieb manuell in die gewünschte Position fahren. Hierfür stehen Ihnen zwei Kommunikationsobjekte zur Verfügung: „Bewegobjekt Manuell“ und „Stoppobjekt Manuell“.

- Antrieb fahren
Das Objekt „Bewegobjekt Manuell“ ist zuständig für das Öffnen und Schließen des Rolladens. Bei Empfang des Wertes „1“ fährt der Antrieb nach unten; bei „0“ nach oben.
- Laufzeit
Der aktivierte Ausgang bleibt so lange aktiv, bis die eingestellte Laufzeit abgelaufen ist. Wird ein neuer

Fahrbehl in die gleiche Fahrrihtung empfangen, dann fährt der Antrieb weiter.

- Wendepause bei Richtungswechsel
Wird während einer Fahrt des Antriebs ein Steuerbefehl in die entgegengesetzte Fahrrihtung empfangen, dann stoppt der Antrieb und wartet für die definierte Zeitspanne der Wendepause, bevor er die Fahrt in die neue Fahrrihtung startet.
- Antrieb anhalten
Ein Antrieb, der gerade in Bewegung ist, wird bei Empfang eines Bustelegramms für das Objekt „Stoppobjekt Manuell“ angehalten. Der empfangene Objektwert spielt dabei keine Rolle.

Beachten Sie folgende Sonderfälle:

1. Wenn ein Schrittbefehl ausgeführt wird und die Lamellen dabei an eine der Grenzen ihres möglichen Fahrbereichs gelangen oder bereits in einer Grenzstellung stehen, dann fährt der Antrieb kurzzeitig in die gewünschte Rihtung. Die Dauer dieser Fahrt entspricht auch der eingestellten Schritzeit.
2. Wird von einem Schrittbefehl zum nächsten die Rihtung geändert, dann beachtet das Gerät auch hier die Wendepause als Wartezeit zwischen den Schritten.

Parametereinstellungen in der ETS

Stellen Sie für diese Funktion in der ETS die Werte für folgende Parameter ein:

Register	Parameter
Kanalkonfig.	Kanal X Betriebsart
X: Antrieb	Zeitbasis Laufzeit Höhe
	Faktor Laufzeit Höhe (10-64000) 1 Sekunde = 1000 ms
	Wendepause bei Richtungswechsel (1-255) Faktor * 100 ms, Herstellerdaten !!!

Kommunikationsobjekte

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Rollladen	Bewegobjekt Manuell	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Rollladen	Stoppobjekt Manuell	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen

Einstellungen für diese Funktion:

- „Bewegobjekt Manuell“ = „0“: Rollladen öffnen
- „Bewegobjekt Manuell“ = „1“: Rollladen schließen
- Antrieb fährt und „Stoppobjekt Manuell“ = „0“ oder „1“: Antrieb anhalten

Sonderfälle:

- Rollladen in oberer Endlage „Stoppobjekt Manuell“ = „0“: Antrieb einen Schritt nach oben
- Rollladen in unterer Endlage und „Stoppobjekt Manuell“ = „1“: Antrieb einen Schritt nach unten

● Erweiterte Funktionen: Höhenposition und Lamellenöffnungswinkel über absolute Positionsbefehle manuell anfahren

Mit dieser Funktion können Sie eine Höhenposition und bei Jalousien den Öffnungswinkel der Lamellen über einen Prozentwert direkt manuell einstellen. Der gewünschte Prozentwert bezieht sich immer auf den möglichen Fahrbereich von 0–100 %, den Sie über die Festlegung der Laufzeiten eingestellt haben. Sie stellen also für den gesamten Fahrbereich eine absolute Höhenposition ein.

Nach Empfang eines neuen Positionswertes errechnet der Rolladenaktor aus der aktuellen Position und der neuen Wunschposition eine anteilige Fahrzeit und bewegt den Antrieb für die Zeitdauer dieser Fahrzeit in die jeweilige Fahrtrichtung. Die neue Position wird wieder zwischengespeichert. Die Genauigkeit der Positionseinstellungen ist abhängig von der Genauigkeit Ihrer Einstellungen der Antriebslaufzeiten.

Nach einigen Positionsfahrten ergeben sich aus physikalischen und mechanischen Gründen geringfügige Abweichungen zwischen der tatsächlichen Position und der errechneten Position. Diese Abweichungen können Sie durch Referenzfahrten zurücksetzen.

Wenn vor einer neuen Positionsfahrt eine Referenzfahrt nötig ist, dann lässt der Rolladenaktor diese ausführen, bevor die neue Sollposition angefahren wird (siehe Abschnitt „Kalibrierung/Referenzfahrt“).

Zur Einstellung der absoluten Positionswerte stehen Ihnen die Kommunikationsobjekte „Position Höhe Manuell“ zur Verfügung.

- Höhenposition einstellen
Das Objekt „Position Höhe Manuell“ ist zuständig für die Höhenposition des Rollladens. Die Grenzposition 0 % bedeutet, dass die Jalousie/der Rollladen ganz oben ist. Bei der Einstellung 100% ist die Jalousie/der Rollladen ganz unten.

Bei Empfang eines neuen Positionswertes errechnet der Rolladenaktor eine Laufzeit, die nötig ist, um die neue Position aus der aktuellen Position zu erreichen. Dann wird der Antrieb für die errechnete Zeitdauer an die neue Position gefahren. Die Fahrtrichtung ergibt sich aus der Berechnung. Empfängt das Gerät während einer Positionsfahrt einen neuen Positionswert und die Berechnung ergibt die gleiche Fahrtrichtung, dann fährt der Antrieb weiter bis zu der neuen Sollposition.

- Wendepause bei Richtungswechsel
Wenn während einer Fahrt des Antriebs oder einer Lamellenverstellung ein neuer Positionierbefehl empfangen wird und die Berechnung die entgegengesetzte Fahrtrichtung ergibt, dann stoppt der Antrieb und wartet für die definierte Zeitspanne der Wendepause, bevor er die neue Positionsfahrt startet.

Parametereinstellungen in der ETS

Stellen Sie für diese Funktion in der ETS die Werte für folgende Parameter ein:

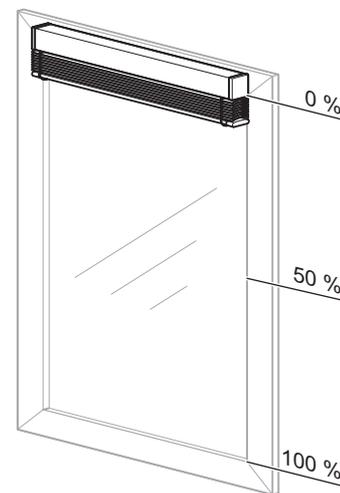
Register	Parameter
Kanalkonfig.	Kanal X Betriebsart
X: Antrieb	Erweiterte Antriebsparameter
	Zeitbasis Laufzeit Höhe
	Faktor Laufzeit Höhe (10-64000) 1 Sekunde = 1000 ms
	Gemeinsame Zeitbasis für Laufzeitzuschläge/Totzeit
	Faktor Laufzeitzuschlag aufwärts
	Faktor Totzeit bis Aufwärtsbewegung
	Wendepause bei Richtungswechsel (1-255) Faktor * 100 ms, Herstellerdaten!!!
	Faktor Anlaufverzögerung Faktor * 10 ms
	Faktor Auslaufverzögerung Faktor * 10 ms

Anwendungsbeispiele

Die nachfolgenden Beispiele zeigen, welche Laufzeiten sich ergeben, um bestimmte Positionen zu erreichen.

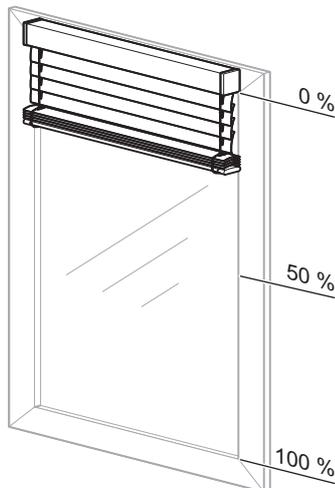
Ausgangsposition und eingestellte Werte:

- Laufzeiten:
Anlaufverzögerung gesperrt
Auslaufverzögerung gesperrt
Laufzeit Höhe 120 s
Laufzeitzuschlag aufwärts 0,2 s
- Aktuelle Höhenposition 0 % (Rolladen oben)

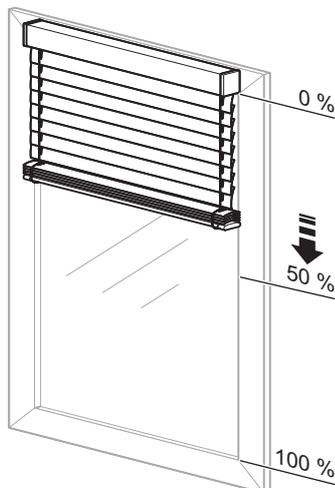


Kommunikationsobjekte

Schritt 1:
Neue Höhenposition: 50 %



Schritt 2:
Laufzeit Höhe = 60 s, Richtung abwärts
(Differenz zwischen aktueller Position 0 % und neuer Position 50 % = 50 % der Laufzeit Höhe)



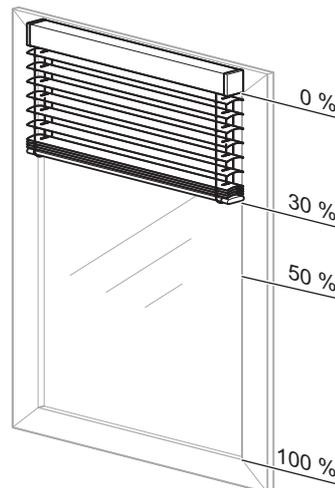
Gesamtfahrzeit also:
60,00 s

Neue Höhenposition: 30 %

Schritt 1:
Laufzeit Höhe = 24 s, Richtung aufwärts
(Differenz zwischen aktueller Position 50 % und neuer Position 30 % = 20 % der Laufzeit Höhe)

plus

Laufzeitzuschlag aufwärts = 0,04 s
(Differenz zwischen aktueller Position 50 % und neuer Position 30% = 20% des Laufzeitzuschlages)



Gesamtfahrzeit also:

24 s + 0,04 s = **24,04 s**

Kommunikationsobjekte

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kanal X	Position Höhe Manuell	1 Byte	Niedrig	SK	Empfangen

● **Erweiterte Funktionen: Automatiksteuerung**

Neben der manuellen Steuerung der Rollladenantriebe (über die Kommunikationsobjekte für die manuellen Bedienoptionen) stellt die Softwareapplikation Ihnen noch eine weitere Gruppe von Kommunikationsobjekten für eine Automatiksteuerung **zusätzlich** zur Verfügung.

Eine Automatiksteuerung kann von anderen Busgeräten, z. B. Präsenzmelder, Lichtregler oder über eine Gebäudeleitstelle, vorgenommen werden. Wenn Sie die Automatiksteuerung für einen Kanal aktiviert haben, dann können Sie den angeschlossenen Antrieb zunächst gleichberechtigt über die manuelle Steuerung oder über die Automatiksteuerung positionieren. Der Antrieb reagiert identisch beim Empfang von Steuertelegrammen aus einer der beiden Steuerungsarten.

Über Parametereinstellungen und Objekte können Sie die Wirkungsweise der beiden Steuerungsmöglichkeiten verändern. Ebenso haben Sie die Möglichkeit, eine gegenseitige Einflussnahme der manuellen Steuerung und der Automatiksteuerung festzulegen.

Automatiksteuerung aktivieren

Um die Automatiksteuerung nutzen zu können, müssen Sie die Funktion zunächst in der ETS aktivieren:

Register	Parameter
X: Rollladen	Automatiksteuerung/Presets

Bei Aktivierung der Automatiksteuerung erscheint die zusätzliche Registerkarte „X: Automatik“, in der Sie die weiteren Einstellungen vornehmen können.

Die Kommunikationsobjekte für manuelle Bedienung und Automatiksteuerung wirken gleichberechtigt. Der Antrieb führt jeweils den Befehl aus, den er als letzten auf einem der Objekte empfangen hat.

Automatiksteuerung deaktivieren/sperren

Falls die gleichberechtigte Funktionsweise bei manueller Bedienung und Automatiksteuerung für Ihre Anwendung nicht immer geeignet ist, können Sie die Automatikfunktion über ein zusätzliches Objekt nach Bedarf sperren und wieder freigeben:

Darüber hinaus können Sie die Reaktion der Automatiksteuerung beim Empfang eines manuellen Bedientelegramms separat festlegen.

Register	Parameter
X: Automatik	Automatiksperr

Wenn Sie „Automatiksperr“ auf den Wert „bei Objektwert 0“ oder „bei Objektwert 1“ eingestellt haben, dann erscheint zusätzlich das Kommunikationsobjekt „Automatiksperr“.

Je nach Einstellung wird die Automatikfunktion bei Empfang eines neuen Telegrammwertes freigegeben oder gesperrt:

- „Automatiksperr“ = „bei Objektwert 0“
Wenn „Automatiksperr“ = „0“: Automatikfunktion gesperrt (Automatiksperr aktiv)
Wenn „Automatiksperr“ = „1“: Automatikfunktion freigegeben (Automatiksperr inaktiv)
- „Automatiksperr“ = „bei Objektwert 1“
Wenn „Automatiksperr“ = „0“: Automatikfunktion freigegeben (Automatiksperr inaktiv)
Wenn „Automatiksperr“ = „1“: Automatikfunktion gesperrt (Automatiksperr aktiv)

Zusätzlich können Sie das Verhalten des Antriebs zum Ende einer Automatiksperr festlegen.

Register	Parameter
X: Automatik	Verhalten bei Deaktivierung der Automatiksperr über Objektwert

Abhängigkeit zwischen Automatikfunktion und manueller Steuerung festlegen

Die Reaktion der Automatikfunktion auf den Empfang eines Steuertelegramms aus den manuellen Bedienungsmöglichkeiten (Bewegobjekt Manuell, Stoppobjekt Manuell, Position Höhe Manuell und Abrufen von Szenen) legen Sie über den nachfolgenden Parameter fest:

Register	Parameter
X: Automatik	Reaktion im Automatikbetrieb bei Empfang eines Manuellobjektwertes

Falls dieser Parameter auf „Automatik zeitweise gesperrt“ steht, erscheinen zwei zusätzliche Parameter:

Register	Parameter
X: Automatik	Zeitbasis Deaktivierungszeit Automatik
	Faktor Deaktivierungszeit Automatik (1-255)

Der Deaktivierungszeitraum ergibt sich aus $\text{Zeitbasis} \times \text{Faktor}$.

Eine andauernde Deaktivierung der Automatikfunktion kann nur durch ein Telegramm zum Beenden einer Automatiksperr über das Objekt Automatiksperr aufgehoben werden. Die Aktion, die Sie im Parameter „Verhalten bei Deaktivierung der Automatiksperr über Objektwert“ eingestellt haben, wird ausgeführt.

Nach dem Ablauf einer zeitlich begrenzten Deaktivierung verbleibt der Antrieb bis zum nächsten Steuertelegramm in seiner momentanen Position.

Kommunikationsobjekte

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kanal X	Bewegobjekt Automatik	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Kanal X	Stoppobjekt Automatik	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Kanal X	Position Höhe Automatik	1 Byte	Niedrig	SK	Empfangen
Kanal X	Automatiksperr	1 Bit	Niedrig	KLUS	Senden/ Empfangen/ Auslesen

Kommunikationsobjekte

● **Erweiterte Funktionen: Kalibrierung/Referenzfahrt**

Die aktuelle Position eines Antriebs berechnet der Rolladenaktor aus den Laufzeiten, die Sie für den Antrieb eingestellt haben sowie aus den Steuerbefehlen, die er ausführt. Diese Berechnung muss durchgeführt werden, da es keine Rückmeldung des Antriebs zu seiner Position gibt. Auch wenn Sie die Laufzeiten sehr genau eingestellt haben, so ergeben sich nach einigen Fahrten doch geringe Abweichungen von der intern errechneten zur tatsächlichen Höhenposition. Dies ist auf mechanische Toleranzen und auf Wettereinflüsse (Temperaturschwankungen, Frost, Regen, usw.) zurückzuführen.

Diese Abweichungen kann der Rolladenaktor durch Referenzfahrten zurücksetzen. Hierzu fährt er die Antriebe gezielt in die obere oder untere Endlage. Nach der Referenzfahrt startet die interne Positionsberechnung wieder von einem festen Wert aus. Abweichungen, die sich in der Zwischenzeit ergeben haben, werden so gelöscht.

i Hinweis: Die Kalibrierfunktion ist vor allem dann wichtig, wenn Sie viel mit Positionsbefehlen arbeiten und eine hohe Positioniergenauigkeit gefordert ist. Wenn der Rolladen ausschließlich über die Grundfunktionen gesteuert wird und Positionsbefehle keine Rolle spielen, dann benötigen Sie diese Funktion nicht.

Funktionsweise

Eine Referenzfahrt kann durch ein Kommunikationsobjekt oder nach einer bestimmten Anzahl von Fahrten ausgelöst werden. Nach Auslösung einer Referenzfahrt fährt der Antrieb in die gewünschte Referenzposition (Endlage). Wenn Sie beide Endlagen als Referenzpositionen eingestellt haben, dann fährt der Antrieb, abhängig von seiner aktuellen Position, in die nächstliegende Endlage. Damit der Antrieb die gewünschte Endlage auch sicher erreicht, addiert der Aktor bei jeder Referenzfahrt zu der errechneten Fahrzeit noch einen Laufzeitaufschlag von 5% der Gesamtlaufzeit hinzu.

Die Kalibrierung wird auch dann automatisch durchgeführt, wenn der Antrieb durch einen „normalen“ Positionierbefehl in eine Endlage fährt. Der Laufzeitaufschlag von 5% ist auch bei der automatischen Kalibrierung wirksam.

i Hinweis: Wenn während einer Kalibrierfunktion ein Wetteralarm oder eine andere übergeordnete Funktion aktiviert wird, dann bricht die Kalibrierfunktion ab und die übergeordnete Funktion wird ausgeführt.

Sie können für jeden Kanal individuell die Kalibrierfunktion aktivieren: Parameter „Kalibrierung“ freigeben.

Register	Parameter
X: Rollladen	Kalibrierung

Für die Kanäle, für die Sie die Kalibrierfunktion aktiviert haben, erscheint dann ein neues Register „X:Kalibrierung“. Hier können Sie für jeden Kanal die gewünschten Einstellungen durchführen.

Wählen Sie über den Parameter „Referenzposition“ zunächst die Endlage aus, die als Referenzposition angefahren werden soll.

Register	Parameter
X: Kalibrierung	Referenzposition

Danach können Sie einstellen, wodurch eine Referenzfahrt ausgelöst werden soll:

Referenzfahrt nach einer Anzahl Fahrten auslösen

Der Aktor addiert die Anzahl aller Fahrten, wobei es unerheblich ist, durch welchen Steuerbefehl die Fahrten ausgelöst wurden. Wenn die definierte Anzahl von Fahrten erreicht ist, dann führt der Antrieb vor dem nächsten Positionierbefehl zunächst eine Referenzfahrt aus. Danach stellt er die angeforderte Position ein. Nach der Referenzfahrt wird der Zähler für die Fahrten zurückgesetzt.

Referenzfahrt über Kommunikationsobjekt auslösen

Wenn das Objekt „Referenzfahrt auslösen“ den Wert „1“ empfängt, dann wird bei allen zugeordneten Kanälen eine Referenzfahrt gestartet. Um dadurch nicht die Energieversorgung der Rolladenanlage zu überlasten, können Sie für die einzelnen Kanäle eine Verzögerungszeit für die Referenzfahrt wählen. Falls während dieser Verzögerungszeit ein neuer Wert „1“ auf dem Objekt empfangen wird, dann wird die Verzögerungszeit neu gestartet. Der Objektwert „0“ hat keine Bedeutung.

Die Höhenposition nach der Referenzfahrt können Sie über den Parameter „Position nach Referenzfahrt über Objekt“ definieren. Wenn eine neue Position angefahren werden soll, dann stellen Sie die Höhe im Fahrbereich von 0% bis 100% ein.

Wenn der Rolladenaktor während der Referenzfahrt einen absoluten Positionierbefehl empfängt, dann stellt er die gewünschte Position nach der Referenzfahrt ein. Die Einstellungen im Parameter „Position nach Referenzfahrt über Objekt“ sind in diesem Fall wirkungslos. Alle sonstigen Steuerbefehle unterbrechen die Kalibrierfunktion. Der Antrieb reagiert auf die empfangenen Steuerbefehle.

Automatische Kalibrierung

Jedes Mal, wenn der Antrieb durch einen Positionierbefehl in die definierte Endlage fährt, wird die Kalibrierfunktion durchgeführt. Dies bedeutet, dass zu der errechneten Fahrzeit, die der Antrieb benötigt, noch ein Laufzeitaufschlag von 5% der Gesamtlaufzeit hinzuaddiert wird, damit der Antrieb die gewünschte Endlage auch sicher erreicht. Nach Erreichen der Endlage wird auch der Fahrtenzähler zurückgesetzt.

Referenzfahrt nach Initialisierung

Die Referenzfahrt nach einem Download oder der Busspannungswiederkehr dient dazu, eine exakte Ausgangsposition für weitere Positionsfahrten zu erhalten.

i Hinweis: Die Referenzfahrt nach der Initialisierung wird immer durchgeführt, selbst wenn die Funktion "Referenzfahrt allgemein" gesperrt ist.

Ausgelöst wird die Referenzfahrt durch einen absoluten Positionierungsbefehl. Dies sind z. B. der Empfang eines Wertes auf den Objekten „Position Höhe Manuell“ oder „Position Höhe Automatik“, der Aufruf von Szenen oder Preset-Werten oder wenn eine absolute Position bei Wetteralarm, Alarm oder Sperre angefahren wird. Wenn das Objekt „Bewegobjekt manuell“ nach der Initialisierung einen Wert empfängt, der die Rollladen in die obere Endlage fährt, dann wertet der Aktor diese Fahrt automatisch als Referenzfahrt.

Grundsätzlich erfolgt die Referenzfahrt nach Initialisierung in Richtung obere Endlage. Sofern Sie die Statusmeldungen „Status Höhe“ zum Senden freigegeben haben (aktives Rückmeldeobjekt), erfolgt hierüber automatisch das Senden des aktuellen Status.

Referenzfahrt bei Fahrbereichsbegrenzung:

⚠ Achtung!
Rollladen können beschädigt werden. Die Rollladen bewegen sich ggf. außerhalb der Fahrbereichsgrenzen in eventuell offen stehende Fenster hinein. Beachten Sie daher, wohin die Referenzfahrt erfolgen soll.

Eine Referenzfahrt nach Initialisierung erfolgt auch dann, wenn die Funktion „Fahrbereich begrenzen“ aktiviert wird. Die Rollladen bewegen sich ggf. außerhalb der Fahrbereichsgrenzen in eventuell offen stehende Fenster hinein. Beachten Sie daher, wohin die Referenzfahrt erfolgen soll: Grundsätzlich erfolgt die Referenzfahrt nach Initialisierung in Richtung obere Endlage. Nur wenn der Parameter „Referenzposition“ auf „unten“ eingestellt ist, erfolgt eine Referenzfahrt in die untere Endlage.

Im Falle einer Referenzfahrt erhält das Objekt „Rückmeldung Fahrbereichsgrenze“ den Wert „0“. Erst nachdem die Referenzfahrt abgeschlossen ist, wird der Rollladen in den Verfahrbereich gefahren.

Parametereinstellungen in der ETS

Stellen Sie für diese Funktion in der ETS die Werte für folgende Parameter ein:

Register	Parameter
Allgemein	Referenzfahrt allgemein
X: Rollladen	Kalibrierung

X: Kalibrierung	Referenzfahrt nach
	Anzahl Bewegungen, bis eine Referenzfahrt durchgeführt wird (1-20)
	Verzögerungszeit Referenzfahrt über Objekt in Sekunden
	Position nach Referenzfahrt über Objekt
	Position Höhe nach Referenzfahrt in %
	Referenzposition
	Automatische Kalibrierung

Kommunikationsobjekte

Wenn im Register „Allgemein“ der Parameter „Referenzfahrt allgemein“ freigegeben ist, erscheint das Objekt „Referenzfahrt auslösen“.

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kalibrierung	Referenzfahrt auslösen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen

● Erweiterte Funktionen: Sperrfunktion für manuelle Bedienmöglichkeiten

Sie können die angeschlossenen Antriebe über die Kommunikationsobjekte für die manuellen Bedienoptionen oder über eine Automatiksteuerung ansteuern. Für die manuellen Bedienmöglichkeiten stehen Ihnen zwei Möglichkeiten zur Verfügung:

- Höhenposition über Auf/Ab/Stopp-Befehle manuell anfahren
- Höhenposition über absolute Positionsbefehle manuell anfahren

Manuelle Bedienung sperren

Falls Sie die manuelle Bedienung zeitweise unterbinden möchten, dann können Sie für jeden Ausgangskanal eine Sperrfunktion aktivieren:

Register	Parameter
X: Rollladen	Manuellsperr

Je nach Einstellung wird die manuelle Bedienung bei Empfang eines neuen Telegrammwertes gesperrt oder wieder freigegeben:

- „Manuellsperr“ = „bei Objektwert „0“
Wenn „Manuellsperr“ = „0“: Manuelle Bedienung gesperrt (Manuellsperr aktiv)
Wenn „Manuellsperr“ = „1“: Manuelle Bedienung freigegeben (Manuellsperr inaktiv)
- „Manuellsperr“ = „bei Objektwert „1“
Wenn „Manuellsperr“ = „0“: Manuelle Bedienung freigegeben (Manuellsperr inaktiv)
Wenn „Manuellsperr“ = „1“: Manuelle Bedienung gesperrt (Manuellsperr aktiv)

Alarmfunktionen oder andere übergeordnete Funktionen (z. B. Windalarm, Regenalarm) erlauben zusätzliche Sperrmöglichkeiten für die Bedienung der Antriebe (siehe Abschnitt „Übergeordnete Funktionen“).

Kommunikationsobjekte

Kommunikationsobjekte

Wenn Sie „Manuell Sperre“ auf den Wert „bei Objektwert 0“ oder „bei Objektwert 1“ eingestellt haben, dann erscheint das Kommunikationsobjekt „Manuell Sperre“.

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kanal X	Manuell Sperre	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen

● **Erweiterte Funktionen: Preset-Funktion**

Über die Preset-Funktion können Sie pro Rolladenkanal bis zu vier Höhenpositionen abspeichern und durch ein Telegramm wieder aktivieren. Aktuelle Höhenpositionen können Sie als neue Preset-Positionen Telegramm gesteuert abspeichern. Der Unterschied zu der Szenenfunktion besteht im Datenformat der zugeordneten Kommunikationsobjekte. Bei der Preset-Funktion sind alle Kommunikationsobjekte 1-Bit-Objekte.

Sie können die Preset-Funktion alternativ zur Automatikfunktion aktivieren.

Preset-Funktion aktivieren

Sie können die Preset-Funktion individuell für jeden Kanal aktivieren:

Register	Parameter
X: Rollladen	Automatiksteuerung/Presets

Nach Aktivieren der Funktion erscheint das Register „X: Presets“, in der Sie die vier Preset-Positionen vorgeben können. Diese Positionsvorgaben können später im Betrieb über Telegramme verändert werden.

Preset-Positionen abrufen

Mit den Kommunikationsobjekten „Preset 1/2 abrufen“ bzw. „Preset 3/4 abrufen“ können Sie die Preset-Positionen abrufen.

Nach Empfang eines Telegramms auf einem der beiden Objekte wird der Antrieb an die gespeicherte Preset-Position gefahren:

- „Preset 1/2 abrufen“ = „0“: Preset-Position 1 wird aktiviert
- „Preset 1/2 abrufen“ = „1“: Preset-Position 2 wird aktiviert
- „Preset 3/4 abrufen“ = „0“: Preset-Position 3 wird aktiviert
- „Preset 3/4 abrufen“ = „1“: Preset-Position 4 wird aktiviert

Wenn vor der Fahrt in die Preset-Position eine Referenzfahrt erforderlich ist, dann wird zunächst die Referenzfahrt ausgeführt und danach fährt der Antrieb in die angeforderte Preset-Position.

Preset-Position speichern

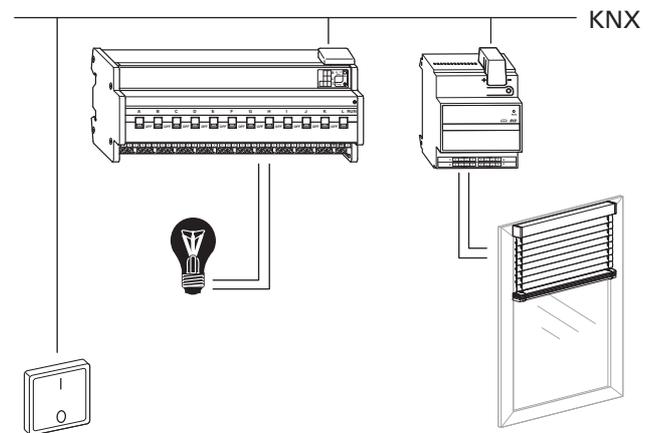
Mit den Kommunikationsobjekten „Preset 1/2 setzen“ bzw. „Preset 3/4 setzen“ können Sie die Preset-Positionen im Betrieb überschreiben.

Nach Empfang eines Telegramms auf einem der beiden Objekte wird die aktuelle Position des Antriebs als neue Preset-Position gespeichert.

- „Preset 1/2 setzen“ = „0“: Aktuelle Position als Preset-Position 1 speichern
- „Preset 1/2 setzen“ = „1“: Aktuelle Position als Preset-Position 2 speichern
- „Preset 3/4 setzen“ = „0“: Aktuelle Position als Preset-Position 3 speichern
- „Preset 3/4 setzen“ = „1“: Aktuelle Position als Preset-Position 4 speichern

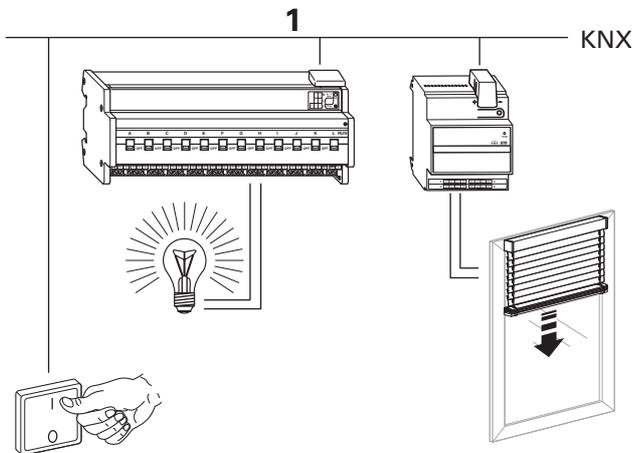
Wenn Sie den Parameter „Presetwerte im Aktor bei Download überschreiben“ freigegeben haben, dann werden die Preset-Werte, die im Gerät gespeichert sind, bei einem Download mit Ihren Vorgabewerten überschrieben. Möchten Sie die Werte im Gerät bei einem Download nicht überschreiben, dann müssen Sie den Parameter sperren.

Anwendungsbeispiel 1

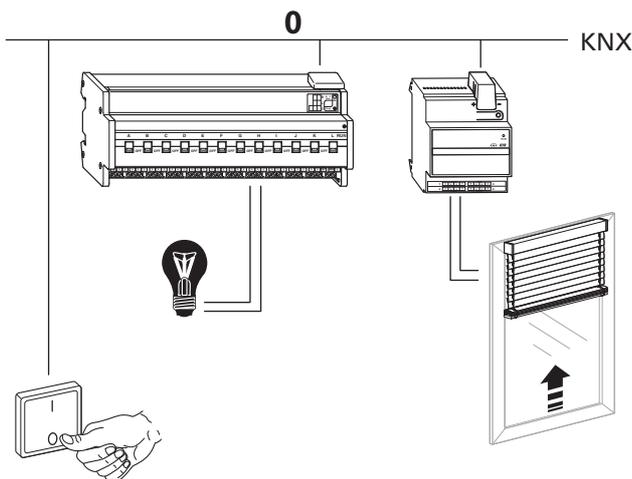


Die Presetfunktion lässt sich beispielsweise dazu nutzen, um über einen Taster gleichzeitig die Beleuchtung zu schalten und die Rollladen zu fahren. Wenn Sie für Preset-Position 1 den Wert 0 % (Rollladen geöffnet) und für Preset-Position 2 den Wert 100 % (Rollladen geschlossen) eingeben, dann können Sie über einen Taster folgendermaßen steuern:

Tastendruck auf EIN => Telegrammwert „1“ => Licht EIN und Preset-Position 2 abrufen = Rollladen schließen:



Tastendruck auf AUS => Telegrammwert „0“ => Licht AUS und Preset-Position 1 abrufen = Rollladen öffnen:



Da der Rollladen zum Öffnen eine gewisse Laufzeit benötigt, sollte das Licht in diesem Fall mit einer Ausschaltverzögerung ausgeschaltet werden, damit es in dem Raum nicht kurzzeitig dunkel wird.

Anwendungsbeispiel 2

Sie können auch einen 1 Bit-Lichtsensor benutzen, um ein Preset aufzurufen. Als Lichtsensor kommen folgende Geräte in Frage: INSTABUS-ARGUS 220 Connect Art.-Nr. 6315..., Dämmerungsschalter REG-S/DS1 Art.-Nr. 670601, Wetterstation REG-K/4fach Art.-Nr. 682991.

Parametereinstellungen in der ETS

Stellen Sie für diese Funktion in der ETS die Werte für folgende Parameter ein:

Register	Parameter
X: Jalousie bzw. X: Rollladen	Automatiksteuerung/Presets
X: Presets	Presetwerte im Aktor bei Download überschreiben
	Preset 1 Pos. Höhe in %
	Preset 2 Pos. Höhe in %
	Preset 3 Pos. Höhe in %
	Preset 4 Pos. Höhe in %

Kommunikationsobjekte

Zum Aufrufen der Presetfunktion benutzen Sie die Objekte:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kanal X	Preset 1/2 abrufen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Kanal X	Preset 3/4 abrufen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Kanal X	Preset 1/2 setzen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Kanal X	Preset 3/4 setzen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen

Szenenfunktion aktivieren

● **Erweiterte Funktionen: Szenenfunktion**

Wenn unterschiedliche Raumfunktionen über ein Bus-telegramm gleichzeitig verändert werden sollen, dann bietet sich dazu die Szenenfunktion an. Mit dem Aufruf eines Szenenwertes können Sie z. B. die Raumbeleuchtung auf einen gewünschten Wert dimmen, die Rolladen in eine gewünschte Position fahren, die Heizungsregelung auf Tagesbetrieb einstellen und die Stromversorgung für die Steckdosen eines Raumes zuschalten. Da diese Funktionen nicht nur unterschiedliche Telegrammformate haben können, sondern die Telegrammwerte auch unterschiedliche Bedeutung haben (z. B. Wert „0“ bei Beleuchtung AUS und bei Jalousie ÖFFNEN), müssten Sie ohne die Szenenfunktion jedem Aktor ein getrenntes Telegramm senden, um die gleiche Einstellung zu erhalten.

Mit Hilfe der Szenenfunktion können Sie den Rolladenaktor in eine Szenensteuerung einbinden. Für jeden Ausgangskanal stehen Speicherplätze für bis zu fünf unterschiedliche Szenenwerte zur Verfügung. Jeder dieser Szenenspeicher kann einer von 64 möglichen Szenennummern (Szenennummer 0 bis 63 entsprechen den Telegrammwerten 0-63) zugeordnet werden. Als Szenenwerte können Sie Höhenpositionen hinterlegen. Wenn der Aktor ein Telegramm mit dem Aufruf einer Szenennummer empfängt, dann wird der Antrieb in die gespeicherte Position gefahren. Die Szenenpositionen, die Sie bei der Inbetriebnahme hinterlegen, können später vom Benutzer überschrieben werden, falls er eine Änderung wünscht.

Telegrammformat

Telegramme für die Szenenfunktion haben das Datenformat L X D D D D D D.

L: Lernbit

X: wird nicht benützt

DDDDDD: aufgerufene Szenennummer

Wenn das Lernbit in einem Telegramm den Wert „0“ hat, dann werden die für die Szenennummer gespeicherten Positionswerte abgerufen und eingestellt.

Wenn das Lernbit den Wert „1“ erhält, dann werden die aktuellen Antriebspositionen als neue Positionswerte für die Szenennummer abgespeichert.

Beispiele:

- Telegrammwert 2
Binär 0000 0010
Hexadezimal 02
Aufruf Szenennummer 2
- Telegrammwert 45
Binär 0010 1101
Hexadezimal 2D
Aufruf Szenennummer 45
- Telegrammwert 173
Binär 1010 1101
Hexadezimal AD
Lernen Szenennummer 45

- Telegrammwert 190
Binär 1011 1110
Hexadezimal BE
Lernen Szenennummer 62

Szenenfunktion aktivieren

Um die Szenenfunktion bei den einzelnen Kanälen nutzen zu können, müssen Sie die Funktion zunächst für das Gerät einmal freigeben:

Register	Parameter
Allgemein	Szenen allgemein

Nach dem Freigeben erscheint das Kommunikationsobjekt „Szenenobjekt“, über das nun die Szenentelegramme empfangen werden können.

Nun können Sie individuell die Funktion für jeden Kanal aktivieren:

Register	Parameter
X: Rollladen	Szenen

Nach dem Freigeben des Parameters „Szenen“ erscheint das Register „X: Szenen“, in der Sie die Szenenposition vergeben. Jeden der fünf Szenenspeicher können Sie unabhängig voneinander aktivieren.

Parametereinstellungen in der ETS

Stellen Sie für diese Funktion in der ETS die Werte für folgende Parameter ein:

Register	Parameter
Allgemein	Szenen allgemein
X: Rollladen	Szenen
X: Szenen	Szenenwerte im Aktor bei Download überschreiben
	Szene 1
	Szene 1: Szenennummer (0-63)
	Szene 1: Pos. Höhe in %
	Szene 2
	Szene 2: Szenennummer (0-63)
	Szene 2: Pos. Höhe in %
	Szene 3
	Szene 3: Szenennummer (0-63)
	Szene 3: Pos. Höhe in %
Szenen 4	Szene 4
	Szene 4: Szenennummer (0-63)
	Szene 4: Pos. Höhe in %
	Szenen 5
	Szene 5: Szenennummer (0-63)
Szene 5: Pos. Höhe in %	

Szenenposition aufrufen und speichern

Der Aufruf der Szenenpositionen erfolgt mit Hilfe des Objektes „Szenenobjekt“. Nach Empfang eines Szenentelegramms wertet der Rollladenaktor die gesendete Szenennummer aus. Wenn vor der Fahrt in die Szenenposition eine Referenzfahrt erforderlich ist, dann wird zunächst die Referenzfahrt ausgeführt und danach fährt der Antrieb in die angeforderte Szenenposition.

Wenn das Objekt „Szenenobjekt“ ein Szenentelegramm mit Lernbit „1“ empfängt, dann wird bei allen Szenenspeichern, die der empfangenen Szenennummer zugeordnet sind, die aktuelle Höhenposition als neuer Szenenwert abgespeichert.

i Hinweis: Ist eine Szenennummer innerhalb eines Kanals mehreren Szenen zugeordnet, dann wird nur die zuerst gefundene Szene mit dieser Szenennummer aufgerufen bzw. gespeichert. Dies umgehen Sie, indem Sie innerhalb eines Kanals unterschiedliche Szenennummern vergeben.

Beispiel:

• Ausgangskanal 1

Szene 1 aktiviert auf Szenennummer 13
(Szene 1 Position Höhe = 50 %,
Szene 2 aktiviert auf Szenennummer 7
(Szene 2 Position Höhe = 0 %,
Szene 3, 4, 5 deaktiviert

• Ausgangskanal 5

Szene 1 aktiviert auf Szenennummer 7
(Szene 1 Position Höhe = 100 %,
Szene 3 aktiviert auf Szenennummer 21
(Szene 3 Position Höhe = 50 %,
Szene 2, 4, 5 deaktiviert

Objekt Szenenobjekt empfängt Telegramm „Szenennummer 13 abrufen“:

- Ausgangskanal 1 fährt in Position 50 % Höhe
- Ausgangskanal 5 reagiert nicht

Objekt Szenenobjekt empfängt Telegramm Szenennummer 1 abrufen:

- Aktor reagiert nicht, da Szenennummer 1 nicht zugeordnet.

Objekt Szenenobjekt empfängt Telegramm „Szenennummer 7 abrufen“

- Ausgangskanal 1 fährt in Position 0 % Höhe
- Ausgangskanal 5 fährt in Position 100 % Höhe

Objekt Szenenobjekt empfängt Telegramm „Szenennummer 21 abrufen“

- Ausgangskanal 1 reagiert nicht
- Ausgangskanal 5 fährt in Position 50 % Höhe

Antriebe werden manuell oder über Automatik in folgende Positionen gefahren:

- Ausgangskanal 1: Position Höhe = 30 %
- Ausgangskanal 5: Position Höhe = 20 %

Nun empfängt Objekt „Szenenobjekt“ ein Lerntelegamm für Szenennummer 13

- Ausgangskanal 1: Szene 1 Position Höhe = 30 %, Szene 1
- Ausgangskanal 5 keine Reaktion

Objekt „Szenenobjekt“ empfängt Telegramm „Szenennummer 13 abrufen“

- Ausgangskanal 1 fährt in Position 30 % Höhe
- Ausgangskanal 5 reagiert nicht

Beachten Sie den Unterschied zum ersten Aufruf für Szenennummer 13!

Wenn Sie den Parameter „Szenenwerte im Aktor bei Download überschreiben“ freigegeben haben, dann werden die Szenenwerte, die im Gerät gespeichert sind, bei einem Download mit Ihren Vorgabewerten überschrieben. Wenn Sie die Werte im Gerät bei einem Download nicht überschreiben möchten, dann müssen Sie den Parameter sperren.

Nebenstellenfunktion für Szenen

Über diese Funktion können Sie die Szenenwerte für die Szenennummern 0–3 auch über 1-Bit-Telegramme aktivieren oder neu einlernen. Aktivieren Sie die Nebenstellenfunktion für das Gerät:

Register	Parameter
Allgemein	Nebenstelle Szenen

Nach dem Freigeben erscheinen zwei Kommunikationsobjekte zum Aktivieren einer Szenennummer:

- „Szene 1/2 abrufen“ = „0“: Szenennummer 0 wird aktiviert
- „Szene 1/2 abrufen“ = „1“: Szenennummer 1 wird aktiviert
- „Szene 3/4 abrufen“ = „0“: Szenennummer 2 wird aktiviert
- „Szene 3/4 abrufen“ = „1“: Szenennummer 3 wird aktiviert

Darüber hinaus erscheinen zwei Kommunikationsobjekte, um eine Szenennummer zu setzen:

- „Szene 1/2 setzen“ = „0“: Szenennummer 0 wird eingelernt
- „Szene 1/2 setzen“ = „1“: Szenennummer 1 wird eingelernt
- „Szene 3/4 setzen“ = „0“: Szenennummer 2 wird eingelernt
- „Szene 3/4 setzen“ = „1“: Szenennummer 3 wird eingelernt

i Hinweis: Die Aktionen entsprechen einem normalen Aufruf oder Lernbefehl für die Szenennummern 0, 1, 2, oder 3 über das Objekt „Szenenobjekt“. Für die Szenennummern 4 bis 63 steht die Nebenstellenfunktion nicht zur Verfügung. Diese Szenennummern können Sie nur über das Objekt „Szenenobjekt“ ansprechen.

Kommunikationsobjekte

Durch Verwendung dieser Nebenstellenfunktion für Szenen steht Ihnen auch dann eine Preset-Funktion (Aufrufen von gespeicherten Positionswerten durch 1-Bit-Telegramme) zur Verfügung, wenn Sie an Stelle der eigentlichen Preset-Funktion die Automatiksteuerung benutzen möchten.

Wenn Sie die Preset-Funktion und die Nebenstellenfunktion für Szenen zusammen benutzen, stehen Ihnen pro Kanal bis zu acht unterschiedliche Positionswerte zur Verfügung, die Sie über 1-Bit-Telegramme abrufen können.

Kommunikationsobjekte

Zum Aufrufen der Presetfunktion benutzen Sie die Objekte:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Szenennebenstelle	Szene 1/2 abrufen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Szenennebenstelle	Szene 3/4 abrufen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Szenennebenstelle	Szene 1/2 setzen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Szenennebenstelle	Szene 3/4 setzen	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Szenen	Szenenobjekt	1 Byte	Niedrig	SK	Empfangen

Übergeordnete Funktionen: Allgemeines

Mit dem Rolladenaktor können Sie vier übergeordnete Funktionen nutzen:

- Wetteralarm
- Alarmfunktion
- Sperrfunktion
- Verfahrbereich begrenzen

Die Ausführung der übergeordneten Funktionen hat Vorrang vor der Ausführung der Grundfunktion und der erweiterten Funktionen.

Die Prioritäten der übergeordneten Funktionen untereinander können Sie frei wählen und über einen Parameter einstellen:

Register	Parameter
Allgemein	Prioritätsfolge übergeordneter Funktionen

Eine übergeordnete Funktion wird nur dann aktiv, wenn zu diesem Zeitpunkt keine andere übergeordnete Funktion höherer Priorität aktiv ist. Wenn eine übergeordnete Funktion zurückgesetzt wurde und zu diesem Zeitpunkt eine andere übergeordnete Funktion mit geringerer Priorität aktiv ist, dann werden nun die Aktionen für die Funktion der geringeren Priorität ausgeführt.

Übergeordnete Funktionen: Wetteralarm

Durch die Funktionen für den Wetteralarm können Sie die Rolläden vor schädlichen Wettereinflüssen wie Wind, Regen und Frost schützen. Bei Eintreten eines Alarms für eines dieser drei Wetterereignisse fahren die Antriebe in eine sichere Position und bleiben dort, solange das Ereignis andauert (abhängig von den Prioritäten der übergeordneten Funktionen).

Wetteralarmfunktion freigeben

Geben Sie die Wetteralarmfunktion übergeordnet für den Rolladenaktor frei:

Register	Parameter
Allgemein	Wetteralarmfunktion allgemein

Nach dem Freigeben erscheint das neue Register „Wetteralarm Allgemein“ zur detaillierten Einstellung der Alarmfunktionen für drei Windalarms, einen Regenalarm und einen Frostschutzalarm.

Hier können Sie die einzelnen Alarmfunktionen getrennt freigeben und sperren. Für jede Funktion, die Sie freigeben, erscheint ein Kommunikationsobjekt, über welches die Sensorsignale empfangen werden.

Zyklische Überwachung der Sensorsignale

Die Überwachung für die Signale der aktivierten Wettersensoren kann zyklisch erfolgen. Das Gerät erwartet dann innerhalb der eingestellten Zykluszeit ein Telegramm von dem betreffenden Sensor. Wenn ein solches Telegramm innerhalb der Überwachungszeit nicht empfangen wird, dann wird der dazugehörige Wetteralarm aus Sicherheitsgründen dennoch ausgelöst (falls z. B. der Sensor oder die Kabelverbindung zwischen Sensor und Rolladenaktor defekt sind und im wirklichen Alarmfall keine Meldung erfolgen würde).

Definieren Sie zunächst die Zeitbasis für die Überwachungszeit:

Register	Parameter
Wetteralarm Allgemein	Zeitbasis Überwachungszeit der Wetteralarme

Nun können Sie die konkrete Überwachungszeit für jeden aktivierten Sensor durch Angabe eines Faktors einstellen:

Register	Parameter
Wetteralarm Allgemein	Windalarm Nr. 1 <i>(wenn Windalarm Nr. 1 freigegeben)</i>
	Faktor Überwachungszeit Windalarm Nr. 1
	Windalarm Nr. 2 <i>(wenn Windalarm Nr. 2 freigegeben)</i>
	Faktor Überwachungszeit Windalarm Nr. 2
	Windalarm Nr. 3 <i>(wenn Windalarm Nr. 3 freigegeben)</i>
	Faktor Überwachungszeit Windalarm Nr. 3
	Regenalarm <i>(wenn Regenalarm freigegeben)</i>
	Faktor Überwachungszeit Regenalarm
	Frostalarm <i>(wenn Frostalarm freigegeben)</i>
	Faktor Überwachungszeit Frostalarm

Die Überwachungszeit ergibt sich aus der Multiplikation von Zeitbasis* Faktor. Wenn Sie für einen Faktor den Wert gesperrt haben, dann erfolgt für diesen Sensorwert keine zyklische Messwertüberwachung. In diesem Fall lösen 1 Bit-Telegramme den Alarm aus.

Prioritäten der Wetteralarme

Die Prioritäten der Wetteralarme untereinander können Sie frei definieren:

Wetteralarm Allgemein	
Parameter	Einstellung
Prioritätsfolge der Wetteralarme	1. Windalarm, 2. Regenalarm, 3. Frostalarm
	1. Windalarm, 2. Frostalarm, 3. Regenalarm
	1. Regenalarm, 2. Windalarm, 3. Frostalarm
	1. Regenalarm, 2. Frostalarm, 3. Windalarm
	1. Frostalarm, 2. Windalarm, 3. Regenalarm
	1. Frostalarm, 2. Regenalarm, 3. Windalarm

Diese Prioritätseinstellung gilt für alle Rollladenkanäle, bei denen die Wetterschutzfunktion freigegeben ist. Die Reaktionen auf einen Wetteralarm werden nur dann aktiv, wenn zu diesem Zeitpunkt kein Wetteralarm höherer Priorität aktiv ist. Wenn ein Wetteralarm zurückgesetzt wird und zu diesem Zeitpunkt ein anderer Wetteralarm mit geringerer Priorität aktiv ist, dann werden nun die Reaktionen des Alarms mit der geringeren Priorität ausgeführt.

Reaktion der einzelnen Antriebe bei Wetteralarm

Nachdem Sie die übergeordneten Einstellungen für die Wetteralarmfunktionen durchgeführt haben, können Sie für jeden Ausgangskanal das Verhalten des Antriebs bei einem Wetteralarm individuell festlegen. Dazu müssen Sie zunächst die Wetteralarmfunktion für den jeweiligen Ausgangskanal freigeben:

Register	Parameter
X: Rollladen	Wetteralarm

Wenn Sie die Wetteralarmfunktion für einen Ausgangskanal freigegeben haben, dann erscheint ein neues Register mit der Bezeichnung „X: Wetteralarm“.

Wählen Sie zunächst aus, wie der Antrieb auf einen aktiven Wetteralarm reagieren soll. Zum Schutz vor Beschädigungen bei zu hohen Windgeschwindigkeiten können Sie jedem Kanal eines der drei Windsensorsignale 1, 2 oder 3 einzeln zuordnen oder mit ODER bzw. UND eine logische Verknüpfung der drei Signale wählen:

Register	Parameter
X: Wetteralarm	Reagiert auf Windalarm Nr.
	Reaktion auf Windalarme
	Reaktion auf Regenalarm
	Reaktion auf Frostalarm

Wenn ein Wetteralarm aktiv wird, dann führt der Antrieb gemäß Ihren Einstellungen eine der folgenden Reaktionen aus:

- keine Reaktion: Die Alarmfunktion ist inaktiv. Die Wetteralarmfunktion ist ausgeschaltet. **Bei einem Alarm ist der Kanal nicht gesperrt.**
- Auf: Der Antrieb fährt in die obere Endlage. Die Wetteralarmfunktion ist eingeschaltet und die Alarmfunktion ist aktiv.
- Ab: Der Antrieb fährt in die untere Endlage. Die Wetteralarmfunktion ist eingeschaltet und die Alarmfunktion ist aktiv.
- Position anfahren: Der Antrieb fährt in die festgelegte Sicherheitsposition. Die Wetteralarmfunktion ist eingeschaltet und die Alarmfunktion ist aktiv.

Wenn der Antrieb die gewünschte Reaktion ausgeführt hat, verbleibt er in dieser Lage und kann nicht bedient werden, solange der Wetteralarm aktiv ist. Nur wenn eine Funktion mit höherer Priorität aktiv wird, wird die dort festgelegte Reaktion ausgeführt.

Wenn der Antrieb eine spezielle Sicherheitsposition anfahren soll, dann können Sie diese Position über Parameter definieren:

Register	Parameter
X: Wetteralarm	Position Höhe bei Wetteralarm in %

Antriebsverhalten nach Ende eines Wetteralarms

Diese Sicherheitsposition ist für alle drei Wetteralarms gültig, wenn Sie als Reaktion auf einen Wetteralarm den Parameterwert „Position anfahren“ ausgewählt haben.

Antriebsverhalten nach Ende eines Wetteralarms

Wenn die Sensorwerte der Wettersensoren wieder in den normalen Messbereich zurückgekehrt sind, werden die Wetteralarms wieder deaktiviert. Sie können eine Reaktion festlegen, die der Antrieb ausführen soll, sobald kein Wetteralarm mehr aktiv ist:

Register	Parameter
X: Wetteralarm	Verhalten bei Ende aller Wetteralarmfunktionen

Der Antrieb führt dann folgende Funktionen aus:

- keine Reaktion: Der Antrieb bleibt in seiner aktuellen Position stehen. Die Alarmfunktion wird beendet.
- Auf: Der Antrieb fährt in die obere Endlage. Die Alarmfunktion wird beendet.
- Ab: Der Antrieb fährt in die untere Endlage. Die Alarmfunktion wird beendet.
- Position wie vor Wetteralarm anfahren: Der Antrieb kehrt in die Position zurück, die er vor dem Wetteralarm hatte. Die Alarmfunktion wird beendet.
- aktuelle Automatikposition annehmen: Diese Einstellung ist nur sinnvoll, wenn die Automatikfunktion aktiv ist. Der Antrieb fährt in die letzte angeforderte Automatikposition. Die Alarmfunktion wird beendet.

Kommunikationsobjekte

Folgende Kommunikationsobjekte stehen Ihnen zur Verfügung:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Wetteralarm	Windalarm 1	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Wetteralarm	Windalarm 2	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Wetteralarm	Windalarm 3	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Wetteralarm	Regenalarm	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen
Wetteralarm	Frostalarm	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen

● Übergeordnete Funktionen: Alarmfunktion

Im Falle eines Alarmzustandes kann der Antrieb in eine gewünschte Alarmposition gefahren werden. Wenn der Antrieb die Alarmposition erreicht hat, ist er für eine weitere Bedienung gesperrt. Nur durch eine übergeordnete Funktion mit höherer Priorität kann der Antrieb noch in eine andere Position gefahren werden. Die Alarmfunktion können Sie für jeden Ausgangskanal individuell aktivieren:

Register	Parameter
X: Rollladen	Alarmfunktion

Nach Aktivierung der Alarmfunktion erscheint das Kommunikationsobjekt „Alarmobjekt“ für diesen Kanal, über welches die Funktion ein- und ausgeschaltet werden kann.

Die weiteren Funktionseinstellungen können Sie im zusätzlichen Register „X: Alarmfunktion“ vornehmen.

Zunächst wählen Sie den Objektwert, mit dem die Alarmfunktion eingeschaltet werden soll:

Register	Parameter
X: Alarmfunktion	Alarm

Einzustellende Werte:

- bei Objektwert „1“: Objektwert „1“ schaltet die Alarmfunktion ein. Bei Empfang des Objektwertes „0“ wird die Alarmfunktion wieder ausgeschaltet.
- bei Objektwert „0“: Objektwert „0“ schaltet die Alarmfunktion ein. Ein Telegramm mit dem Objektwert „1“ deaktiviert die Funktion wieder.

Verhalten des Antriebs bei Aktivierung der Alarmfunktion

Stellen Sie hier ein, wie sich der Rollladenaktor verhalten soll, wenn die Alarmfunktion freigegeben ist:

Register	Parameter
X: Alarmfunktion	Verhalten bei Beginn Alarm

Einzustellende Werte:

- keine Reaktion: Der Antrieb bleibt in seiner aktuellen Position stehen.
- Auf: Der Antrieb fährt in die obere Endlage.
- Ab: Der Antrieb fährt in die untere Endlage.
- Position anfahren: Der Antrieb fährt in die festgelegte Sicherheitsposition.

Wenn der Antrieb die gewünschte Aktion ausgeführt hat, verbleibt er in dieser Lage und kann nicht bedient werden, solange die Alarmfunktion aktiv ist. Nur wenn eine Funktion mit höherer Priorität aktiv wird, wird die dort festgelegte Reaktion ausgeführt.

Sie können eine spezielle Sicherheitsposition für die Alarmfunktion festlegen:

Register	Parameter
X: Alarmfunktion	Position Höhe bei Beginn Alarm in %

Diese Sicherheitsposition wird angefahren, wenn Sie als Verhalten bei Beginn der Alarmfunktion den Parameterwert „Position anfahren“ ausgewählt haben.

Verhalten des Antriebs nach Ende der Alarmfunktion

Wenn die Alarmfunktion durch einen neuen Objektwert wieder ausgeschaltet wurde, können Sie den Antrieb wieder normal bedienen. Soll der Antrieb nach Beendigung der Alarmfunktion eine automatische Aktion ausführen, dann können Sie dies über den folgenden Parameter festlegen:

Register	Parameter
X: Alarmfunktion	Verhalten bei Ende Alarm

Einzustellende Werte:

- keine Reaktion: Der Antrieb bleibt in seiner aktuellen Position stehen.
- Auf: Der Antrieb fährt in die obere Endlage.
- Ab: Der Antrieb fährt in die untere Endlage.
- Position wie vor Alarm anfahren: Der Antrieb kehrt in die Position zurück, die er vor dem Alarm hatte.
- aktuelle Automatikposition annehmen: Diese Einstellung ist nur sinnvoll, wenn die Automatikfunktion aktiv ist. Der Antrieb fährt in die letzte angeforderte Automatikposition.

Alarmfunktion bei Busspannungswiederkehr

Über diesen Parameter können Sie einstellen, wie die Alarmfunktion bei Busspannungswiederkehr reagieren soll:

Register	Parameter
X: Alarmfunktion	Zustand des Alarms bei Busspannungswiederkehr

Einzustellende Werte:

- inaktiv: Nach Wiedereinschalten der Busspannung wird die Alarmfunktion deaktiviert, unabhängig davon, welchen Zustand sie vor dem Ausfall der Busspannung hatte.
- aktiv: Die Alarmfunktion wird nach Wiederkehr der Busspannung aktiviert. Die Reaktion der Ausgangsrelais wird bestimmt über Ihre Einstellungen für das Verhalten nach Busspannungswiederkehr (siehe Abschnitt „Betriebsverhalten bei Ausfall und Wiederkehr der Versorgungsspannungen“).
- wie vor Busspannungsausfall: Die Alarmfunktion nimmt den Zustand ein, den sie vor dem Busspannungsausfall hatte. Die Reaktion der Ausgangsrelais wird ebenfalls über Ihre Einstellungen für das Verhalten nach Busspannungswiederkehr bestimmt.

Kommunikationsobjekte

Folgende Kommunikationsobjekte stehen Ihnen zur Verfügung:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kanal X	Alarmobjekt	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen

● Übergeordnete Funktionen: Sperrfunktion

Im Falle eines besonderen Betriebszustandes kann der Antrieb in eine gewünschte Sperrposition gefahren werden. Wenn der Antrieb die Sperrposition erreicht hat, ist eine weitere Bedienung nicht mehr möglich. Nur durch eine übergeordnete Funktion mit höherer Priorität kann der Antrieb noch in eine andere Position gefahren werden. Die Sperrfunktion können Sie für jeden Ausgangskanal individuell freigeben:

Register	Parameter
X: Rollladen	Sperrfunktion

Nach Freigabe der Sperrfunktion erscheint das Kommunikationsobjekt „Sperrojekt“ für diesen Kanal, über welches die Funktion ein- und ausgeschaltet werden kann.

Verhalten des Antriebs bei Aktivierung der Sperrfunktion

Die weiteren Funktionseinstellungen können Sie im zusätzlichen Register „X: Sperrfunktion“ vornehmen.

Zunächst wählen Sie den Objektwert, mit dem die Sperrfunktion eingeschaltet werden soll:

Register	Parameter
X: Sperrfunktion	Sperre

Einzustellende Werte:

- bei Objektwert „1“: Objektwert „1“ schaltet die Sperrfunktion ein. Bei Empfang des Objektwertes „0“ wird die Sperrfunktion wieder ausgeschaltet.
- bei Objektwert „0“: Objektwert „0“ schaltet die Sperrfunktion ein. Ein Telegramm mit dem Objektwert „1“ deaktiviert die Funktion wieder.

Verhalten des Antriebs bei Aktivierung der Sperrfunktion

Stellen Sie hier ein, wie sich der Rollladenaktor verhalten soll, wenn die Sperrfunktion freigegeben ist:

Register	Parameter
X: Sperrfunktion	Verhalten bei Beginn der Sperre

Einzustellende Werte:

- keine Reaktion: Der Antrieb bleibt in seiner aktuellen Position stehen.
- Auf: Der Antrieb fährt in die obere Endlage.
- Ab: Der Antrieb fährt in die untere Endlage.
- Position anfahren: Der Antrieb fährt in die festgelegte Sicherheitsposition.

Wenn der Antrieb die gewünschte Aktion ausgeführt hat, verbleibt er in dieser Lage und kann nicht bedient werden, solange die Sperrfunktion aktiv ist. Nur wenn eine Funktion mit höherer Priorität aktiv wird, wird die dort festgelegte Reaktion ausgeführt.

Sie können eine spezielle Sicherheitsposition für die Sperrfunktion festlegen:

Register	Parameter
X: Sperrfunktion	Position Höhe bei Beginn Sperre in %

Diese Sicherheitsposition wird angefahren, wenn Sie als Verhalten bei Beginn der Sperrfunktion den Parameterwert „Position anfahren“ ausgewählt haben.

Verhalten des Antriebs nach Ende der Sperrfunktion

Wenn die Sperrfunktion durch einen neuen Objektwert wieder ausgeschaltet wurde, können Sie den Antrieb wieder normal bedienen. Soll der Antrieb nach Beendigung der Sperrfunktion eine automatische Aktion ausführen, dann können Sie dies über den folgenden Parameter festlegen:

Register	Parameter
X: Sperrfunktion	Verhalten bei Ende der Sperre

Einzustellende Werte:

- keine Reaktion: Der Antrieb bleibt in seiner aktuellen Position stehen.
- Auf: Der Antrieb fährt in die obere Endlage.
- Ab: Der Antrieb fährt in die untere Endlage.
- Position wie vor Sperre anfahren: Der Antrieb kehrt in die Position zurück, die er vor dem Sperre hatte.
- aktuelle Automatikposition annehmen: Diese Einstellung ist nur sinnvoll, wenn die Automatikfunktion aktiv ist. Der Antrieb fährt in die letzte angeforderte Automatikposition.

Sperrfunktion bei Busspannungswiederkehr

Über diesen Parameter können Sie einstellen, wie die Sperrfunktion nach einem Busspannungsausfall reagieren soll:

Register	Parameter
X: Sperrfunktion	Verhalten der Sperre bei Busspannungswiederkehr

Einzustellende Werte:

- inaktiv: Nach Wiedereinschalten der Busspannung wird die Sperrfunktion deaktiviert, unabhängig davon, welchen Zustand sie vor dem Ausfall der Busspannung hatte.
- aktiv: Die Sperrfunktion wird nach Wiederkehr der Busspannung aktiviert. Die Reaktion der Ausgangsrelais wird bestimmt über Ihre Einstellungen für das Verhalten nach Busspannungswiederkehr (siehe Abschnitt „Betriebsverhalten bei Ausfall und Wiederkehr der Versorgungsspannungen“).
- wie vor Busspannungsausfall: Die Sperrfunktion nimmt den Zustand ein, den sie vor dem Busspannungsausfall hatte. Die Reaktion der Ausgangsrelais wird ebenfalls über Ihre Einstellungen für das Verhalten nach Busspannungswiederkehr bestimmt.

Kommunikationsobjekte

Folgende Kommunikationsobjekte stehen Ihnen zur Verfügung:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kanal X	Sperrojekt	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen

● Übergeordnete Funktionen: Begrenzung des Fahrbereichs

Bei bestimmten Anwendungen, z. B. bei geöffneten Kippfenstern, kann es hilfreich oder notwendig sein, den möglichen Fahrbereich eines Antriebs zeitweise oder andauernd zu begrenzen. Über manuelle Bedienung, Automatikfunktionen, Szenenaufrufe oder Presets kann sich der Antrieb bei aktiver Fahrbereichsbegrenzung nur noch zwischen den eingestellten Grenzen bewegen. Die Begrenzung gilt auch für Fahrbefehle aus Funktionen mit geringerer Priorität. Nur durch eine übergeordnete Funktion mit höherer Priorität kann der Antrieb noch in eine andere Position außerhalb der Begrenzung gefahren werden.

Die Begrenzung des Fahrbereichs können Sie für jeden Ausgangskanal individuell aktivieren:

Register	Parameter
X: Rollladen	Fahrbereichsgrenzen

Nach Aktivierung der Fahrbereichsgrenzen erscheint das zusätzliche Register „X: Fahrbereichsgrenzen“:

Register	Parameter
X: Fahrbereichsgrenzen	Fahrbereich begrenzen

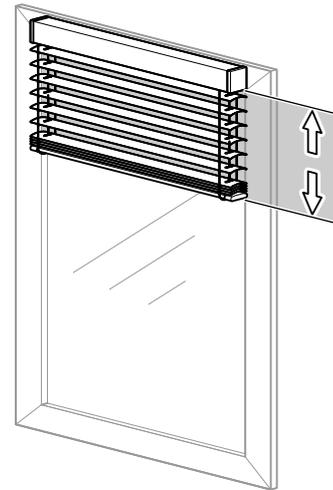
Einzustellende Werte:

- sofort nach Busspannungswiederkehr: Die Funktion wird sofort nach Busspannungswiederkehr oder nach einem Download aktiv. Der Antrieb kann sich nur zwischen den Grenzwerten bewegen. Nur eine Funktion mit höherer Priorität kann den Antrieb in eine Position außerhalb der Begrenzung fahren.
- bei Objektwert „1“: Der Objektwert „1“ schaltet die Begrenzung ein. Bei Empfang des Objektwertes „0“ wird der gesamte Fahrbereich wieder freigegeben.
- bei Objektwert „0“: Der Objektwert „0“ schaltet die Begrenzung ein. Ein Telegramm mit dem Objektwert „1“ deaktiviert die Begrenzung.

Bei Aktivierung durch einen Objektwert erscheint ein zusätzliches Kommunikationsobjekt „Fahrgrenzen aktivieren“ für diesen Kanal, über welches die Begrenzung ein- und ausgeschaltet werden kann.

Die Grenzen des Fahrbereichs können Sie über weitere Parameter einstellen:

Register	Parameter
X: Fahrbereichsgrenzen	oberer Grenzwert in %
	unterer Grenzwert in %



Bei aktiver Begrenzung bewegt sich der Antrieb nur noch zwischen den Grenzwerten. Die Begrenzung gilt für alle Fahrbefehle aus manueller Bedienung, Automatikfunktionen, Szenen, Presets und für Fahrbefehle aus Funktionen mit geringerer Priorität.

Wenn der Antrieb bei Aktivierung der Fahrbereichsbegrenzung außerhalb der Grenzen steht, dann wird er automatisch zur nächstliegenden Grenze gefahren und bleibt dort stehen.

i Hinweis: Achten Sie darauf, dass Sie den unteren Grenzwert größer einstellen, als den oberen Grenzwert, da der Antrieb ansonsten nicht gefahren werden kann.

Wenn ein Antrieb seine Fahrbereichsgrenzen erreicht, dann kann dies über ein Statusobjekt auf den Bus gemeldet werden. Funktionen, die davon abhängig sind, z. B. das Öffnen eines Fensters, können nun ausgeführt werden. Weitere Informationen hierzu finden Sie auch im nachfolgenden Abschnitt „Statusmeldungen“.

Referenzfahrt nach Initialisierung

⚠ Achtung!

Rollladen können beschädigt werden. Die Rollladen bewegen sich ggf. außerhalb der Fahrbereichsgrenzen in eventuell offen stehende Fenster hinein. Beachten Sie daher, wohin die Referenzfahrt erfolgen soll.

Nach einem Download oder der Busspannungswiederkehr erfolgt eine Referenzfahrt nach Initialisierung, selbst wenn die Funktion „Referenzfahrt allgemein“ gesperrt ist. Die Rollladen bewegen sich ggf. außerhalb der Fahrbereichsgrenzen in eventuell offen stehende Fenster hinein.

Beachten Sie daher, wohin die Referenzfahrt erfolgen soll: Grundsätzlich erfolgt die Referenzfahrt nach Initialisierung in Richtung obere Endlage. Nur wenn der Parameter „Referenzposition“ auf „unten“ eingestellt ist, erfolgt eine Referenzfahrt in die untere Endlage.

Antriebsverhalten nach Ende der Fahrbegrenzung

Im Falle einer Referenzfahrt erhält das Objekt „Rückmeldung Fahrbereichsgrenze“ den Wert „0“. Erst nachdem die Referenzfahrt abgeschlossen ist, wird die Rollladen in den Verfahrbereich gefahren.

Antriebsverhalten nach Ende der Fahrbegrenzung

Wenn die Begrenzung des Fahrbereichs durch Objektwerte bestimmt wird und ein neuer Objektwert eine aktive Begrenzung wieder aufhebt, dann können Sie den Antrieb wieder normal bedienen. Soll der Antrieb in diesem Fall eine automatische Aktion ausführen, dann können Sie dies über den folgenden Parameter festlegen:

Register	Parameter
X: Fahrbereichsgrenzen	Verhalten bei Ende Fahrbegrenzung

Einzustellende Werte:

- keine Reaktion: Der Antrieb bleibt in seiner aktuellen Position stehen.
- Auf: Der Antrieb fährt in die obere Endlage.
- Ab: Der Antrieb fährt in die untere Endlage.
- Position wie vor Fahrbegrenzung anfahren: Der Antrieb kehrt in die Position zurück, die er vor der Fahrbegrenzung hatte.
- aktuelle Automatikposition annehmen: Diese Einstellung ist nur sinnvoll, wenn die Automatikfunktion aktiv ist. Der Antrieb fährt in die letzte angeforderte Automatikposition.

Kommunikationsobjekte

Folgende Kommunikationsobjekte stehen Ihnen zur Verfügung:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kanal X	Fahrgrenzen aktivieren	1 Bit	Niedrig	SK	Empfangen

● **Statusmeldungen/Rückmeldungen**

Die Softwareapplikation stellt Ihnen zahlreiche Möglichkeiten zur Verfügung, um den aktuellen Gerätestatus und den Status der Ausgangskanäle über Kommunikationsobjekte zu melden. Abhängig von diesen Statusmeldungen können Sie in der Anlage bestimmte Steuerungsvorgänge auslösen oder Funktionen freigeben und sperren lassen.

So kann z. B. das Öffnen eines Fensters zugelassen werden, wenn ein Rolladenantrieb meldet, dass er die Höhenposition innerhalb einer Fahrbereichsbegrenzung erreicht hat. Der Status des Fensters wiederum kann dazu genutzt werden, eine aktive Fahrbereichsbegrenzung zu deaktivieren.

Darüber hinaus eignen sich die Statusmeldungen zur Anzeige der aktuellen Betriebszustände über eine Visualisierungssoftware.

Die Statusmeldungen der Ausgangskanäle werden über Kommunikationsobjekte zur Verfügung gestellt. Die Sendecharakteristik dieser Statusobjekte können Sie über Parameter jeweils auf einen der folgenden Werte einstellen:

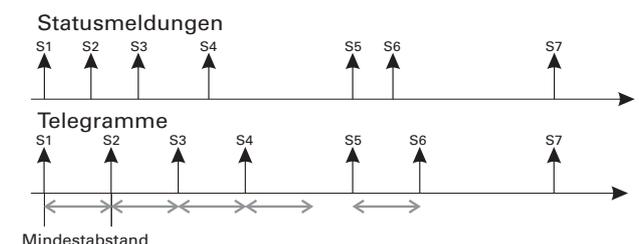
- gesperrt
Das Statusobjekt ist nicht aktiv.
- aktives Rückmeldeobjekt
Nach einer Statusänderung erfolgt ein automatisches Aussenden des aktuellen Status.
- passives Statusobjekt
Das Statusobjekt sendet seine Werte nicht. Es stellt aber den aktuellen Zustand bereit, der von anderen Busgeräten ausgelesen werden kann.

Zeitliches Sendeverhalten der Statusmeldungen

Den zeitlichen Abstand zwischen zwei Statustelegrammen können Sie übergeordnet für das Gerät einstellen. Diese Einstellung gilt für das Sendeverhalten aller Statusmeldungen:

Register	Parameter
Allgemein	Mindestabstand Statusmeldungen

Wenn nur ein Sendeauftrag ansteht, dann wird die Meldung sofort gesendet. Wenn mehr als eine Statusmeldung ansteht, dann wird die erste sofort gesendet und die weiteren Statusmeldungen im Raster der durch den Parameter „Mindestabstand Statusmeldungen“ festgelegten Verzögerungszeit.



Wenn Sie die Statusmeldungen für einen Ausgangskanal aktivieren möchten, dann müssen Sie den Parameter „Statusmeldungen“ freigeben:

Register	Parameter
X: Rollladen	Statusmeldungen

Es erscheint dann ein neues Register „X: Statusmeldungen“ für diesen Ausgangskanal, in der Sie die Einstellungen für die möglichen Statusmeldungen vornehmen können.

Status Höhe

Die aktuelle Position des Antriebs wird als Wert zwischen 0–100 % bereit gestellt. Die zugehörigen Statusobjekte ändern ihre Bezeichnung, je nachdem, ob der Status gesendet (Rückmeldung Höhe) oder ausgelesen (Status Höhe) werden soll.

Register	Parameter
X: Statusmeldungen	Status Höhe

Das Statusobjekt Höhe wird erst dann aktualisiert, wenn der Antrieb nach einer Fahrt eine feste Position erreicht hat.

Status Automatik

Die Statusmeldung der Automatikfunktion erfolgt über das Objekt „Automatiksperr“ der Ausgangskanäle (siehe Abschnitt „Automatiksteuerung“). Dieses Objekt ist ein bidirektionales Objekt. Neben der Statusfunktion dient es auch der direkten Freigabe und Sperre der Automatikfunktion über Bustelegramme.

Wenn Sie eine Freigabe und Sperre der Automatikfunktion über manuelle Bedientelegame als Statusfunktion anzeigen möchten, dann stellen Sie den Parameter „Status Automatik“ auf den gewünschten Wert ein:

Register	Parameter
X: Statusmeldungen	Status Automatik

Der aktuelle Objektwert des Objektes „Automatiksperr“ ist gleichzeitig der Statuswert.

Status Sperrmeldung

Als Typ für eine Sperrmeldung können Sie alternativ eine Antriebssperre oder ein Begrenzen des Fahrbereichs als Statusmeldung aktivieren.

Register	Parameter
X: Statusmeldungen	Typ Sperrmeldung

Typ Sperrmeldung = Antriebssperre

Eine Antriebssperre wird durch die übergeordneten Funktionen Wetteralarm, Alarmfunktion oder Sperrfunktion ausgelöst.

Register	Parameter
X: Statusmeldungen	Status Antriebssperre

Wenn eine der übergeordneten Funktionen aktiv ist und der Antrieb seine definierte Sicherheitsposition erreicht hat, erhält das Statusobjekt den Wert „1“. Wenn der Antrieb wieder freigegeben wird, dann ändert sich der Objektwert der Statusmeldung auf den Wert „0“.

Typ Sperrmeldung = Fahrbereichsgrenze

Wenn Sie für einen Kanal die übergeordnete Funktion der Fahrbereichsbegrenzung verwenden und weitere Steuerungsfunktion davon abhängen, ob der Antrieb bei aktiver Fahrbereichsbegrenzung seine Begrenzung erreicht hat, dann können Sie dies über diesen Statuswert zurückmelden:

Register	Parameter
X: Statusmeldungen	Status Fahrbereichsgrenze

Der Wert des Statusobjektes erhält den Objektwert „1“, sobald die Fahrbereichsbegrenzung aktiv wird und der Antrieb eine der angegebenen Grenzen erreicht.

- Wenn der Antrieb bei Aktivierung der Fahrbereichsbegrenzung bereits innerhalb der vorgegebenen Grenzen steht, dann erhält das Statusobjekt sofort den Objektwert „1“.
- Wenn der Fahrbereich wegen einer Funktion mit höherer Priorität verlassen oder die Begrenzung aufgehoben wird, dann wechselt der Objektwert auf „0“.

Kommunikationsobjekte

Folgende Kommunikationsobjekte stehen Ihnen zur Verfügung:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Kanal X	Rückmeldung Höhe	1 Bit	Niedrig	KLÜ	Senden/Auslesen
Kanal X	Status Höhe	1 Bit	Niedrig	KL	Auslesen
Kanal X	Rückmeldung Antriebssperre	1 Bit	Niedrig	KLÜ	Senden/Auslesen
Kanal X	Status Antriebssperre	1 Bit	Niedrig	KL	Auslesen
Kanal X	Rückmeldung Fahrbereichsgrenze	1 Bit	Niedrig	KLÜ	Senden/Auslesen
Kanal X	Status Fahrbereichsgrenze	1 Bit	Niedrig	KL	Auslesen
Kanal X	Automatiksperr	1 Bit	Niedrig	KLSÜ	Senden/Empfangen-Auslesen

Handbedienung einstellen

● Handbedienung und Statusanzeigen

Das Gerät verfügt auf seiner Vorderseite für jeden Kanal über eine Kanaltaste und eine gelbe Leuchtdiode zum Anzeigen der Betriebszustände (Kanalstatus-LEDs) des Kanals.

Zusätzlich zu den Kanaltasten für die Ausgangskanäle und den Kanalstatus-LEDs verfügt das Gerät über eine Umschalttaste und eine rote LED mit der Bezeichnung "Hand" (Handbetriebs-LED). Mit der Umschalttaste können Sie die Handbedienung aktivieren und deaktivieren. Eine weitere grüne Betriebs-LED mit der Bezeichnung „RUN“ (RUN-LED) zeigt die Betriebsbereitschaft des Gerätes an.

Unter der Abdeckung für den Busanschluss finden Sie die Programmieraste für die Programmierung der physikalischen Adresse des Gerätes und eine zugehörige rote Programmier-LED.

i Hinweis: Nähere Informationen dazu finden Sie im Kapitel „Bedienung“.

Nach Anlegen der Netzspannung oder der Busspannung können Sie die angeschlossenen Antriebe über die Bedientasten verfahren, sofern Sie die Handbedienung aktiviert haben. An den Status-LEDs, die den Kanälen zugeordnet sind, können Sie den aktuellen Schaltzustand ablesen.

Handbedienung einstellen

Sie können den Rollladenaktor so einstellen, dass er über die Kanaltasten bedient werden kann:

Register	Parameter
Allgemein	Handbetriebsart
	Handbedienungsfreigabe
	zeitabhängiges Zurücksetzen des Handbetriebs
	(wenn „zeitabhängiges Zurücksetzen des Handbetriebs“ freigegeben): Zeit für automatisches Zurücksetzen des Handbetriebs in Minuten (5-255)

Bei „Handbetriebsart“ = „Handbetrieb exklusiv“ ist das Gerät nach Drücken der Hand-Taste im reinen Handbetrieb (Hand-LED leuchtet). Es wertet keine Bustelegramme aus. Die angeschlossenen Antriebe können nur manuell über die Kanaltasten gefahren werden. Da die Bustelegramme unterdrückt werden, können die Antriebe auch dann gefahren werden, wenn übergeordnete Funktionen aktiv sind.

⚠ Achtung!
Bei der Bedienung von Rollladen im „Handbetrieb exklusiv“ über die Kanaltasten wirken Sicherheitsfunktionen wie Wetteralarmposition, Alarmposition, Sperrposition oder Verfahrbereich nicht mehr. Lassen Sie daher zur Vermeidung von Beschädigungen an Rollladen bei der Handbedienung besondere Vorsicht walten!

Bei Parameter „Handbetriebsart“ auf Wert „Bus- und Handbetrieb“ können Sie die angeschlossenen Antriebe, neben der Ansteuerung über Bustelegramme, auch mit den Kanaltasten bedienen. Dies hat dieselbe Wirkung wie der Empfang eines Bustelegramms. Wenn in diesem Modus jedoch eine der übergeordneten Funktionen (Wetteralarm, Alarmfunktion, Sperrfunktion oder Verfahrbereich begrenzen) aktiv ist, dann ist die Handbedienung gesperrt.

Wählen Sie zunächst die gewünschte Betriebsart für den Handbetrieb, wie zuvor beschrieben. Danach können Sie die Einstellungen für eine Freigabe der Handbedienung wählen:

- gesperrt
Die Umschaltung in die Handbedienung über die Hand-Taste ist nicht möglich.
- freigegeben
Die Umschaltung in die Handbedienung über die Hand-Taste ist möglich. Der aktuelle Handbetriebsmodus wird über die Hand-LED angezeigt.
- freigegeben mit Statusmeldung
Die Umschaltung in die Handbedienung über die Hand-Taste ist möglich. Der aktuelle Handbetriebsmodus wird über die Hand-LED angezeigt. Wenn Sie in den Handbetriebsmodus schalten, dann wird über das Objekt „Status Handbedienung“ ein Telegramm mit dem Wert „1“ gesendet. Bei Rücksetzen der Handbedienung wird ein Telegramm mit dem Wert „0“ gesendet.
- Freigabe über Objekt
Die Umschaltmöglichkeit für die Handbedienung wird über das Objekt „Freigabe Handbedienung“ freigegeben und gesperrt. Eine Freigabe erfolgt bei Empfang eines Telegramms mit dem Wert „1“, eine Sperre bei Empfang eines Telegramms mit dem Wert „0“.
- Freigabe über Objekt mit Statusmeldung
Zusätzlich zu der Freigabemöglichkeit der Handbedienung über das Objekt „Freigabe Handbedienung“ wird über das Objekt „Status Handbedienung“ der Umschaltstatus gemeldet.

i Hinweis: Um den Rollladenaktor in den Handbetrieb zu schalten, müssen Sie vor dem Betätigen einer Kanaltaste die Hand-Taste drücken.

Handbetrieb zeitabhängig zurücksetzen

Sie können das Umschalten in die Handbedienung zeitlich begrenzen. Stellen Sie dazu den Parameter „Zeitabhängiges Zurücksetzen des Handbetriebs“ auf „freigegeben“.

Stellen Sie dann den Parameter „Zeit für automatisches Zurücksetzen des Handbetriebs in Minuten“ auf die Zeitspanne, nach deren Ablauf das Gerät die Handbedienung automatisch wieder zurücksetzt. Den aktuellen Bedienstatus können Sie jeweils an der Hand-LED ablesen.

Handbedienungs freigabe bei Busspannungsausfall

Wenn die Busspannung ausfällt, dann können Sie dem Anwender über die Handbedienung noch eine Steuerungsmöglichkeit für die angeschlossenen Verbraucher zur Verfügung stellen. Voraussetzung dafür ist, dass die Netzspannung noch vorhanden ist. Die Freigabe der Handbedienung bei Busspannungsausfall können Sie für jeden Kanal individuell einstellen. Geben Sie den folgenden Parameter dazu frei bzw. sperren Sie ihn:

Register	Parameter
X: Jalousie	Handbedienung bei Busspannungsausfall (Netzspannung vorhanden)
X: Rollladen	

„Handbedienung bei Busspannungsausfall“ gesperrt

Wenn die Busspannung ausgefallen ist und Sie eine Kanaltaste betätigen, dann erfolgt keine Reaktion des Jalousie-/Rollladenantriebs.

„Handbedienung bei Busspannungsausfall“ freigegeben

Sie können den angeschlossene Antrieb bei einem Busspannungsausfall weiterhin über die Kanaltasten bedienen (Hand-Taste drücken). Die Handbedienung bei Busspannungsausfall ist unabhängig von den Einstellungen der Handbedienungs freigabe möglich. Die Status-LEDs zeigen den aktuellen Ausgangszustand an. Bei Rückkehr der Busspannung wird der Handbetrieb automatisch zurückgesetzt.



Achtung!

Beschädigungsgefahr!

Bei der Handbedienung von Rollladen während eines Busspannungsausfalls über die Kanaltasten wirken Sicherheitsfunktionen wie Wetteralarmposition, Alarmposition, Sperrposition oder Verfahrbereich nicht mehr.

Lassen Sie daher zur Vermeidung von Beschädigungen an Rollladen bei der Handbedienung besondere Vorsicht walten!

Handbedienung für Rollladen

Wenn der Handbetrieb freigegeben ist, können Sie die angeschlossenen Antriebe über die Kanaltasten fahren (siehe Abschnitt „Bedienung“).

Ab Werk ist die Laufzeit des Antriebs auf 2 min voreingestellt, die Umschaltzeit auf 500 ms. Beachten Sie die Angaben des Antriebsherstellers. Nach dem ersten Download wirken immer die eingestellten ETS-Parameter.

Wenn Sie eine Kanaltaste betätigen, wenn die Handbedienung nicht aktiv oder vorübergehend durch eine übergeordnete Funktion gesperrt ist, dann hat der Tastendruck in diesem Fall keine Auswirkung.

Kommunikationsobjekte

Folgende Kommunikationsobjekte stehen Ihnen zur Verfügung:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Handbedienung	Freigabe Handbedienung	1 Bit	Niedrig	KS	Empfangen
Handbedienung	Status Handbedienung	1 Bit	Niedrig	KLÜ	Senden/Auslesen

● Verhalten nach Ausfall und Wiederkehr der Versorgungsspannungen



Hinweis: Normalerweise wird das Gerät an Busspannung und an Netzspannung angeschlossen. Nur wenn beide Versorgungsspannungen ordnungsgemäß an dem Gerät anliegen, können die Gerätefunktionen ohne Einschränkungen gewährleistet werden.

Wenn die Motor-Versorgungsspannung für die Verbraucher ausfällt oder wieder zurückkehrt, führt der Rolladenaktor selbst keine Aktion aus. Beachten Sie jedoch:



Achtung!

Durch das Einschalten der Motor-Versorgungsspannung kann es zu Fahrbewegungen der Antriebe kommen, wenn die Ausgangsrelais in diesem Moment in eingeschaltetem Zustand sind. Um Personen- und Sachschäden zu vermeiden, achten Sie vor dem Wiedereinschalten der Versorgungsspannung darauf, dass alle angeschlossenen Rollladen eine freie Fahrbewegung durchführen können.



Hinweis: Wenn nur die Busspannung vorhanden ist, kann der Rolladenaktor grundsätzlich alle Funktionen ausführen, allerdings möglicherweise zeitverzögert (z. B. Schalten der Relais, Lamellenverstellung). Eine Handbedienung ist möglich.

Ohne Busspannung (nur Netzspannung) arbeitet der Rolladenaktor ggf. nur im Handbetrieb, ohne Buskommunikation. Sie können Rollladen direkt über die Kanaltasten betätigen.

Um den Rolladenaktor bei unvorhergesehenen Ausfällen der Versorgungsspannungen während des Betriebs entsprechend reagieren zu lassen, können Sie das Ausfallverhalten für jeden Kanal einstellen:

Register	Parameter
X: Rollladen	Ausfallverhalten

Möglichkeit 1: Busspannung Ausfall/Wiederkehr, Netzspannung vorhanden

Wenn Sie das Ausfallverhalten für einen Kanal freigegeben haben, erscheint ein zusätzliches Register „X: Ausfallverhalten“, in dem Sie weitere Parameter einstellen können. Diese sind abhängig von der Art des Spannungsausfalls:

- Möglichkeit 1:
Busspannung Ausfall/Wiederkehr
Netzspannung vorhanden
- Möglichkeit 2:
Busspannung vorhanden
Netzspannung Ausfall/Wiederkehr
- Möglichkeit 3:
Busspannung Ausfall/Wiederkehr
Netzspannung Ausfall/Wiederkehr

Die Einstellmöglichkeiten im Register „X: Ausfallverhalten“ sind je nach Art des Spannungsausfalls unterschiedlich.

Möglichkeit 1: Busspannung Ausfall/Wiederkehr, Netzspannung vorhanden

Busspannung ist ausgefallen

Die RUN-LED ist bei Ausfall der Busspannung aus. Wenn die Ausgangskanäle für Handbetrieb bei Busspannungsausfall freigegeben sind, können Sie die angeschlossenen Antriebe über die Kanaltasten bedienen.

Verhalten der Kanäle für Rollladen

Sie können das Ausfallverhalten wie folgt einstellen:

Register	Parameter
X: Ausfallverhalten	Verhalten bei Busspannungsausfall, (Feste Wendepause = 300 ms)

Mögliche Einstellwerte:

- keine Reaktion
Der Antrieb verbleibt in seinem momentanen Zustand, d. h. er bleibt stehen oder er führt eine aktuelle Fahrt bis zum Ablauf der Laufzeiten weiterhin durch.
- Stopp
Der Antrieb bleibt sofort stehen.
- Auf
Der Antrieb fährt nach oben. War er gerade in einer Abwärtsfahrt, dann hält er an und wartet für eine fest voreingestellte Wendepause von 300 ms, bevor er die Aufwärtsfahrt beginnt.
- Ab
Der Antrieb fährt nach unten. War er gerade in einer Aufwärtsfahrt, dann hält er an und wartet für eine fest voreingestellte Wendepause von 300 ms, bevor er die Abwärtsfahrt beginnt.



Achtung!

Wenn Ihre Einstellungen dazu führen, dass bei einem Busspannungsausfall möglicherweise eine Änderung der Fahrtrichtung durchgeführt wird (Einstellungen Auf oder Ab), dann beachten Sie unbedingt die Umkehrpause. Diese ist für Busspannungsausfall fest auf 300 ms voreingestellt. Der parametrierte Wert für den Antrieb ist hier nicht aktiv. Wenn der verwendete Antrieb eine längere Umkehrpause benötigt (Herstellerangaben beachten), dann dürfen Sie Einstellwerte „Auf“ bzw. „Ab“ nicht benutzen, um Beschädigungen am Antrieb zu vermeiden.

Beachten Sie bei Ihren Einstellungen, dass die übergeordneten Sicherheitsfunktionen während des Busspannungsausfalls nicht aktiv sind. Damit dies nicht zu Beschädigungen führt, ist es sinnvoll, die Einstellungen so vorzunehmen, dass die Antriebe während eines Busspannungsausfalls eine sichere Position einnehmen.

Busspannung kehrt wieder

Die RUN-LED ist eingeschaltet und zeigt so an, dass die Busspannung wieder anliegt. Das Verhalten, das Sie für Busspannungswiederkehr festlegen, wird auch ausgeführt, wenn das Gerät über den Bus eine Restart-Anweisung (Managementfunktion) empfängt.

Dreißig Sekunden, nachdem die Busspannung wieder stabil anliegt, beginnt das Gerät damit, die aktivierten Statusmeldungen aller Kanäle nacheinander zu senden. Es werden jedoch nur die Statusmeldungen gesendet, die Sie **nicht** als passive Statusobjekte, d. h. nur zum Auslesen, definiert haben. Als Statusmeldung wird immer der zum Sendezeitpunkt aktuelle Objektwert der Statusobjekte gesendet, auch wenn dieser sich seit Wiederkehr der Busspannung bereits einmal oder mehrmals geändert hat. Weitere Informationen hierzu finden Sie im Abschnitt „Statusmeldungen“.

Verhalten der Kanäle für Rollladen

Nach Busspannungswiederkehr werden alle Ausgangsrelais geöffnet (alle Antriebe bleiben stehen) und die durch Parameter festgelegte Umkehrpause wird gestartet. Erst nachdem die Zeitspanne der Umkehrpause abgelaufen ist, wird das Verhalten ausgeführt, das Sie mit dem folgenden Parameter einstellen:

Register	Parameter
X: Ausfallverhalten	Verhalten bei Busspannungswiederkehr

Einstellbare Werte:

- **Stopp**
Der Antrieb verbleibt in seinem momentanen Ruhezustand.
- **Auf**
Der Antrieb fährt nach oben. War er gerade in einer Abwärtsfahrt, dann hält er an und wartet für die parametrisierte Wendepause, bevor er die Aufwärtsfahrt beginnt.
- **Ab**
Der Antrieb fährt nach unten. War er gerade in einer Aufwärtsfahrt, dann hält er an und wartet für die parametrisierte Wendepause, bevor er die Abwärtsfahrt beginnt.
- **Position anfahren**
Die Jalousie fährt eine von Ihnen definierte Position an. Um diese Position einstellen zu können, erscheint der neue Parameter „Position Höhe bei Busspannungswiederkehr in %“. Stellen Sie hier im möglichen Verfahrbereich von 0–100 % die gewünschte Höhenposition ein.

Verhalten in Verbindung mit Wetteralarm

Wenn kein Wetteralarm ansteht, führt das Gerät das parametrisierte Verhalten bei Busspannungswiederkehr aus. Ist ein Wetteralarm vorhanden, dann regiert das Gerät gemäß Ihren Einstellungen für diesen Wetteralarm. Das parametrisierte Verhalten bei Busspannungswiederkehr wird dann nicht mehr ausgeführt.

Verhalten der übergeordneten Funktionen

Zusätzlich zu dem Verhalten der Kanäle können Sie auch das Verhalten übergeordneter Funktionen nach der Busspannungswiederkehr festlegen.

Alarmfunktion

Gemäß Ihren Einstellungen bleibt die Alarmfunktion des Kanals nach einem Busspannungsausfall inaktiv (deaktiviert), aktiv oder sie nimmt ihren Zustand vor dem Busspannungsausfall wieder ein (siehe auch Abschnitt „Alarmfunktion“).

Register	Parameter
X: Alarmfunktion	Zustand des Alarms bei Busspannungswiederkehr

Sperrfunktion

Gemäß Ihren Einstellungen bleibt die Sperrfunktion des Kanals nach einem Busspannungsausfall inaktiv (deaktiviert), aktiv oder sie nimmt ihren Zustand vor dem Busspannungsausfall wieder ein (siehe auch Abschnitt „Sperrfunktion“).

Register	Parameter
X: Sperrfunktion	Zustand der Sperre bei Busspannungswiederkehr

Möglichkeit 2: Busspannung vorhanden, Netzspannung Ausfall/Wiederkehr

Netzspannung ist ausgefallen

Der Rollladenaktor kann bei einer reinen Versorgung aus der Busspannung alle Funktionen ausführen. Die Energieversorgung zum Schalten der Relais erfolgt jedoch hauptsächlich aus der Netzspannung. Bei einem Ausfall der Netzspannung kann er noch alle Funktionen ausführen, allerdings möglicherweise zeitverzögert (z. B. Schalten der Relais, Lamellenverstellung). Eine Handbedienung ist möglich.

Sie können den Status der Netzspannung über ein Kommunikationsobjekt auf den Bus senden. Das Senderverhalten dieses Statusobjektes können Sie über einen Parameter einstellen:

Register	Parameter
Allgemein	Status Netzspannung

Mögliche Einstellwerte:

- **gesperrt**
Der aktuelle Zustand der Netzspannung wird nicht auf den Bus gesendet und kann auch nicht ausgelesen werden. Es ist kein Kommunikationsobjekt verfügbar.
- **aktives Rückmeldeobjekt**
Der aktuelle Zustand der Netzspannung wird bei Änderungen über das Kommunikationsobjekt „Rückmeldung Netzspannung“ auf den Bus gesendet. Bei Netzspannung ist der Objektwert „1“, ohne Netzspannung „0“.
- **passives Statusobjekt**
Sie können den aktuellen Zustand der Netzspannung über das Kommunikationsobjekt „Status Netzspannung“ auslesen. Der Objektwert wird bei Änderungen nicht gesendet

Siehe auch Abschnitt „Statusmeldungen“.

Netzspannung kehrt wieder

Wenn die Netzspannung wieder vorhanden ist, dann befindet sich das Gerät wieder im Normalbetrieb und die Schaltvorgänge können wieder normal ausgeführt werden. Sie können den Status der Netzspannung auf den Bus senden oder ihn zum Auslesen bereit stellen. Das Statusobjekt hat in diesem Fall den Wert „1“.

Möglichkeit 3: Bus- und Netzspannung Ausfall/Wiederkehr

Möglichkeit 3: Bus- und Netzspannung Ausfall/Wiederkehr

Bus- und Netzspannung fallen aus

Wenn neben dem Ausfall der Busfunktionen auch die Energieversorgung zum Schalten der Relais unterbrochen ist, kann der Rolladenaktor keine Schaltaktionen mehr ausführen. Alle Statusanzeigen, die Hand-LED und die RUN-LED erlöschen. Eine Handbedienung über die Kanaltasten ist nicht mehr möglich.

Verhalten der Kanäle für Jalousie / Rollladen

Verhalten wie Möglichkeit 1 aber die Relais schalten nicht mehr aus. Die Relais verbleiben dauerhaft in ihrer aktuellen Schaltposition. Erst durch Wiederkehr der Busspannung kann der Schaltzustand der Relais wieder verändert werden.

Verhalten bei Ausfall der Busspannung nach Netzspannungsausfall

Verhalten wie Möglichkeit 1 aber die Relais schalten nicht mehr aus. Fällt die Busspannung aus, nachdem zuvor die Netzspannung ausgefallen war, dann verbleiben die Relais dauerhaft in ihrer aktuellen Schaltposition. Erst durch Wiederkehr der Busspannung kann der Schaltzustand der Relais wieder verändert werden.

Verhalten bei Ausfall der Netzspannung nach Busspannungsausfall

Fällt die Netzspannung aus, nachdem zuvor die Busspannung ausgefallen war, dann erfolgt keine weitere Reaktion. Die Relais verbleiben in ihrer Schaltposition. Die Statusanzeigen sowie die Hand-LED und die RUN-LED erlöschen.

Bus- und Netzspannung kehrt wieder

Die RUN-LED ist eingeschaltet und zeigt so an, dass die Busspannung wieder anliegt. Die Status-LEDs der Kanäle zeigen die aktuellen Ausgangszustände an. Die Hand-LED ist ausgeschaltet und zeigt damit an, dass der Handbetrieb deaktiviert ist.

Die Ausgangskanäle verhalten sich entsprechend Ihren Einstellungen nach einem Ausfall und Wiederkehr der Busspannung (siehe Möglichkeit 1).

Das Schalten der Relais wird solange verzögert, bis wieder genügend Energie zum sicheren Schalten vorhanden ist.

Statusmeldungen

Das Gerät kann wieder Statusmeldungen senden, siehe hierzu das Verhalten nach Busspannungswiederkehr (Möglichkeit 1).

Verhalten der übergeordneten Funktionen

Die Einstellmöglichkeiten und das Verhalten der übergeordneten Funktionen entsprechen den Beschreibungen bei Wiederkehr der Busspannung (Möglichkeit 1).

Verhalten bei Wiederkehr der Busspannung ohne Netzspannung

In diesem Fall führt das Gerät das bei „Bus- und Netzspannung kehren wieder“ beschriebene Verhalten aus. Es sendet den Status der Netzspannung mit dem Wert „0“.

Verhalten bei Wiederkehr der Netzspannung ohne Busspannung

Bei Wiederkehr der Netzspannung ohne Busspannung führt das Gerät das für den Ausfall der Busspannung bei vorhandener Netzspannung beschriebene Verhalten aus (Möglichkeit 1).

Kommunikationsobjekte

Folgende Kommunikationsobjekte stehen Ihnen zur Verfügung:

Funktion	Objektname	Typ	Prio	Flags	Verhalten
Status	Status Netzspannung	1 Bit	Niedrig	KL	Senden
Status	Rückmeldung Netzspannung	1 Bit	Niedrig	KL	Senden/ Auslesen

● Verhalten nach Download der Applikation

Vor dem ersten Download nach Inbetriebnahme sind alle Relais ausgeschaltet (Voreinstellung). Der Handbetrieb ist deaktiviert, die Hand-LED ausgeschaltet.

Sie können das Download-Verhalten der Ausgangskanäle festlegen:

Register	Parameter
X: Rollladen	Ausfallverhalten
X: Ausfallverhalten (<i>wenn Ausfallverhalten freigegeben</i>)	Relaiszustand nach Download

Mögliche Einstellwerte:

- keine Reaktion
Die Relais verbleiben nach einem Download in ihrem momentanen Zustand.
- wie bei Busspannungswiederkehr
Die Relais führen das Verhalten aus, das Sie für eine Wiederkehr der Busspannung für diesen Kanal festgelegt haben.

Wenn es durch einen internen Defekt oder durch einen fehlerhaften Download zu einem Zustand kommt, in dem die Applikation nicht betriebsbereit ist, dann zeigt das Gerät keine Reaktion. Die Antriebe bleiben in ihrer letzten Position stehen. Alle Relais sind ausgeschaltet.

Parameter und Einstellwerte

In diesem Abschnitt finden Sie sämtliche Parameter der ETS-Applikation aufgelistet mit ihren Einstellwerten und Voreinstellungen.

Allgemein	
Parameter	Einstellung
Handbetriebsart	Bus- und Handbetrieb
	Handbetrieb exklusiv
Handbedienungs freigabe	gesperrt
	freigegeben
	freigegeben mit Statusmeldung
	Freigabe über Objekt
zeitabhängiges Zurücksetzen des Handbetriebs	gesperrt
	freigegeben
Zeit für automatisches Zurücksetzen des Handbetriebs in Minuten (5-255) (<i>wenn „zeitabhängiges Zurücksetzen des Handbetriebs“ freigegeben</i>)	60 , 5 bis 255
Szenen allgemein	gesperrt
	freigegeben
Nebenstelle Szenen	gesperrt
	freigegeben
Status Netzspannung	gesperrt
	aktives Rückmeldeobjekt
	passives Statusobjekt
Mindestabstand Statusmeldungen	100 ms, 200 ms , 500 ms, 1 sek, 1,5 sek, 2 sek

Allgemein	
Parameter	Einstellung
Prioritätsfolge übergeordneter Funktionen	1. Alarm, 2. Wetteralarm, 3. Sperre, 4. Fahrbereich
	1. Alarm, 2. Wetteralarm, 3. Fahrbereich, 4. Sperre
	1. Alarm, 2. Sperre, 3. Wetteralarm, 4. Fahrbereich
	1. Alarm, 2. Sperre, 3. Fahrbereich, 4. Wetteralarm
	1. Alarm, 2. Fahrbereich, 3. Wetteralarm, 4. Sperre
	1. Alarm, 2. Fahrbereich, 3. Sperre, 4. Wetteralarm
	1. Wetteralarm, 2. Alarm 3. Sperre, 4. Fahrbereich
	1. Wetteralarm, 2. Alarm, 3. Fahrbereich, 4. Sperre
	1. Wetteralarm, 2. Sperre, 3. Alarm, 4. Fahrbereich
	1. Wetteralarm, Sperre, 3. Fahrbereich, 4. Alarm
	1. Wetteralarm, 2. Fahrbereich, 3. Alarm, 4. Sperre
	1. Wetteralarm, 3. Fahrbereich, 3. Sperre, 4. Alarm
	1. Sperre, 2. Alarm, 3. Wetteralarm, 4. Fahrbereich
	1. Sperre, 2. Alarm, 3. Fahrbereich, 4. Wetteralarm
	1. Sperre, 2. Wetteralarm, 3. Alarm, 4. Fahrbereich
	1. Sperre, 2. Fahrbereich, 3. Wetteralarm, 4. Alarm
	1. Sperre, 2. Fahrbereich, 3. Alarm, 4. Wetteralarm
	1. Fahrbereich, 2. Alarm, 3. Wetteralarm, 4. Sperre
	1. Fahrbereich, 2. Wetteralarm, 3. Alarm, 4. Sperre
	1. Fahrbereich, 2. Wetteralarm, 3. Sperre, 4. Alarm
1. Fahrbereich, 2. Sperre, 3. Wetteralarm, 4. Alarm	
1. Fahrbereich, 2. Sperre, 3. Alarm, 4. Wetteralarm	
Wetteralarmfunktion allgemein	gesperrt freigegeben (=> Register „Wetteralarm Allgemein“)
Referenzfahrt allgemein	gesperrt freigegeben

Kanalkonfig_ X	
Parameter	Einstellung
Kanal X Betriebsart	gesperrt (Voreinstellung für alle Kanäle außer Kanal 1)
	Rollladen (=> Register „X: Rollladen“ => Register „X_Antrieb“)

Parameter und Einstellwerte

Wenn Wetteralarm in Register „Allgemein“ freigegeben:

Wetteralarm Allgemein	
Parameter	Einstellung
Zeitbasis Überwachungszeit der Wetteralarne	1 sec, 1 min, 1 std
Prioritätsfolge der Wetteralarne	1. Windalarm, 2. Regenalarm, 3. Frostalarm 1. Windalarm, 2. Frostalarm, 3. Regenalarm 1. Regenalarm, 2. Windalarm, 3. Frostalarm 1. Regenalarm, 2. Frostalarm, 3. Windalarm 1. Frostalarm, 2. Windalarm, 3. Regenalarm 1. Frostalarm, 2. Regenalarm, 3. Windalarm
Windalarm Nr. 1	gesperrt freigegeben
Faktor Überwachungszeit Windalarm Nr. 1 (wenn Windalarm Nr. 1 freigegeben)	gesperrt , 1 bis 255
Windalarm Nr. 2	gesperrt freigegeben
Faktor Überwachungszeit Windalarm Nr. 2 (wenn Windalarm Nr. 2 freigegeben)	gesperrt , 1 bis 255
Windalarm Nr. 3	gesperrt freigegeben
Faktor Überwachungszeit Windalarm Nr. 3 (wenn Windalarm Nr. 3 freigegeben)	gesperrt , 1 bis 255
Regenalarm	gesperrt freigegeben
Faktor Überwachungszeit Regenalarm (wenn Regenalarm freigegeben)	gesperrt , 1 bis 255
Frostalarm	gesperrt freigegeben
Faktor Überwachungszeit Frostalarm (wenn Regenalarm freigegeben)	gesperrt , 1 bis 255

X_Rollladen	
Parameter	Einstellung
Betriebsart „Rollladen“	
Automatiksteuerung/Presets	gesperrt Automatiksteuerung (=> Register „X_Automatik“) Presets (=> Register „X_Presets“)
Szenen	gesperrt freigegeben (=> Register „X_Szenen“)
Manuellsperr	inaktiv bei Objektwert „0“ bei Objektwert „1“
Kalibrierung	gesperrt freigegeben (=> Register „X_Kalibrierung“)

X_Rollladen	
Parameter	Einstellung
Wetteralarm	gesperrt freigegeben (=> Register „X_Wetteralarm“)
Alarmfunktion	gesperrt freigegeben (=> Register „X_Alarmfunktion“)
Sperrfunktion	gesperrt freigegeben (=> Register „X_Sperrfunktion“)
Fahrbereichsgrenzen	gesperrt freigegeben (=> Register „X_Fahrbereichsgrenzen“)
Ausfallverhalten	gesperrt freigegeben (=> Register „X_Ausfallverhalten“)
Statusmeldungen	gesperrt freigegeben (=> Register „X_Statusmeldungen“)
Handbedienung bei Busspannungsausfall (Netzspannung vorhanden)	gesperrt freigegeben

X_Antrieb	
Parameter	Einstellung
Erweiterte Antriebsparameter	freigegeben gesperrt
Zeitbasis Laufzeit Höhe	10 ms, 100 ms
Faktor Laufzeit Höhe (10-64000) 1 Sekunde = 1000 ms	10–64000, 1200 Voreinstellung
Gemeinsame Zeitbasis für Laufzeitzuschläge/Totzeit	10 ms , 100 ms
Faktor Laufzeitzuschlag aufwärts	gesperrt, 1–255, 20 Voreinstellung
Faktor Totzeit bis Aufwärtsbewegung	gesperrt , 1–255
Faktor Schrittzeit Lamelle (5-255) (nur „Jalousie“)	5–255, 10 Voreinstellung
Wendepause bei Richtungswechsel (1-255), Faktor * 100 ms, Herstellerdaten!	1–255, 5 Voreinstellung
Faktor Anlaufverzögerung Faktor * 10 ms	gesperrt , 1–255
Faktor Auslaufverzögerung Faktor * 10 ms	gesperrt , 1–255

Wenn „Automatiksteuerung/Presets“ in Register „X_Rolladen“ auf „Automatiksteuerung“:

X: Automatik	
Parameter	Einstellung
Automatiksperr	inaktiv bei Objektwert „0“ bei Objektwert „1“
Reaktion in Automatikbetrieb bei Empfang eines Manuellobjektwertes	Automatik gesperrt Automatik bleibt freigegeben Automatik zeitweise gesperrt
Verhalten bei Deaktivierung der Automatiksperr über Objektwert (nur wenn Automatiksperr freigegeben)	keine Reaktion aktuelle Automatikposition annehmen
Zeitbasis Deaktivierungszeit Automatik (nur wenn Automatik zeitweise gesperrt)	1 sec, 1 min , 1 std
Faktor Deaktivierungszeit Automatik 1-255 (nur wenn Automatik zeitweise gesperrt)	1-255, 1 Voreinstellung

Wenn „Automatiksteuerung/Presets“ in Register „X_Rolladen“ auf „Presets“:

X: Presets	
Parameter	Einstellung
Presetwerte im Aktor bei Download überschreiben	gesperrt freigegeben
Preset 1: Pos. Höhe in %	0-100, 0 Voreinstellung
Preset 2: Pos. Höhe in %	0-100, 0 Voreinstellung
Preset 3: Pos. Höhe in %	0-100, 0 Voreinstellung
Preset 4: Pos. Höhe in %	0-100, 0 Voreinstellung

Wenn „Szenen“ in Register „X_Rolladen“ „freigegeben“:

X: Szenen	
Parameter	Einstellung
Szenenwerte im Aktor bei Download überschreiben?	gesperrt freigegeben
Szene 1	gesperrt freigegeben
Szene 1: Szenennummer (0-63) (nur wenn Szene 1 freigegeben)	(0-63), 0 Voreinstellung
Szene 1: Pos. Höhe in % (nur wenn Szene 1 freigegeben)	0-100, 0 Voreinstellung
Szene 2	gesperrt freigegeben
Szene 2: Szenennummer (0-63) (nur wenn Szene 2 freigegeben)	(0-63), 1 Voreinstellung
Szene 2: Pos. Höhe in % (nur wenn Szene 2 freigegeben)	0-100, 0 Voreinstellung
Szene 3	gesperrt freigegeben
Szene 3: Szenennummer (0-63) (nur wenn Szene 3 freigegeben)	(0-63), 2 Voreinstellung
Szene 3: Pos. Höhe in % (nur wenn Szene 3 freigegeben)	0-100, 0 Voreinstellung
Szene 4	gesperrt freigegeben

X: Szenen	
Parameter	Einstellung
Szene 4: Szenennummer (0-63) (nur wenn Szene 4 freigegeben)	(0-63), 3 Voreinstellung
Szene 4: Pos. Höhe in % (nur wenn Szene 4 freigegeben)	0-100, 0 Voreinstellung
Szene 5	gesperrt freigegeben
Szene 5: Szenennummer (0-63) (nur wenn Szene 5 freigegeben)	(0-63), 4 Voreinstellung
Szene 5: Pos. Höhe in % (nur wenn Szene 5 freigegeben)	0-100, 0 Voreinstellung

Wenn „Kalibrierung“ in Register „X_Rolladen“ „freigegeben“:

X: Kalibrierung	
Parameter	Einstellung
Referenzfahrt nach	Anzahl Fahrten Wert „1“ auf Objekt Referenzfahrt auslösen Anzahl Fahrten und Objekt Referenzfahrt auslösen
Anzahl Bewegungen bis eine Referenzfahrt durchgeführt wird (1-20)	1-20, 7 Voreinstellung
Referenzposition	oben unten oben und unten
Automatische Kalibrierung	obere Endlage obere und untere Endlage
Verzögerungszeit Referenzfahrt über Objekt in Sekunden (nur bei „Objekt Referenzfahrt“)	gesperrt , 1-255
Position nach Referenzfahrt über Objekt (nur bei „Objekt Referenzfahrt“)	neue Position in Referenzposition bleiben Position wie vor Referenzfahrt
Position Höhe nach Referenzfahrt in % (nur bei „neue Position“)	0-100, 0 Voreinstellung

Parameter und Einstellwerte

Wenn „Wetteralarm“ in Register „X_Rolladen“ „freigegeben“:

X: Wetteralarm	
Parameter	Einstellung
Reagiert auf Windalarm Nr.	keine Reaktion
	1
	2
	3
	1 ODER 2
	1 ODER 3
	2 ODER 3
	1 ODER 2 ODER 3
	1 UND 2
	1 UND 3
	2 UND 3
	1 UND 2 UND 3
Reaktion auf Windalarm(e) (keine Reaktion=Alarmfunktion inaktiv)	keine Reaktion
	Auf
	Ab
	Position anfahren
Reaktion auf Regenalarm (keine Reaktion=Alarmfunktion inaktiv)	keine Reaktion
	Auf
	Ab
	Position anfahren
Reaktion auf Frostalarm (keine Reaktion=Alarmfunktion inaktiv)	keine Reaktion
	Auf
	Ab
	Position anfahren
Position Höhe bei Wetteralarm in %	0-100, 0 Voreinstellung
Verhalten bei Ende aller Wetteralarmfunktionen	keine Reaktion
	Auf
	Ab
	Position wie vor Wetteralarm anfahren
	aktuelle Automatikposition annehmen

Wenn „Alarmfunktion“ in Register „X_Rolladen“ „freigegeben“:

X: Alarmfunktion	
Parameter	Einstellung
Alarm	bei Objektwert „0“
	bei Objektwert „1“
Verhalten bei Beginn des Alarms	keine Reaktion
	Auf
	Ab
	Position anfahren
Verhalten bei Ende des Alarms	keine Reaktion
	Auf
	Ab
	Position anfahren
Zustand des Alarms bei Busspannungswiederkehr	inaktiv
	aktiv
	wie vor Busspannungsausfall
Position Höhe bei Beginn Alarm in % (nur bei „Position anfahren“)	0-100, 0 Voreinstellung

Wenn „Sperrfunktion“ in Register „X_Rolladen“ „freigegeben“:

X: Sperrfunktion	
Parameter	Einstellung
Sperrung	bei Objektwert „0“
	bei Objektwert „1“
Verhalten bei Beginn der Sperrung	keine Reaktion
	Auf
	Ab
	Position anfahren
Verhalten bei Ende der Sperrung	keine Reaktion
	Auf
	Ab
	Position wie vor Sperrung anfahren
	aktuelle Automatikposition annehmen
Zustand der Sperrung bei Busspannungswiederkehr	inaktiv
	aktiv
	wie vor Busspannungsausfall
Position Höhe bei Beginn Sperrung in % (nur bei „Position anfahren“)	0-100, 0 Voreinstellung

Wenn „Fahrbereichsgrenzen“ in Register „X_Rolladen“ „freigegeben“:

X: Fahrbereichsgrenzen	
Parameter	Einstellung
Fahrbereich begrenzen	sofort nach Busspannungswiederkehr
	bei Objektwert „0“
	bei Objektwert „1“
oberer Grenzwert in %	0-100, 0 Voreinstellung
unterer Grenzwert in %	0-100, 0 Voreinstellung

Wenn „Ausfallverhalten“ in Register „X_Rolladen“ „freigegeben“:

X: Ausfallverhalten	
Parameter	Einstellung
Verhalten bei Busspannungsausfall (feste Wendepause = 300 ms)	keine Reaktion
	Stopp
	Auf
	Ab
Verhalten bei Busspannungswiederkehr	Stopp
	Auf
	Ab
Relaiszustand nach Download	keine Reaktion
	wie bei Busspannungswiederkehr
Position Höhe bei Busspannungswiederkehr in % (nur bei „Position anfahren“)	0-100, 0 Voreinstellung

Wenn „Statusmeldungen“ in Register „X_Rolladen“
„freigegeben“:

X: Statusmeldungen	
Parameter	Einstellung
Status Höhe	gesperrt
	aktives Rückmeldeobjekt
	passives Statusobjekt
Status Automatik	gesperrt
	aktives Rückmeldeobjekt
	passives Statusobjekt
Typ Sperrmeldung	Antriebssperre
	Fahrbereichsgrenze
Status Antriebssperre (wenn Typ Sperrmeldung = Antriebssperre)	gesperrt
	aktives Rückmeldeobjekt
	passives Statusobjekt
Status Fahrbereichsgrenze (wenn Typ Sperrmeldung = Fahrbereichsgrenze)	gesperrt
	aktives Rückmeldeobjekt
	passives Statusobjekt

Merten GmbH

Merten GmbH, Fritz-Kotz-Str. 8, D-51674 Wiehl
www.merten.de

Service Center (Warenrücksendung):

Telefon: +49 2261 702-204
Telefax: +49 2261 702-136
E-Mail: servicecenter@merten.de

Technische Auskünfte/InfoLine:

Telefon: +49 2261 702-235
Telefax: +49 2261 702-680
E-Mail: infoline.merten@schneider-electric.com