

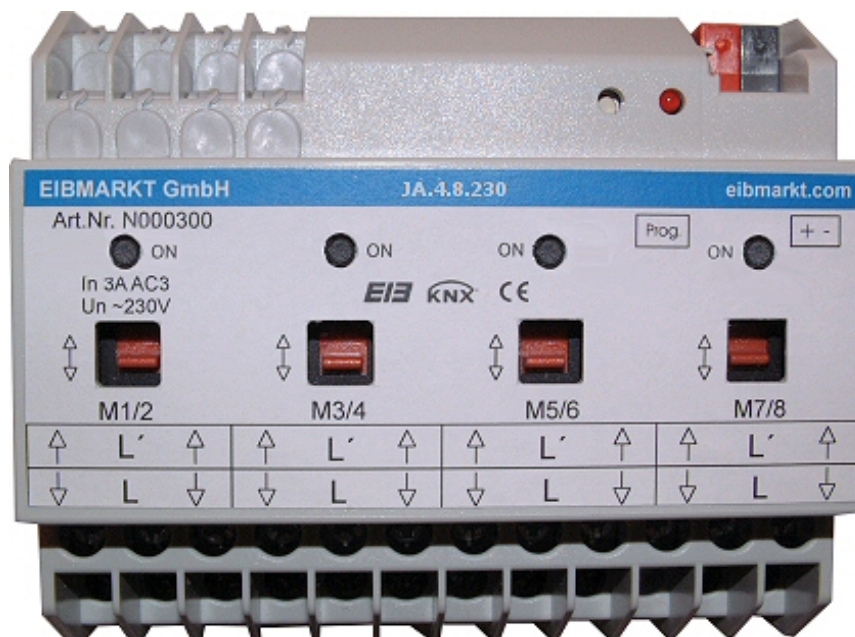


Jalousie-/Rolladenaktor 4/8-fach

(Europäischer Installations Bus [EIB/KNX])

JA.4.8.230

(Bestellnummer: N000300)



(Quelle: © EIBMARKT GmbH)

Die in diesen Unterlagen enthaltenen Angaben und Daten können ohne Ankündigung geändert werden. Ohne ausdrückliche schriftliche Erlaubnis der EIBMARKT GmbH darf kein Teil dieser Unterlagen für irgendwelche Zwecke vervielfältigt oder übertragen werden, unabhängig davon, auf welche Art und Weise oder mit welchen Mitteln, elektronisch oder mechanisch, dies geschieht. Copyright © 1997-2010 [EIBMARKT GmbH](http://www.eibmarkt.de). Alle Rechte vorbehalten. EIB, KNX und ETS sind eingetragene Warenzeichen der EIBA s.c. Brüssel bzw. Konnex.



Ist eine eingetragene Wort-/Bildmarke von EIBMARKT GmbH und KNX/EIBA s.c. Brüssel

Inhaltsverzeichnis

Technische Daten [DE]	3
Einführung	4
Parameter "Betriebsart"	7
Parameter "Position"	9
Parameter "Alarm"	11
Parameter "Alarm-Sicherheit"	12
Parameter "Alarm-Funktion"	13
Technical data [EN]	14
Introduction	15
Settings "Operating Mode"	18
Settings "Position"	20
Settings "Alarm"	22
Settings "Alarm-Safety-Time"	23
Setting "Alarm-Function"	24

Technische Daten [DE]



Jalousie-/Rollladenaktor 4/8-fach

(Europäischer Installations Bus [EIB/KNX])

JA.4.8.230

(Bestellnummer: N000300)



- Anzahl Kontakte: 8 Kontakte, (4 Relais, je 2 Wechselkontakte) mit Handbedienung
- Kontaktlebensdauer mechanisch: 1.000.000
- Kontaktlebensdauer elektrisch: 50.000
- Schaltverzögerung bei aufeinanderfolgenden Schaltungen:
1 Ausgang - max. 1 sek., 4 Ausgänge - max. 3 sek.
- Lastkreise über Schraubklemmen: min. Ø 0,1mm / max. 2x 2,5mm²
- Nennspannung, Last: 230V AC
- Max. Strom 230V AC: 3A AC3
- Approbation/Kennzeichnung, EMV und Niederspannungsrichtlinie: CE, EIB, KNX
- Elektrische Sicherheit, Schutzart: IP20, nach EN60 529
- Montage: REG, 6 TE, Tragschiene 35mm, DIN EN50 022
- Abmessungen: 105 x 90 x 60 (B x H x T)
- Gewicht: 0,4 kg
- Umgebungstemperatur Betrieb: -5°C...45°C
- Umgebungstemperatur Lagerung: -25°C...55°C
- Umgebungstemperatur Transport: -25°C...70°C
- Produktdatenbank ETS: Jalousie/Rollladen/Universal

Die in diesen Unterlagen enthaltenen Angaben und Daten können ohne Ankündigung geändert werden. Ohne ausdrückliche schriftliche Erlaubnis der EIBMARKT GmbH darf kein Teil dieser Unterlagen für irgendwelche Zwecke vervielfältigt oder übertragen werden, unabhängig davon, auf welche Art und Weise oder mit welchen Mitteln, elektronisch oder mechanisch, dies geschieht. Copyright © 1997-2010 [EIBMARKT GmbH](http://www.eibmarkt.de). Alle Rechte vorbehalten. EIB, KNX und ETS sind eingetragene Warenzeichen der EIBA s.c. Brüssel bzw. Konnex.

-0-

Einführung

Der EIB KNX Jalousie-/Rollladenaktor JA.4.8.230 ist ein REG-Gerät zur Montage auf 35mm DIN-Schiene im Elektroverteiler und steuert mit seinen potentialfreien, voneinander unabhängigen Relaiskontakten jeweils 4 Gruppen á max. 2 Antriebe (pro Kanal 1 Parallelantrieb).

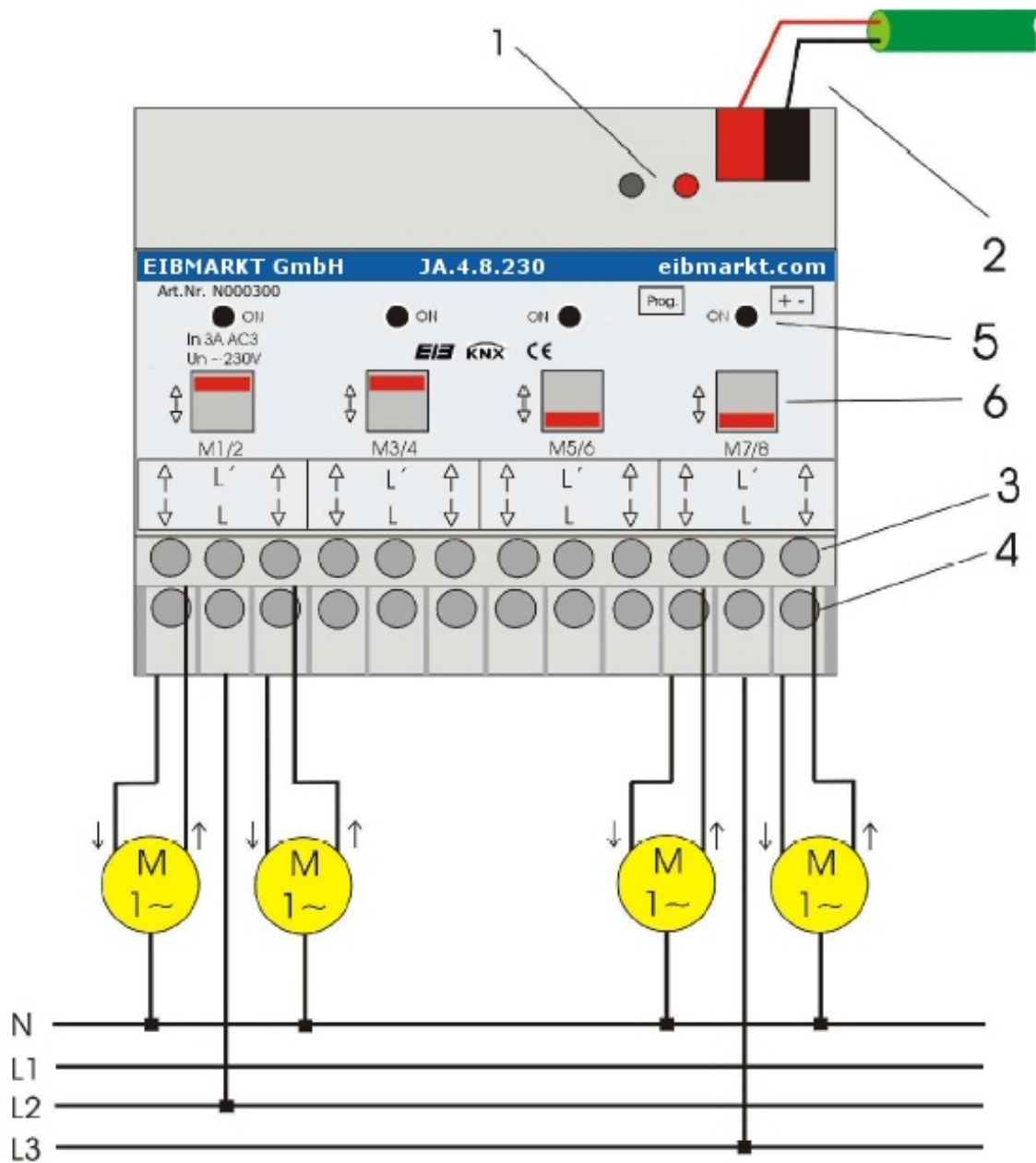
Die umfangreiche Applikation ermöglicht vielfältige Parametrierungsmöglichkeiten, wie z.B.:

- Betriebsartendefinition (Rollladen/Jalousie) pro Gruppe [M1/2, M3/4, M5/6, M7/8]
- Freie Definition der Laufzeiten (Fahrzeit, Lamellenzeit und Umkehrpause)
- Automatikfunktion Positionierung (Presetfunktion, max. 2 Positionen pro Gruppe möglich)
- Handbetriebsfunktion pro Gruppe [M1/2, M3/4, M5/6, M7/8] durch zugeordnete Taste
- Schaltstellungsanzeige für die aktuelle Fahrtrichtung pro Gruppe [M1/2, M3/4, M5/6, M7/8]
- Sperrfunktion für Handbetrieb vor Ort (über Sperrobjekte)
- Umfangreiche Alarmfunktionen für Wind-, Regen-, Zwangs- oder sonstige übergeordnete Funktionen
- Prioritätenverwaltung der Alarmfunktionen und zyklische Überwachung
- Definition der Kontaktstellungen bei Ausfall der Busspannung (keine Reaktion, Stop, Auf, Ab)
- Zustandsinformation der Antriebe pro Gruppe [M1/2, M3/4, M5/6, M7/8] (Antriebsstatus senden ja/nein)
- Die Energieversorgung des Gerätes erfolgt über EIB KNX, keine weitere Stromversorgung notwendig.

Mit Hilfe der Schaltstellungsanzeigen wird die aktuelle Fahrtrichtung der Antriebe angezeigt. Damit können die angeschlossenen Antriebe auch manuell über den zugeordneten Taster gesteuert werden. Der angeschlossene Verbraucher (Motor) wird nur für die Dauer des Tastendrückens angesteuert.

Der Jalousie-/Rollladenaktor JA.4.8.230 ist ein Gerät zur Montage auf 35mm DIN-Schiene und Einbau in Elektroverteiler. In Verbindung mit der Produktdatenbank und ETS-Software dient der Aktor zum Steuern von bis zu 8 elektrischen Verbrauchern (Motoren) in max. 4 Gruppen mit jeweils unterschiedlichen Funktionen. Diverse Einstellungen der ETS-Software erlauben die Verwendung als Rollladen- oder Jalousieaktor. Neben der Fähigkeit die angeschlossenen Verbraucher bei einem Busausfall definiert zu steuern, werden bei Buswiederkehr immer alle Ausgänge ausgeschaltet.

Die Energieversorgung des Gerätes erfolgt ausschliesslich über den EIB, es ist keine weitere Stromversorgung nötig. Die Verbindung zum Bus (EIB, KNX TP1) erfolgt über die mitgelieferte Busklemme. Der Anschluss der Verbraucher wird über integrierte Schraubklemmen hergestellt. Die Ausgänge sind in der Lage, über potentialfreie Kontakte Lasten mit einem Strom von bis zu 3A zu schalten. Mit Hilfe der Schaltstellungsanzeigen der Ausgänge M1/2 ... M7/8 ist auch ein manuelles Schalten der angeschlossenen Lastkreise über den zugeordneten Taster möglich.



1. Taster und LED zur Programmierung der physikalischen Adresse
2. Busanschluss (+-) EIB, KNX TP1
3. Klemmenreihe für Motoranschluss „Auf“. (Klemme „L'“ zum Anschluss der Phase zu Testzwecken! Hinweise beachten!)
4. Klemmenreihe für Motoranschluss „Ab“. Klemme „L“ zum Anschluss der Phase
5. Taster zum manuellen Einschalten der Fahrrelais (Antrieb wird für die Dauer des Druckes aktiviert, Fahrtrichtungsauswahl s. Pkt. 6.)
6. Schaltstellungsanzeige und manuelle Auswahl der Fahrtrichtung

Der Anschluss nicht dargestellter Lastkreise erfolgt ähnlich.

Hinweis:

Während der Inbetriebnahme kann es nötig sein, die angeschlossenen Antriebe zu testen, bevor der EIB/KNX-Bus eingeschaltet ist. In diesem Fall kann die Phase an die Klemmen „L´“ angeschlossen werden. Dadurch wird das interne Fahrrelais überbrückt und der Antrieb direkt an das Richtungsrelais angeschlossen. Dies sollte nur zu Testzwecken geschehen und danach sofort wieder an die richtige Klemme „L“ angeschlossen werden.

Achtung:

In diesem Fall unterbrechen nur die Endlageschalter der Antriebe die Stromversorgung, bei Fahrtrichtungsumkehr (Schaltstellungsanzeige manuell geschaltet) ist keine Umkehrpause möglich.

Applikationsbeschreibung

Auswahl in der ETS:

-- Hersteller „EIBMARKT GmbH“
---- Produktfamilie „Ausgabe“
----- Produkttyp „Jalousie-/Rollladenaktor, 4/8-fach“
----- Programmname „Jalousie/Rollladen/Universal“

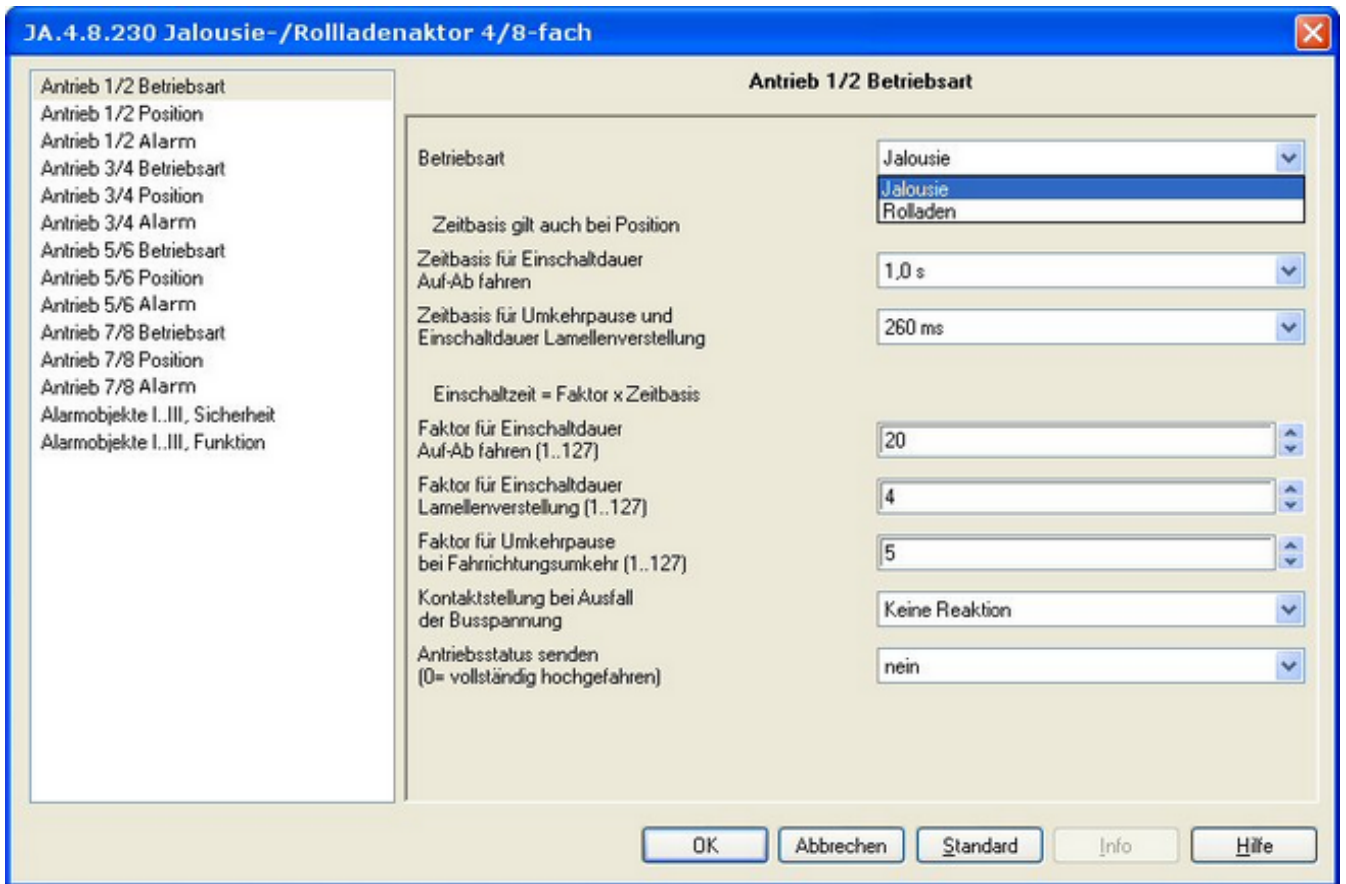
Mit Hilfe der ETS lassen sich für jede Ausgangsgruppe separat umfangreiche Parametern und Funktionen einstellen. Je nach getroffener Auswahl werden Einstellmöglichkeiten (Parameter) und Objekte ein- bzw. ausgeblendet.

Hinweis:

Im weiteren Text finden Sie unter dieser [Farbe die ETS Parameterauswahl](#).

-0-

Parameter "Betriebsart"



Ausgänge M1/2 ... M7/8:

Alle Ausgänge besitzen identische Parameter (Fette Schrift entspricht der Standardeinstellung)

<i>Betriebsart:</i>	Jalousie/Rollladen
---------------------	---------------------------

Auswahl des angeschlossenen elektrischen Verbrauchertyps. Hier wird die Arbeitsweise der jeweiligen Ausgangsgruppe definiert. Die Betriebsart Jalousie erlaubt die Verwendung der Lamellenverstellung. Falls ein Rollladen mit Lamellenverstellung angesteuert wird, ist schrittweises Verstellen möglich. In der Betriebsart "Rollladen" wird ein Lamellenbefehl (kurzer Tastendruck) grundsätzlich als "Stop"-Befehl ausgewertet.

<i>Zeitbasis für Einschaltdauer Auf-/Abfahren</i>	130ms ... 1,2h (Standard 1s)
---	---

Diese Zeiteinstellung gilt auch für Positionierung. Geben Sie hier die Zeitbasis (x Faktor..) des Antriebes für eine komplette Fahrt an. Dieser Wert wird mit dem *Faktor für Einschaltdauer Auf-/Abfahren* multipliziert und ergibt die Gesamtlaufzeit. Diese Zeit wird auch verwendet bei Fahrten nach einem Alarm-Befehl (Endposition oben oder unten) und bei Positionierung (erster Schritt - Fahrt zur Endposition).

Tip: Fahrt von unten nach oben messen plus 2-3 Sekunden. (zu lange Angabe führen bei aktiver Positionierung zu kurzzeitiger Dunkelheit im Raum, da die Lamelle erst nach der Langzeitfahrt positioniert wird. Viele Jalousien fahren mit geschlossener Lamelle in der Langzeitfahrt nach unten.)

<i>Zeitbasis für Umkehrpause und Einschaltdauer Lamellenverstellung</i>	130ms ... 1,2h (Standard 260ms)
---	---------------------------------

Mit diesem Parameter wird die Pausenzeit bei Fahrtrichtungsumkehr definiert bzw. (Zeitbasis für beide) die Verstellzeit der Lamellen (kurzer Tastendruck).

Faktoren für die Zeitberechnungen:

<i>Faktor für Einschaltdauer Auf-/Abfahren</i>	1 ... 127 (Standard 20)
--	-------------------------

<i>Faktor für Einschaltdauer Lamellenverstellung</i>	1 ... 127 (Standard 4)
--	------------------------

<i>Faktor für Umkehrpause bei Fahrtrichtungsumkehr</i>	1 ... 127 (Standard 5)
--	------------------------

<i>Kontaktstellung bei Busausfall</i>	keine Reaktion, Antrieb Stop, Abfahren, Auffahren
---------------------------------------	--

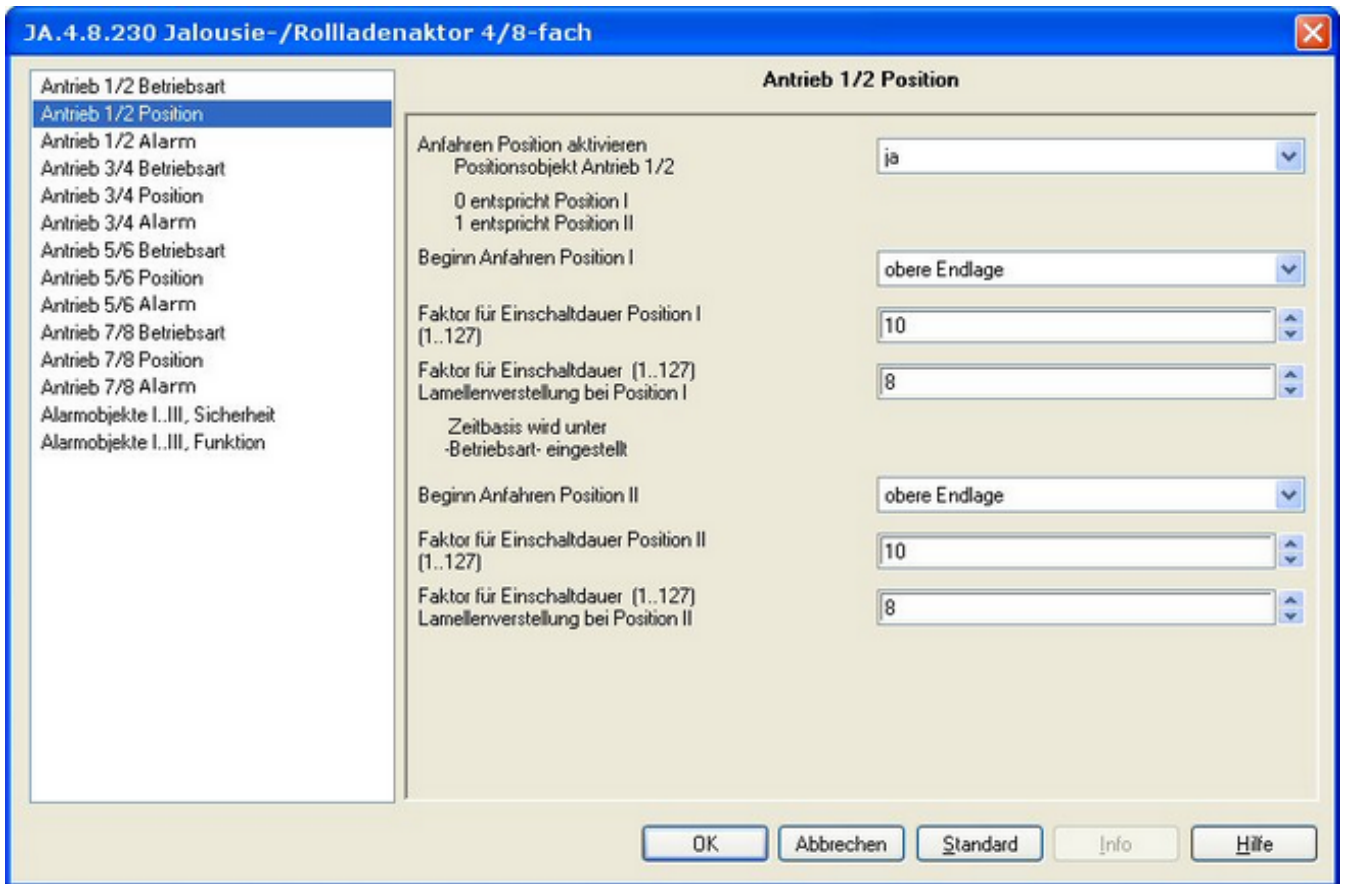
Hier wird festgelegt, welcher Zustand das Relais nach Busausfall einnehmen soll. Bei Buswiederkehr wird der Antrieb immer ausgeschaltet.

<i>Antriebsstatus senden</i>	ja/nein
------------------------------	---------

Dieser Parameter öffnet bei "Ja" ein zusätzliches Kommunikationsobjekt 1 Bit. Hierüber wird die Information über den Zustand der Jalousie/Rollladen auf den Bus übertragen. Als "1" gilt dabei jeder Zustand ausserhalb der oberen Endposition. Als "0" wird interpretiert und auf den Bus gesendet, wenn der Antrieb über die volle programmierte Gesamtlaufzeit (Ablauf der Laufzeit) nach oben gefahren wurde und der Aktor abgeschaltet hat.

-0-

Parameter "Position"



Ausgänge M1/2 ... M7/8:

Alle Ausgänge besitzen identische Parameter (Fette Schrift entspricht der Standardeinstellung)

<i>Anfahren Position aktivieren</i>	ja/nein
-------------------------------------	---------

Aktivierung der Positionierungsfunktion. Es können zwei unterschiedliche Positionen parametrisiert und angefahren werden. Beide Positionen werden über dieses Objekt aktiviert. Eine logische "0" startet die Positionierung I und eine logische "1" die Positionierung II.

<i>Beginn Anfahren der Positionierung I</i>	obere/untere Endlage
---	----------------------

Die Positionierung wird grundsätzlich über eine zentrale Endlage angefahren. Befindet sich der motorische Verbraucher in einer Zwischenposition, wird zunächst zur definierten Endlage gefahren, bevor die parametrisierte Position angesteuert wird.

<i>Faktor für Einschaltdauer Fahren in Position I</i>	1 ... 127 (Standard 10)
---	-------------------------

<i>Faktor für Einschaltdauer Lamellenverstellung Position I</i>	1 ... 127 (Standard 8)
---	------------------------

Die Zeitbasis gilt die Zeit von der Seite "Betriebsart".

Eine gewünschte Positionierung (Behanghöhe) und Lamellenstellung (Lamellenwinkel) kann nun gezielt definiert und aufgerufen werden.

<i>Beginn Anfahren der Positionierung II</i>
--

obere/untere Endlage

Die Positionierung wird grundsätzlich über eine zentrale Endlage angefahren. Befindet sich der motorische Verbraucher in einer Zwischenposition, wird zunächst zur definierten Endlage gefahren, bevor die parametrisierte Position angesteuert wird.

<i>Faktor für Einschaltdauer Fahren in Position II</i>
--

1 ... 127 (Standard 10)

<i>Faktor für Einschaltdauer Lamellenverstellung Position II</i>
--

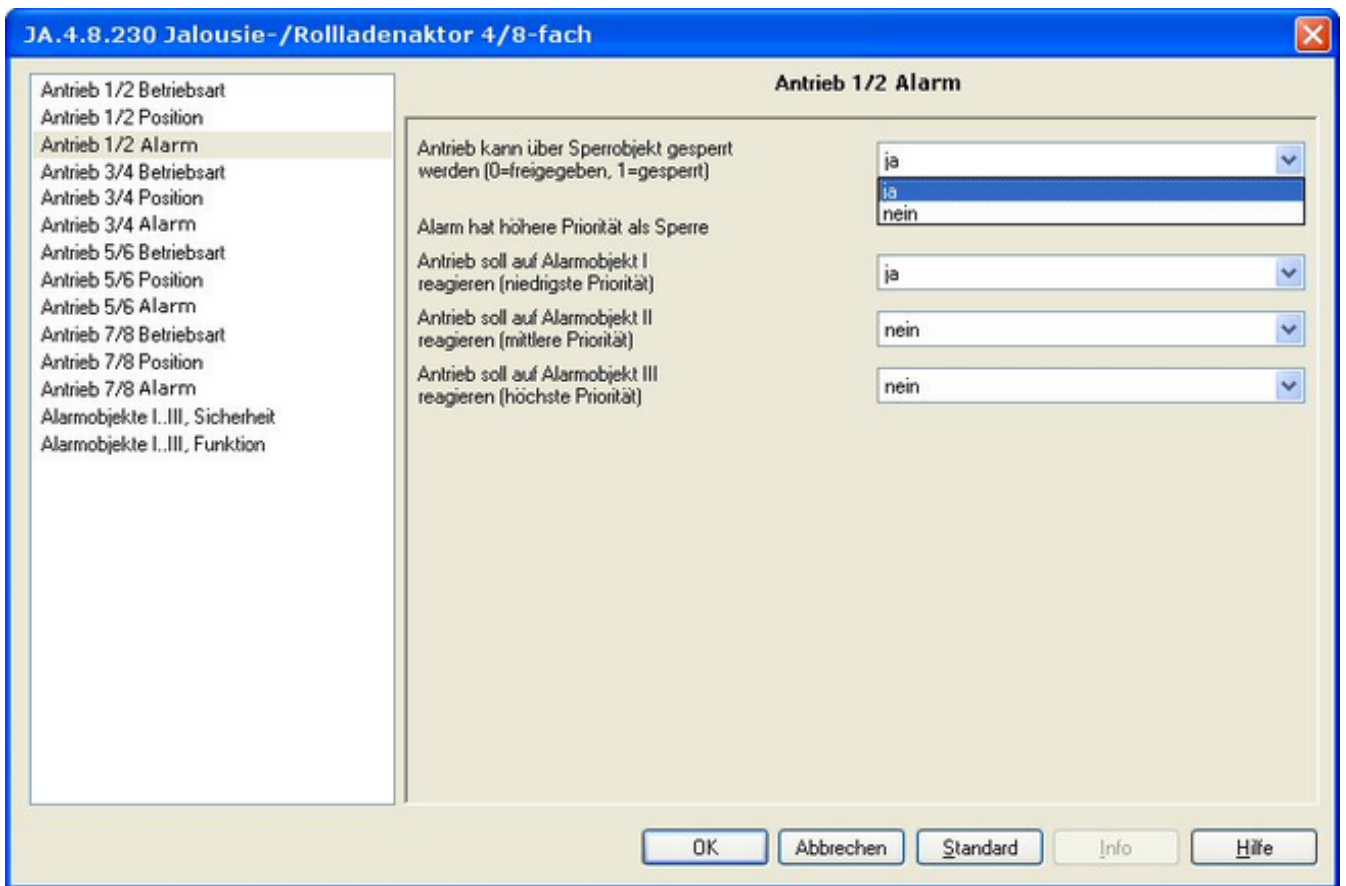
1 ... 127 (Standard 8)

Die Zeitbasis gilt die Zeit von der Seite "*Betriebsart*".

Eine gewünschte Positionierung (Behanghöhe) und Lamellenstellung (Lamellenwinkel) kann nun gezielt definiert und aufgerufen werden.

-0-

Parameter "Alarm"



Ausgänge M1/2 ... M7/8:

Alle Ausgänge besitzen identische Parameter (Fette Schrift entspricht der Standardeinstellung)

<i>Antrieb kann über Sperrobjekt gesperrt werden</i>	ja/nein
--	----------------

Bei Empfang einer „1“ auf dem Sperrobjekt werden entsprechend parametrisierte Ausgänge für die weitere Steuerung gesperrt. Empfangene Telegramme werden ignoriert. Eventuell parametrisierte Alarmergebnisse bleiben davon unberührt.

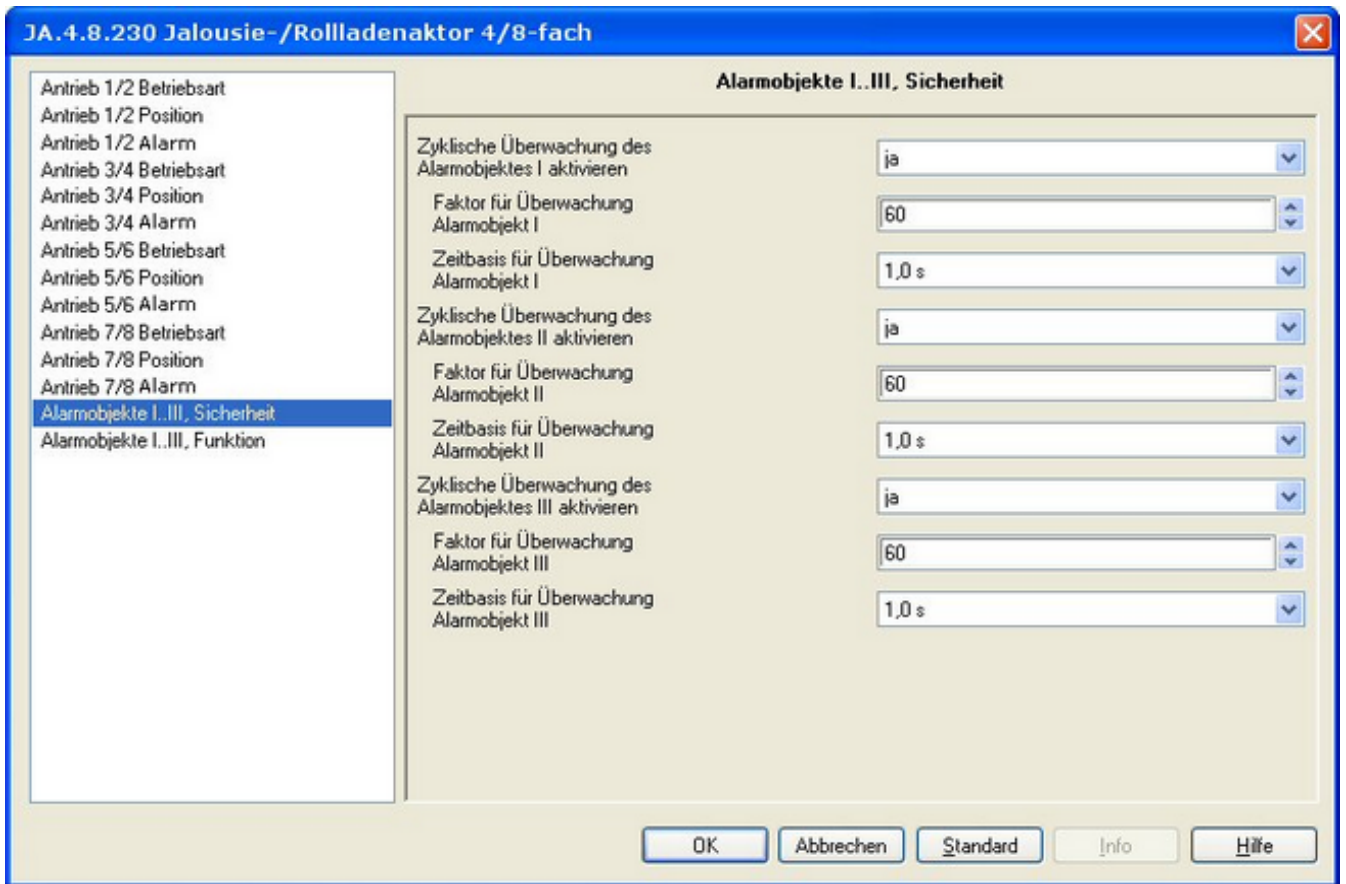
<i>Antrieb soll auf Alarmobjekt I (II, III) reagieren</i>	ja/nein
---	----------------

Alarmobjekte haben eine höhere Priorität als das Sperrobjekt. Alarmobjekte können für übergeordnete Funktionen wie Windalarm oder Regenalarm verwendet werden. Bei Empfang einer logischen „1“ auf dem Objekt wird der Alarm aktiv. Dabei wird der Antrieb in die gewählte Endposition gefahren und bleibt dort, bis der Alarm deaktiviert wird bzw. ein Alarm mit höherer Priorität aktiv wird.

>>> siehe Seite "*Alarm-Sicherheit*" und "*Alarm-Funktion*"

-0-

Parameter "Alarm-Sicherheit"



Ausgänge M1/2 ... M7/8:

Alle Ausgänge besitzen identische Parameter (Fette Schrift entspricht der Standardeinstellung)

<i>Zyklische Überwachung des Alarmobjektes I (II, III) aktivieren</i>	ja/nein
---	---------

Diese Parameter dienen der Überwachung zyklischer Telegramme, z.B. von Windwächtern. Falls die zyklischen Telegramme beispielsweise eines Windsensors in der eingestellten Zeit ausbleiben, wird das als aktiver Alarm ausgewertet und die parametrisierte Funktion wird ausgeführt, z.B. zur oberen Endlage fahren.

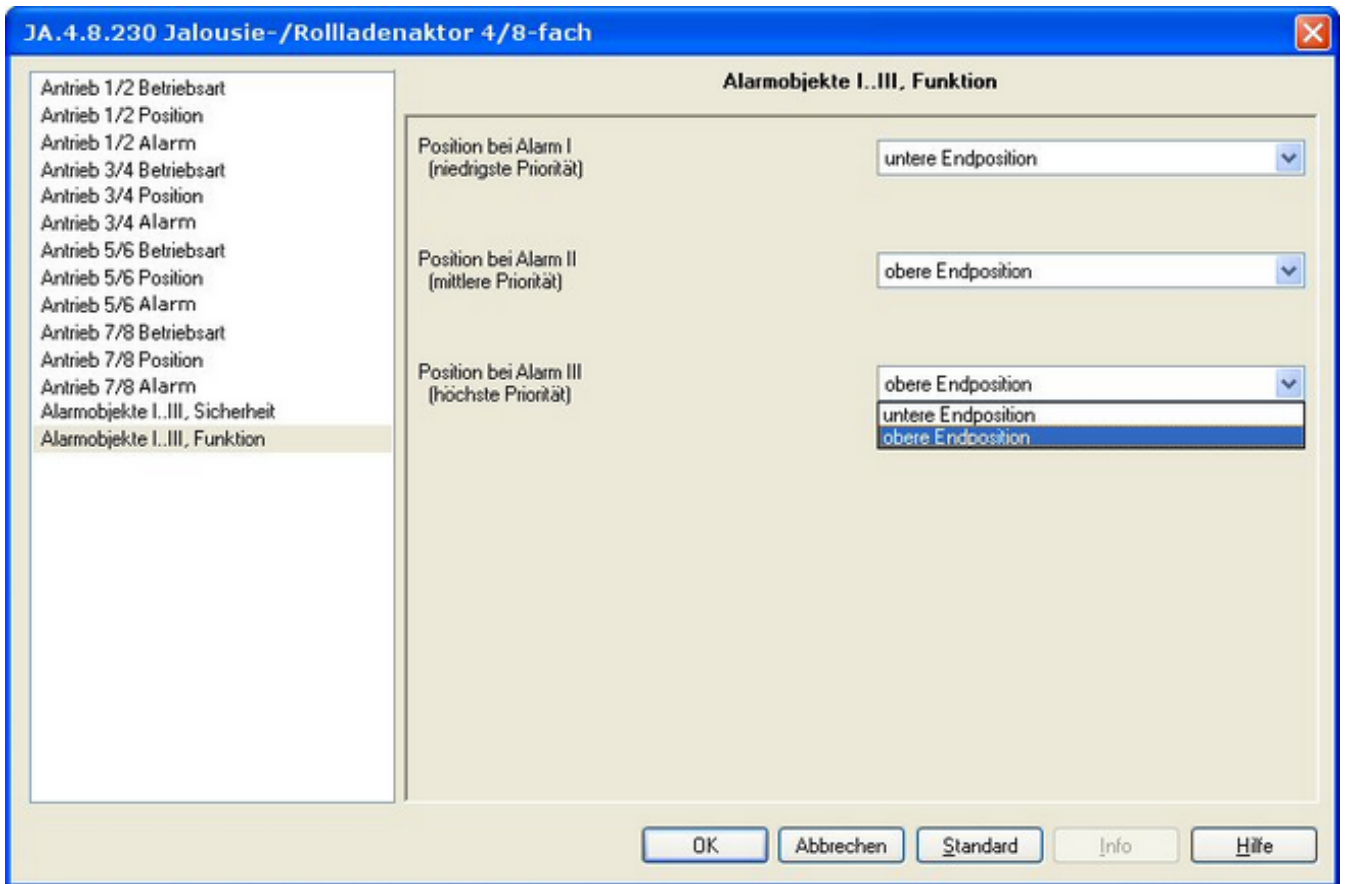
<i>Faktor für Überwachung des Alarmobjektes I (II, III)</i>	5 ... 127 (Standard 60)
---	-------------------------

<i>Zeitbasis für Überwachung des Alarmobjektes I (II, III)</i>	130ms ... 1,2h (Standard 1s)
--	------------------------------

>>> siehe Seite "Alarm" und "Alarm-Funktion"

-0-

Parameter "Alarm-Funktion"



Ausgänge M1/2 ... M7/8:

Alle Ausgänge besitzen identische Parameter (Fette Schrift entspricht der Standardeinstellung)

<i>Position bei Alarm I (II, III)</i>	obere/untere Endlage
---------------------------------------	---------------------------------

Hier kann der Zustand der Antriebe/Ausgang bei aktivem Alarm parametrisiert werden. Dabei wird der Antrieb für die definierte Fahrzeit aktiviert und danach ausgeschaltet. Jedes weitere Telegramm wird ignoriert. Alarme mit höherer Priorität können Alarme mit niedrigerer Priorität „überschreiben“.

Hinweis:

Falls ein Alarm deaktiviert wird, während ein Alarm mit niedrigerer Priorität noch aktiv ist, wird der mit der niedrigeren Priorität erneut ausgeführt.

>>> siehe Seite "*Alarm*" und "*Alarm-Sicherheit*"

-0-

Technical data [EN]



Shutter-/Blind actuator 4/8-fold

(European Installation Bus [EIB/KNX])

JA.4.8.230

(Order-No.: N000300)



- Number of outputs: 4 relays ch. NC/NO contact with manual operating mode
- Mechanical levy of the contacts (number): 1.000.000
- Electrical levy of the contacts (number): 50.000
- Switching delays: 1 output: appr. 1 sec., 4 output appr. 3 sec.
- Load connection w. screw terminals: min. Ø 0,1mm / max. 2x 2,5mm²
- Rated voltage: 230V AC
- Max. current M1/2... M7/8 230V AC: 3A AC3
- EMC and low voltage directive: CE, EIB, KNX
- Electrical safety, protection: IP20, EN60 529
- MDRC casing for DIN rail assembly: 6 width units, DIN rail 35mm, DIN EN50 022
- Measurements: 105 x 90 x 60 (B x H x D)
- Weight: 0,4 kg
- Temperature at normal operation: -5°C...45°C
- Temperature at storage: -25°C...55°C
- Temperature at transportation: -25°C...70°C
- Product databas (Application ETS): Shutter/Blind/Universal

The data and information given in these documents may be subject to modifications without prior notification. It is not allowed to copy or transfer neither mechanically nor electronically any part of these documents for any purpose without a written approval of EIBMARKT GmbH. Copyright © 1997-2010 [EIBMARKT GmbH](http://www.eibmarkt.de). All rights reserved. EIB, KNX and ETS are registered trademarks of EIBA s.c. Brussels and Konnex.



Introduction

The EIB KNX blind-/shutter actuator JA.4.8.230 is a MDRC device to be mounted on a 35mm DIN-rail and to be installed into electrical distributors. The actuator switches up to 8 electrical devices (motors). Four groups with a maximum of 2 drives each (1 parallel drive per channel) can be controlled separately via EIB KNX.

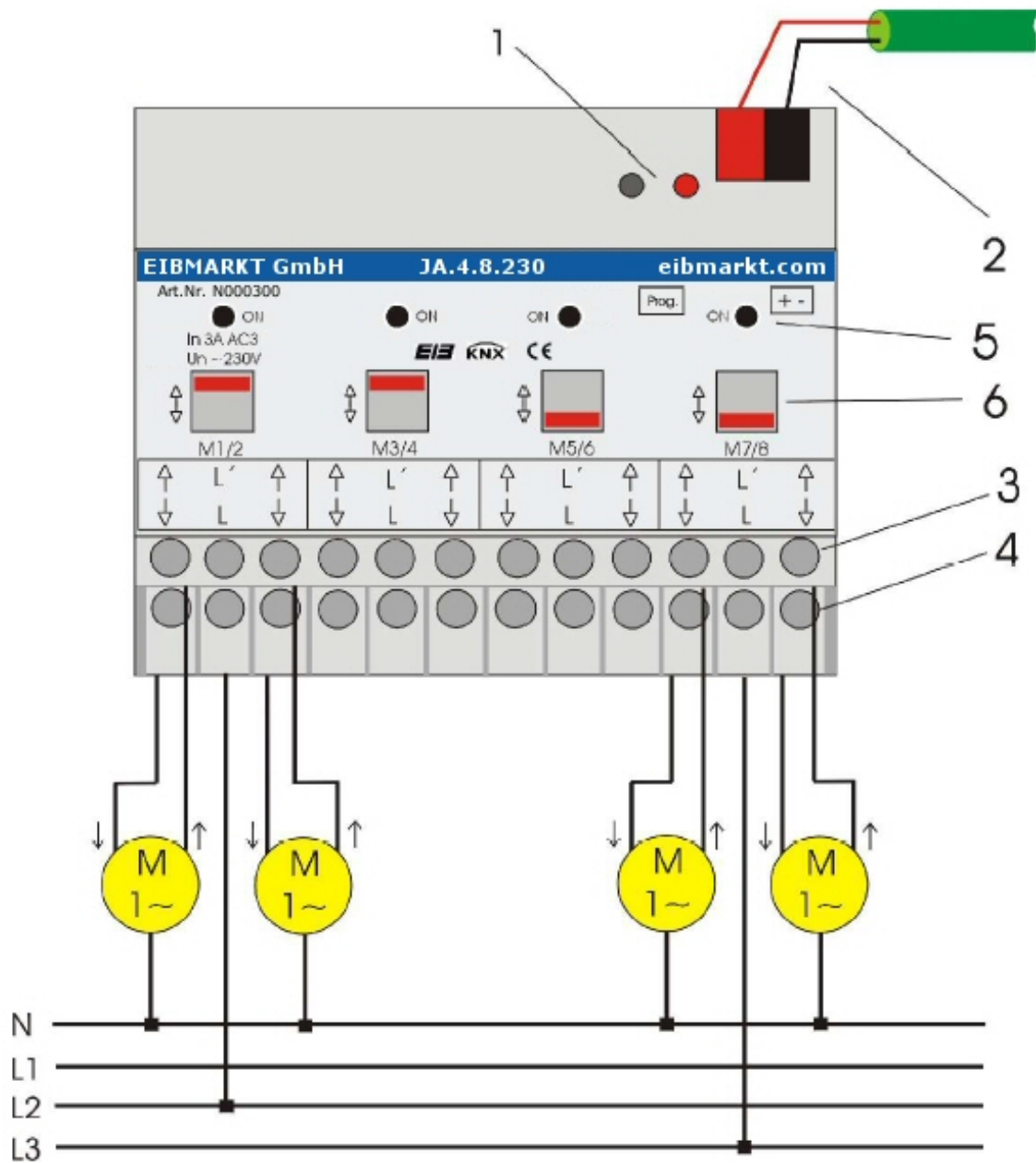
Comprehensive functions permit a variety of parameters such as:

- Operating mode definition (shutter/blind) per group [M1/2, M3/4, M5/6, M7/8]
- Free definition of the running times (driving time, slat time and return delay)
- Automatic function positioning (preset function, max. 2 positions per group possible)
- Manual operation per group [M1/2, M3/4, M5/6, M7/8] by means of assigned key
- Switch position display for current driving direction per group [M1/2, M3/4, M5/6, M7/8]
- Blocking function for manual operation on site (by means of blocking objects)
- Comprehensive alarm function for wind, rain, forced or other higher-level functions
- Priority management of the alarm functions and cyclical monitoring
- Definition of contact position in case of bus voltage failure (no response, stop, up, down)
- Status information of the drives per group [M1/2, M3/4, M5/6, M7/8] (send drive status yes/no)
- Power supply for the device is realized via EIB KNX, no other power supply required

The switch position displays indicate the current driving direction of the drives. Thus, the connected drives can also be activated manually using the assigned key. The connected device (motor) is only activated as long as the key is being pressed.

The blind/shutter actuator JA.4.8.230 is a device to be mounted on a 35mm DIN-rail and to be installed into electrical distributors. In connection with the product database and ETS-software the actuator serves to control up to 8 electrical devices (motors) in max. 4 groups with different functions each. Several ETS-software adjustments permit application as blind and shutter actuator. In addition to the ability to drive the connected devices in a defined way in case of bus failure, all outputs are switched off as soon as the bus recovers.

Power supply for the device is realized by EIB KNX only, no other power supply is required. Connection to the bus (EIB, KNX TP1) is made by means of the supplied bus terminal. Connection of the devices is guaranteed by integrated screw terminals. Thanks to their potential-free contacts, the outputs are able to switch loads with a current of up to 3A. Using the switch position displays of the outputs M1/2 ... M7/8 a manual switching of the connected load circuits is possible by means of the assigned keys.



1. Push button with LED for the programming of the physical address.
2. Connection terminal (+-) EIB, KNX TP1
3. Screw terminals for the motors „up“ (Terminal „L´“ to connect the phase for tests only. Note the hints!)
4. Screw terminals for the motors „down“. Terminal „L“ to connect the phase.
5. Manual operating mode with the assigned key (push button). The connected device (motor) is only activated as long as the key is being pressed. The driving direction must be selected manually (Status display >> 6.).
6. Status display and manual operation of the outputs („up“ or „down“)

Not represented outputs (loads) are similarly.

Hint:

When putting into operation it might be required to test the connected drives before the EIB/KNX bus is switched on. In this case the phase can be connected to the „L´“ terminals. Thus, the internal driving relay is bypassed and the drive is connected directly to the directional relay. However, this should only be done for test purposes and then connection to the correct „L“ terminal should be made immediately!

Note:

In this case, only the final position switches of the drives interrupt the power supply, when the driving direction is changed (switch position display switched on manually) no return delay is possible.

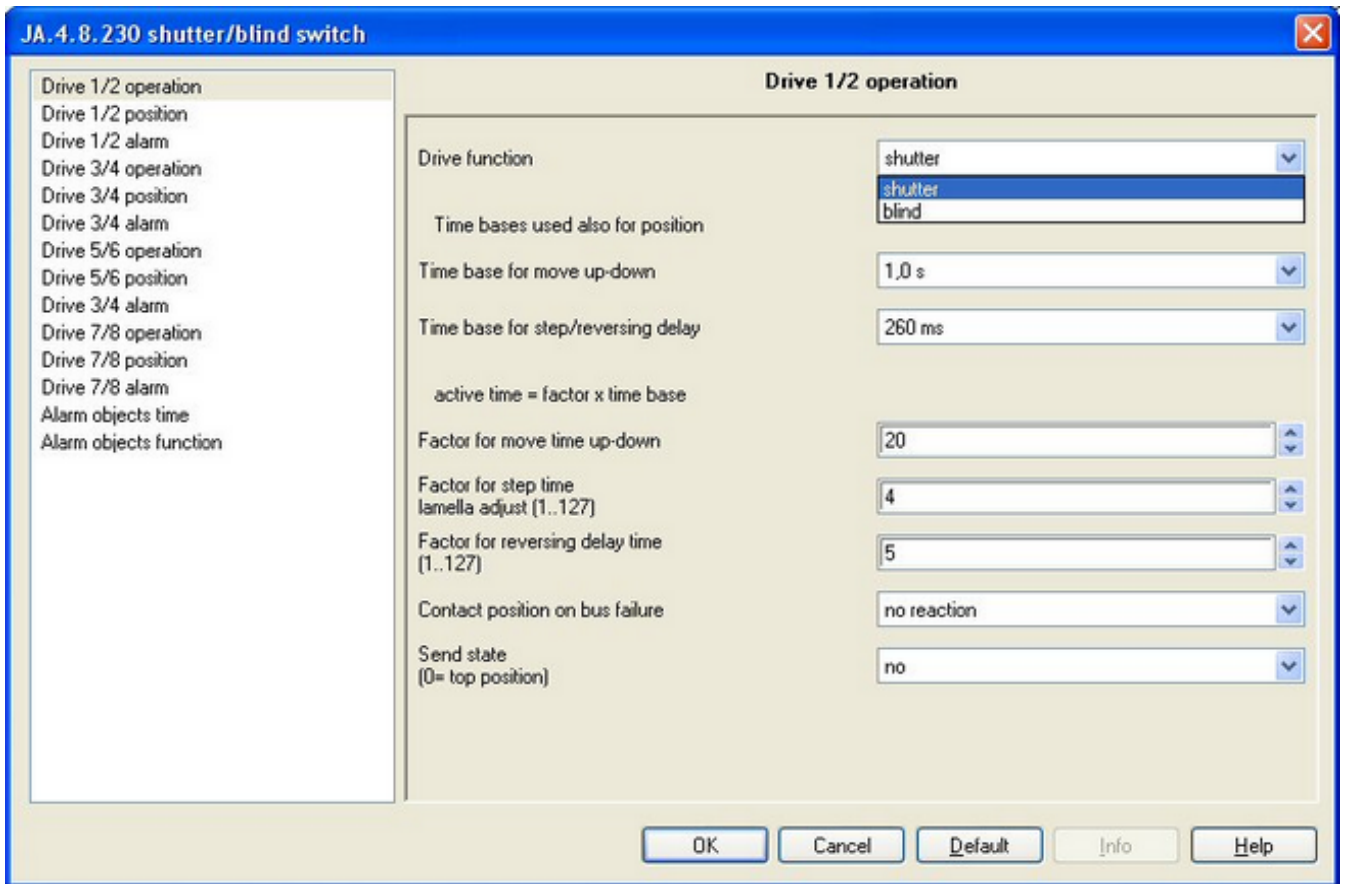
Application description

Selection in the ETS:

-- Manufacturer „EIBMARKT GmbH“
---- Product family „Output“
----- Product type „Blind/shutter actuator, 4/8-fold“
----- Program name „Blind/shutter/universal“

-0-

Settings "Operating Mode"



Outputs M1/2 ... M7/8:

All outputs have identical parameters (bold print shows the standard adjustment)

<i>Drive function:</i>	Blind/Shutter
------------------------	----------------------

Selection of the connected electrical device. Here, the operating mode of the respective output group is defined. The blind operating mode permits use of the blind slat adjustment. If a blind equipped with blind slat adjustment is activated, a gradual adjustment is possible. In the operating mode "Shutter" a slat command (short key activation) is generally read as a "Stop" command.

<i>Time basis for move up-down</i>	130ms ... 1.2h (Standard 1s)
------------------------------------	---

This time adjustment is also valid for positioning. Indicate the time basis (x Factor..) of the drive for a complete drive movement. This value is multiplied with the *factor for move up-down* and results in the total running time. This time is also used for drives after an alarm command (final position up or down) and for positioning (first step – drive to final position).

Advice: Measure drive from bottom to top plus 2-3 seconds. (too long values lead to a short darkening of the room when the positioning is active since the slat is not positioned until after the long-time drive. Many blinds drive down with closed slats in the long-time drive.)

<i>Time basis for step/reversing delay</i>	130ms ... 1.2h (Standard 260ms)
--	--

This parameter is used to define the delay when the driving direction changes or (time basis for both) the slat adjustment time (short key activation).

Factors for time calculations:

<i>Factor for for move up-down</i>	1 ... 127 (Standard 20)
------------------------------------	-------------------------

<i>Factor for step time lamella adjust</i>	1 ... 127 (Standard 4)
--	------------------------

<i>Factor for reversing delay time</i>	1 ... 127 (Standard 5)
--	------------------------

<i>Contact position in case of bus failure</i>	no reaction, drive Stop, closing, opening
--	---

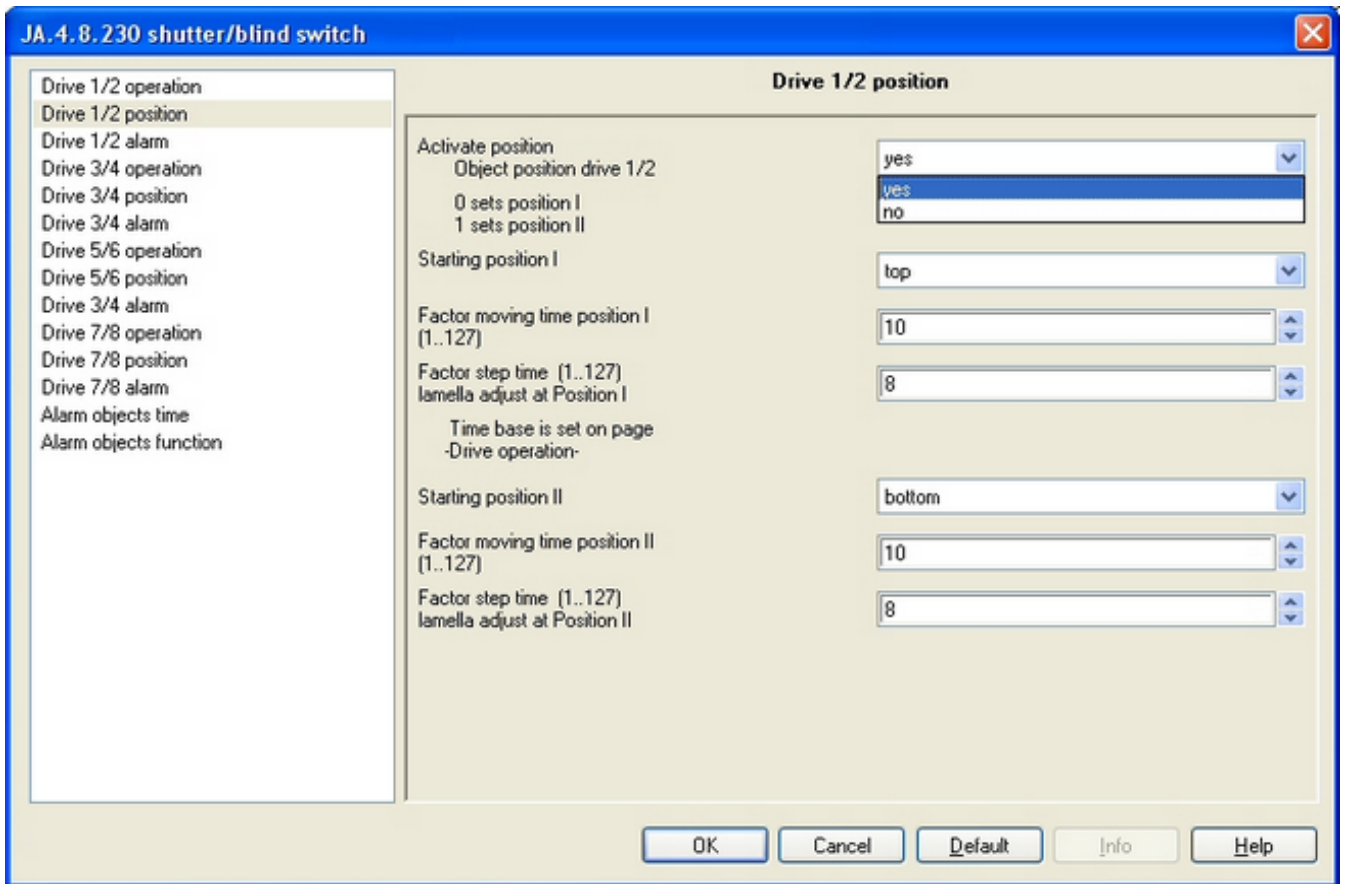
It defines the position of the relay after bus failure. When the bus recovers the drive is always switched off.

<i>Send drive status</i>	yes/no
--------------------------	--------

For „Yes“ this parameter opens an additional communication object 1 Bit. This is used to send information about the blind/shutter status on the bus. "1" is every status outside the upper final position. "0" is read and sent to the bus when the drive has driven upwards over the full programmed driving time (driving time completed) and the actuator has switched off.

-0-

Settings "Position"



Outputs M1/2 ... M7/8:

All outputs have identical parameters (bold print shows the standard adjustment)

<i>Drive start activate position</i>	yes/no
--------------------------------------	--------

Activation of the positioning function. Two different positions can be parameterized and activated. Both positions are activated by this object. A logical "0" starts positioning I and a logical "1" positioning II.

<i>Start activation of positioning I</i>	top/bottom
--	------------

The positioning is basically activated via a central final position. If the motor device is situated in an intermediate position it is first driven to the defined final position before the parameterized position is driven to.

<i>Factor moving time position I</i>	1 ... 127 (Standard 10)
--------------------------------------	-------------------------

<i>Factor step time position I</i>	1 ... 127 (Standard 8)
------------------------------------	------------------------

As time basis the time given on page "*operating mode*" is taken.

Now, a desired positioning (slat height) and slat adjustment (slat angle) can be defined precisely and activated.

<i>Start activation of positioning II</i>	top/bottom
---	------------

Positioning is basically activated via a central final position. If the motor device is situated in an intermediate position it is first driven to the defined final position before the parameterized position is driven to.

<i>Factor moving time position II</i>	1 ... 127 (Standard 10)
---------------------------------------	-------------------------

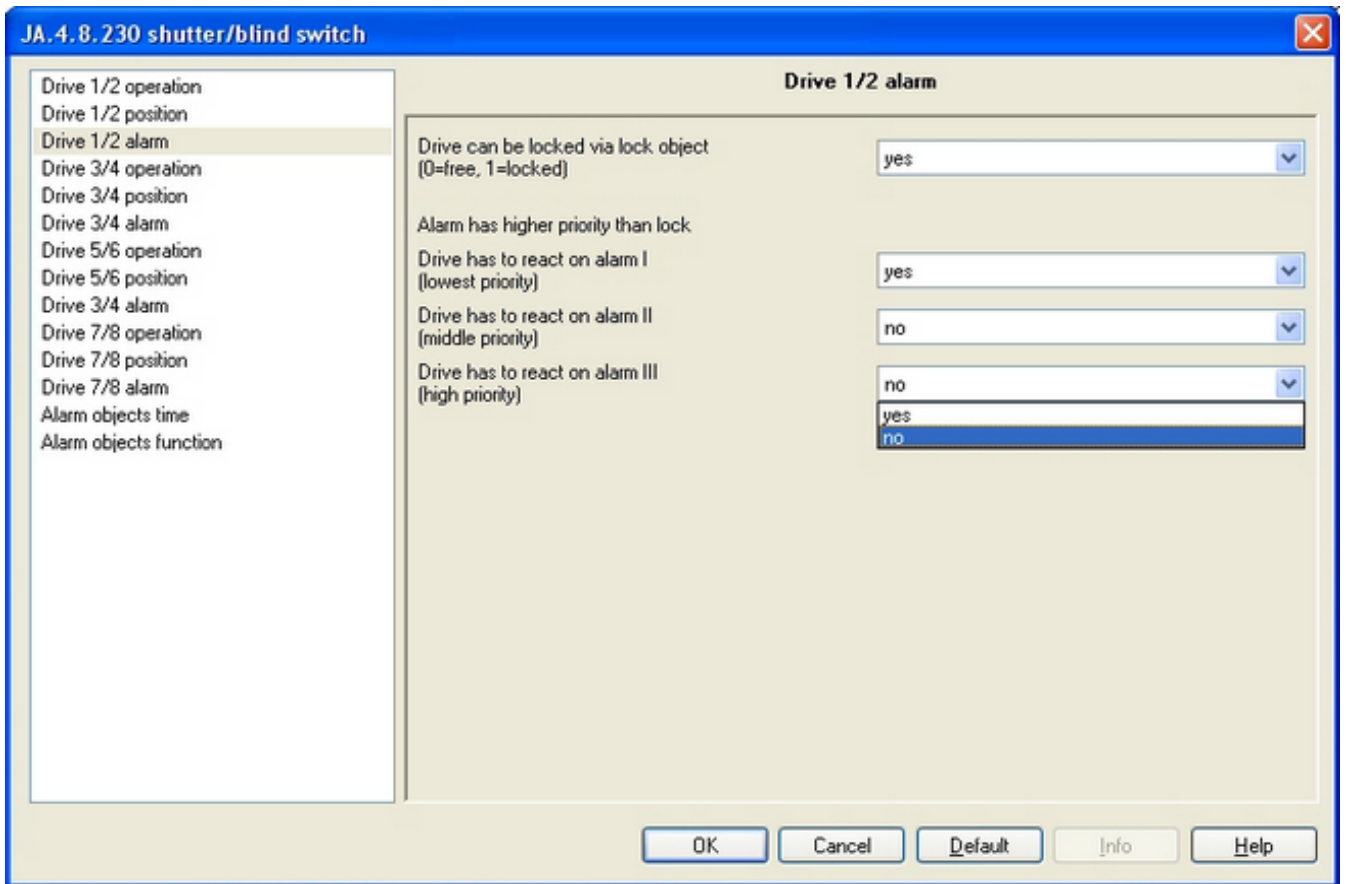
<i>Factor step time position II</i>	1 ... 127 (Standard 8)
-------------------------------------	------------------------

As time basis the time given on page "*operating mode*" is taken.

Now, a desired positioning (slat height) and slat adjustment (slat angle) can be defined precisely and activated.

-0-

Settings "Alarm"



Outputs M1/2 ... M7/8:

All outputs have identical parameters (bold print shows the standard adjustment)

<i>Drive can be blocked via blocking object</i>	yes/no
---	--------

If the blocking object receives a „1“, specific parameterized outputs are blocked for further operation. Incoming frames are ignored. Alarms that have possibly been parameterized will not be affected.

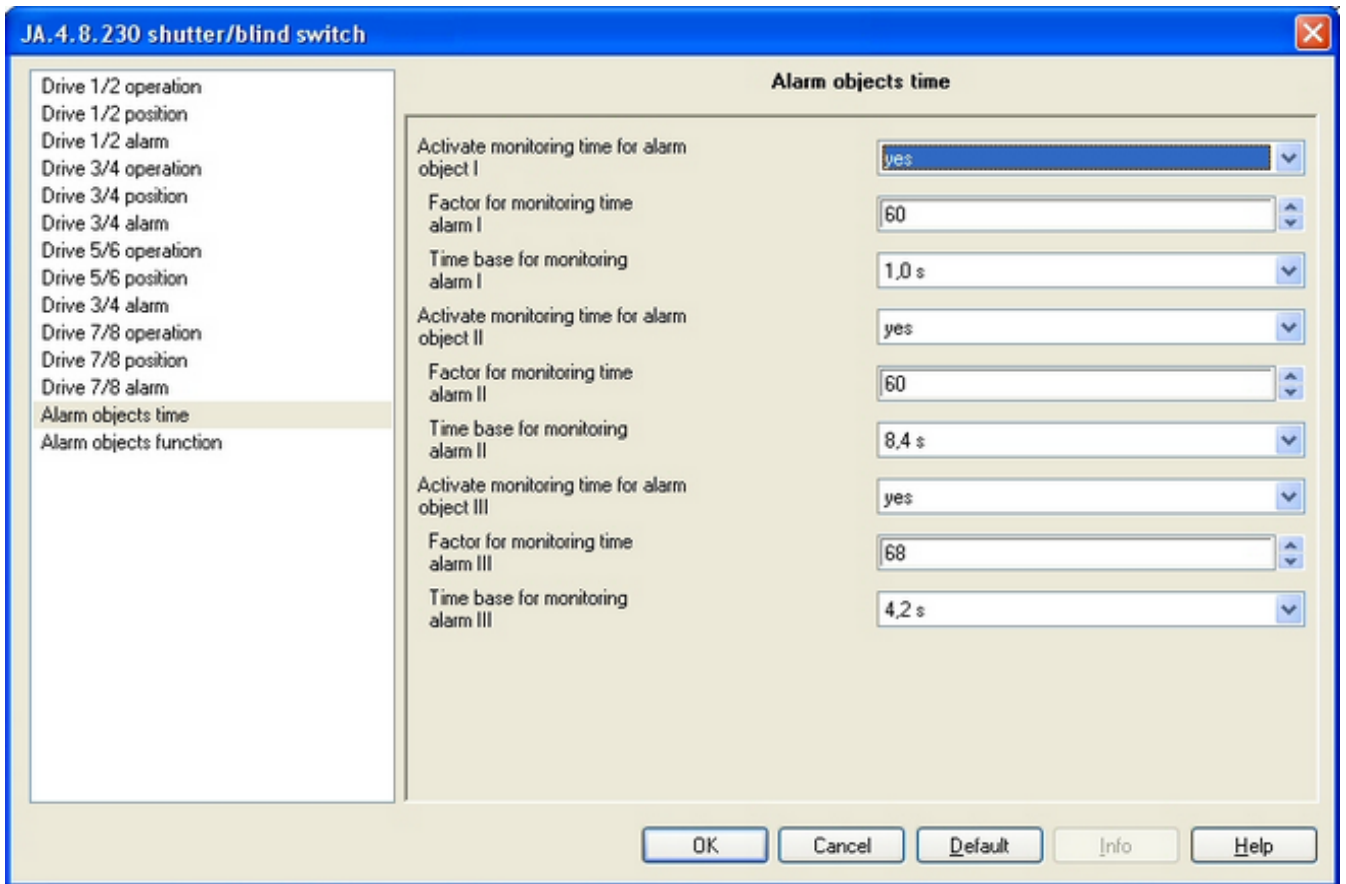
<i>Drive has to react on alarm object I (II, III)</i>	yes/no
---	--------

Alarm objects have a higher priority than blocking objects. Alarm objects can be used for higher-level alarms such as wind and rain alarm. When the object receives a logical „1“, the alarm is activated. The drive is sent to the selected final position and stays there until the alarm is deactivated or an alarm of higher-level priority is activated.

>>> see page "Alarm-Safety" and "Alarm-Function"

-0-

Settings "Alarm-Safety-Time"



Outputs M1/2 ... M7/8:

All outputs have identical parameters (bold print shows the standard adjustment)

<i>Activate cyclical monitoring of the alarm object I (II, III)</i>	yes/no
---	--------

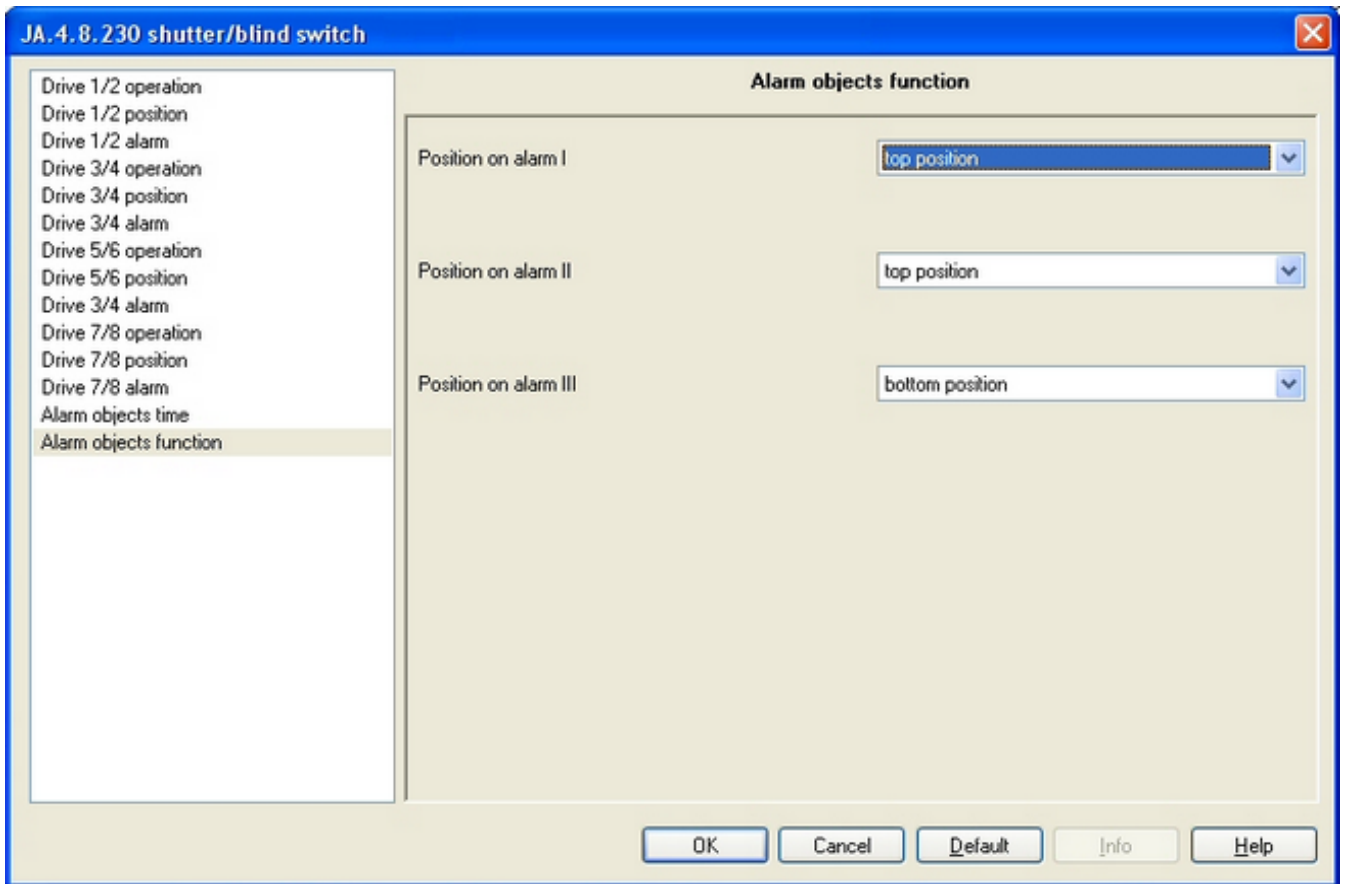
These parameters serve to monitor cyclical frames such as those of wind sensors. If, for example, no cyclical frames are received from a wind sensor in the set time interval, this is read as active alarm and the parameterized function is executed that means e.g. drive to the upper final position.

<i>Factor for alarm object monitoring I (II, III)</i>	5 ... 127 (Standard 60)
---	-------------------------

<i>Time basis for alarm object monitoring I (II, III)</i>	130ms ... 1,2h (Standard 1s)
---	------------------------------

>>> see page "Alarm" and "Alarm-Function"

Setting "Alarm-Function"



Outputs M1/2 ... M7/8:

All outputs have identical parameters (bold print shows the standard adjustment)

<i>Position in case of alarm I (II, III)</i>	top/bottom
--	-------------------

Here, the status of the drives/output in an alarm situation can be parameterized. Doing so, the drive is activated for the defined driving time and then switched off. Any other frame will be ignored. Alarms of higher-level priority can „overwrite“ alarms of lower-level priority.

Note:

If an alarm is deactivated with an alarm of lower-level priority still being active, the alarm of the lower-level priority will be executed again.

>>> see page "Alarm" and "Alarm-Safety-Time"

-0-

© 2010 EIBMARKT GmbH
www.eibmarkt.com
Alle Rechte vorbehalten.
All rights reserved.
