



ACTinBOX HYBRID AD

Actionneur KNX Classic-Hybrid

ZN1IO-AB46A

Version du programme d'application [2.1]
Édition du manuel: [2.1]_a

www.zennio.com

Table des matières

Actualisation du document	3
1 Introduction	3
1.1 ACTinBOX CLASSIC-HYBRID	3
1.2 Installation	4
2 Configuration	6
2.1 Sorties Individuelles.....	6
2.2 Canaux de Volet.....	7
2.3 Entrées	8
2.4 Thermostat.....	9
2.5 Contrôle par télécommande IR	9
3 Paramétrage ETS.....	10
3.1 Configuration par défaut	11
3.2 Sorties	11
3.2.1 Sorties individuelles.....	12
3.2.2 Canal de Volet	22
3.3 Entrées	35
3.3.1 Bouton Poussoir	36
3.3.2 Interrupteur/Capteur.....	41
3.3.3 Sonde de température.....	43
3.3.4 Détecteur de mouvement.....	45
3.4 Fonctions Logiques	46
3.5 Thermostat.....	46
ANNEXE I. Contrôle précis des Lamelles	47
ANNEXE II. Objets de communication.....	52

ACTUALISATION DU DOCUMENT

Version	Modifications	Page(s)
[2.1]_a	Changements dans le programme d'application: <ul style="list-style-type: none"> • Amélioration de la gestion de gestion des ordres de sortie. 	-
	Nouvel exemple sur le paramètre "Multiplication".	16
	Révision générale des textes et styles.	-
[2.0]_a	Changements dans le programme d'application: <ul style="list-style-type: none"> • Intégration la version 1.1 du thermostat Building. • Intégration la fonctionnalité du contrôle précis et positionnement direct des lamelles 	-

1 INTRODUCTION

1.1 ACTINBOX CLASSIC-HYBRID

L'**ACTinBOX Classic-Hybrid** est un actionneur KNX qui combine dans un même dispositif les caractéristiques suivantes:

- **4 sorties** binaires multifonction (sorties relais) de 10A chacune, configurables de la façon suivante:
 - Jusqu'à 2 canaux pour le contrôle précis des volets (avec ou sans lamelles)
 - Jusqu'à 4 sorties individuelles.

Note: *Les sorties 3 et 4 admettent la connexion de charges capacitives.*

- **6 entrées**, paramétrable comme:
 - **Entrées 1-4:** Entrées binaires multifonction
 - **Entrée 5:** Entrée binaire multifonction ou sonde de température
 - **Entrée 6:** Entrée binaire multifonction ou détecteur de mouvement

- **Thermostat Building ZENNIO**

- Module de **5 fonctions logiques** multi-opération.

- **Actionnement manuel** des sorties de l'actionneur, via la télécommande infrarouge Zennio.

Les sorties, les entrées et les fonctions logiques sont traitées comme des blocs indépendants qui, même s'ils fonctionnent comme s'il s'agissait de trois dispositifs indépendants, peuvent interagir entre eux.



Figure 1. Actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid

1.2 INSTALLATION

L'ACTinBOX Classic-Hybrid se connecte au bus KNX par le connecteur KNX inclus.

Une fois le dispositif alimenté par la tension de BUS, il sera possible de télécharger l'adresse physique et le programme d'application associé.

Cet actionneur ne nécessite pas d'alimentation externe, il est alimenté par le BUS KNX

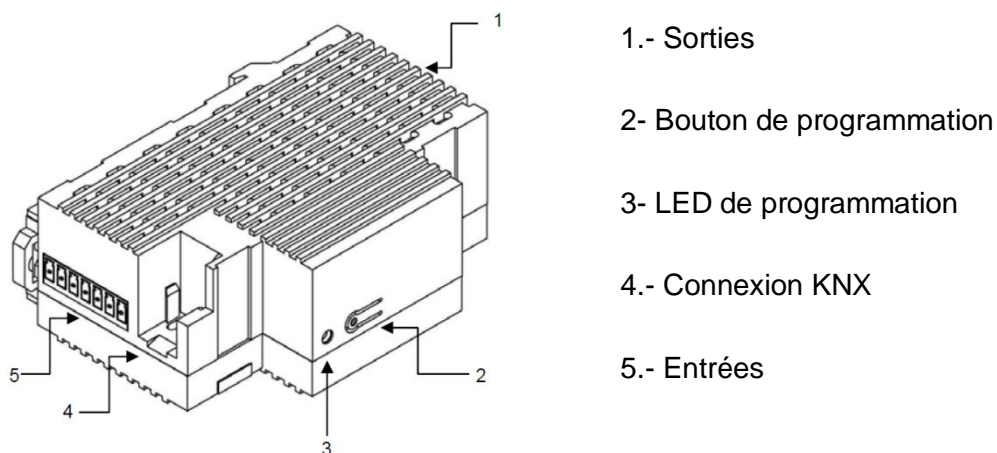


Figure 2. ACTinBOX Classic-Hybrid Schéma des éléments

Voici une description des éléments principaux de l'actionneur:

- **Bouton de programmation (2)** : Une pression courte sur ce bouton place le dispositif en mode de programmation, et la LED associée (3) s'allume en rouge.

Note: Si ce bouton est maintenu appuyé lors de la connexion de la tension de BUS, l'ACTinBOX Classic-Hybrid se met en mode sûr. La LED se met à clignoter rouge toutes les 0,5 secondes.

- **Sorties (1)**: Point d'insertion du connecteur à vis (inclus dans l'emballage original) qui permettra de connecter les différents systèmes qui seront contrôlés par l'actionneur. Le câblage des connecteurs peut se réaliser avant de l'insérer dans les espaces correspondants.
- **Entrées (5)**: Point d'insertion du connecteur à vis (inclus dans l'emballage original) qui permettra de connecter les entrées de l'actionneur. Pour un bon fonctionnement, les deux connecteurs des dispositifs d'entrée (Bouton poussoir, interrupteur, sonde de température ou détecteur de mouvement) doivent se mettre, d'une part, à l'entrée correspondante (point de connexion 1 à 6 du connecteur) et d'autre part, le point identifié avec la lettre "C" du connecteur.

Pour plus d'informations sur les caractéristiques techniques de l'ACTinBOX Classic-Hybrid, ainsi que des informations de sécurité et d'installation de celui-ci, consulter le **Document Technique** de l'actionneur inclus dans l'emballage original du dispositif et également disponible sur la page web: <http://www.zennio.com>.

2 CONFIGURATION

2.1 SORTIES INDIVIDUELLES

L'actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid dispose de **4 sorties**, avec relais individuels, qui permettent de contrôler différentes charges de manière autonome. Chaque sortie peut être activée ou désactivée de manière **indépendante** et chacune d'elles ont différentes fonctionnalités additionnelles.

Chaque sortie individuelle peut se configurer comme **normalement ouverte** (l'activation de la sortie provoque la fermeture du relais) ou **normalement fermée** (l'activation de la sortie provoque l'ouverture du relais).

En plus du type, l'ACTinBOX Classic-Hybrid permet de configurer les fonctionnalités suivantes sur les sorties individuelles:

- **Temporisations.** Permet de temporiser les sorties, établissant des temps pour l'allumage et l'extinction.
- **Scènes.** Permet d'exécuter et/ou enregistrer des actions déterminées sur la/les sortie(s) sur laquelle s'active cette fonction L'état de chaque sortie variera en fonction de l'action indiquée par la scène paramétrée.
- **Alarme.** Permet de changer l'état des sorties sur lesquelles sont activées cette fonction. Peut se configurer l'état de la sortie au moment du déclenchement de l'alarme et au moment de sa désactivation.

Note: *L'alarme est prioritaire sur le reste des fonctionnalités.*

- **Configuration initiale.** Par défaut ou personnalisée

Toutes ces fonctions seront expliquées plus en détail dans le chapitre 3, Paramétrage ETS.

2.2 CANAUX DE VOLET

L'ACTinBOX Classic-Hybrid permet de contrôler, sur les canaux de sorties, n'importe quel type de **volets** ou autres **fermetures motorisées**, pouvant avoir jusqu'à 2 différents.

Ainsi, il est possible de contrôler le mouvement des volets d'une installation domotique:

- **Contrôle basique** de montée/descente des volets.
- **Contrôle précis** du positionnement, aussi bien du volet que des lamelles (pour les volets qui en possède).

Chaque canal (A et B) se compose de 2 sorties individuelles consécutives; c'est-à-dire, le canal A comprend les sorties individuelles 1 et 2; le canal B, les sorties 3 et 4. La première sortie du canal est celle chargée d'envoyer l'ordre de **monter** le volet, alors que la seconde sortie envoie l'ordre de **descendre** le volet. Il est donc important que les câbles des moteurs des volets, en charge de monter/descendre le volet, soient correctement connectés à chacune des sorties du canal pour réaliser l'action requise.

Le Tableau 1 suivant montre l'action réalisée par les sorties de chaque canal:

Canal	Sorties	Action
A	1	Monter
	2	Descendre
B	3	Monter
	4	Descendre

Tableau 1. Configuration des canaux

Chaque canal peut être configuré comme **volet normal/auvent** ou comme **volet avec lamelles orientables**.

En plus du type de volet, l'ACTinBOX Classic-Hybrid permet de d'utiliser les fonctionnalités suivantes sur les canaux de volet:

- **Temps.** Permet de configurer les temps de base du parcours d'un volet: temps de montée et temps de descente, ainsi que la possibilité de définir un temps de sécurité avant un changement de sens et un temps additionnel à

l'arrivée en fin de parcours. Pour les volets avec lamelles orientables, il sera possible de configurer le temps de rotation complète des lamelles et le temps du pas de celles-ci.

- **Objet d'état.** Donne la position actuelle du volet (et, dans le cas échéant, celui des lamelles).
- **Contrôle précis.** Permet de placer le volet dans une position (en pourcentage: 0-100%) définie par paramètre. De plus, pour les volets avec lamelles orientables, il sera également possible d'établir la position souhaitée pour les lamelles (valeur comprise entre 0 et 100%).
- **Scènes.** Permet d'exécuter et/ou enregistrer une action sur le/les canaux de volet dans lesquels sont activés cette fonction.
- **Alarmes.** Deux alarmes configurables sont disponibles pour chaque canal de volet. Permet de réaliser l'action définie par paramètre lors de la réception d'un évènement externe déterminé.
- **Mouvement inversé.** Permet de contrôler le volet de manière inversée à ce qui se fait normalement.
- **Positionnement direct.** Envoi un ordre au volet pour qu'il se place dans la position prédéfinie.
- **Configuration initiale.** Par défaut ou personnalisée

Toutes ces fonctions seront expliquées plus en détail dans le chapitre 3, Paramétrage ETS.

2.3 ENTREES

L'actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid dispose de **6 entrées**, qui pourront être configurées comme:

- **Entrée binaire** (toutes les entrées: 1-6)
- **Sonde de température** (uniquement entrée 5)
- **Détecteur de mouvement** (uniquement entrée 6)

En fonction de la configuration choisie, il faudra connecter le dispositif adéquat sur les entrées de l'actionneur: Boutons poussoir, Interrupteurs, une Sonde de température (comme le modèle Zennio **ZN1AC-NTC68 S/E/F**) ou un détecteur de mouvement (Référence Zennio **ZN1IO-DETEC**).

Les entrées configurées comme binaires pourront être de type **bouton poussoir** ou **Interrupteur/capteur** (en fonction de l'élément connecté). Et, en fonction du type, différentes options seront paramétrables, voir chapitre 3 de ce manuel.

L'entrée 5 peut être configurée comme entrée binaire ou comme **sonde de température**. Pour cette deuxième configuration, il sera possible d'établir différentes valeurs en lien avec la mesure et l'envoi de température.

L'entrée 6 peut être configurée comme entrée binaire ou comme **détecteur de mouvement**. Pour cette deuxième configuration, il sera possible d'activer jusqu'à 2 canaux de détection différents, qui pourront être configurés pour agir devant une détection ou non détection de mouvement, ainsi que d'établir différentes temporisations. Comme résultat de la détection ou non détection de mouvement, le canal transmettra l'information correspondante sur le BUS KNX, uniquement quand le canal sera activé. Le détecteur de mouvement est également doté d'un **détecteur de luminosité** qui permettra de configurer l'envoi de la détection, ou non détection de mouvement, en fonction d'un niveau d'éclairage prédéterminé.

2.4 THERMOSTAT

L'ACTinBOX Classic-Hybrid permet d'activer et configurer un thermostat avec fonctionnalité Building. Le fonctionnement et configuration ETS de ce thermostat Zennio se trouve dans le document spécifique "Thermostat Zennio Building", disponible sur la page web <http://www.zennio.com/fr>.

2.5 CONTROLE PAR TELECOMMANDE IR

L'actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid intègre un récepteur infrarouge situé dans la zone de la LED de programmation. Cette fonctionnalité permet, pendant l'installation, de tester les sorties de l'actionneur depuis la télécommande infrarouges Zennio (celle utilisée pour le contrôle du InZennio Z38i ou ZAS, voir l'exemple sur la Figure 3).

Note: Pour contrôler les sorties depuis la télécommande infrarouge, **il faut que la LED de programmation soit allumée** (lumière rouge).

Le contrôle des sorties se réalise de la manière suivante:

- Appui sur le **bouton de droite**: ferme le relais de la sortie correspondante
- Appui sur le **bouton de gauche**: ferme le relais de la sortie correspondante

La Figure 3 montre une représentation des boutons de la télécommande qui doivent être appuyés en fonction des sorties à contrôler.



Figure 3. Zones d'appui sur la télécommande

Le contrôle par infrarouges est utile pour réaliser un test des sorties de l'actionneur. Aucune des fonctions paramétrées dans celui-ci (telles que scènes, temporisations, etc.) ne seront prises en compte lors de l'ouverture ou la fermeture des relais par infrarouge.

3 PARAMETRAGE ETS

Pour commencer avec le paramétrage de l'actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid, il est nécessaire, une fois ouvert le programme ETS, d'importer la base de données du produit (programme d'application).

Ensuite, il faut ajouter le dispositif au projet correspondant et, en cliquant droit avec la souris sur le nom du dispositif, il faut choisir "Éditer les paramètres" pour commencer avec la configuration.

Les chapitres suivants détaillent le paramétrage des différentes fonctionnalités de l'application sous ETS.

3.1 CONFIGURATION PAR DEFAUT

Cette partie montre la configuration par défaut du dispositif.

A la première ouverture de l'Editeur de Paramètres de l'application, la page se présentera comme suit:

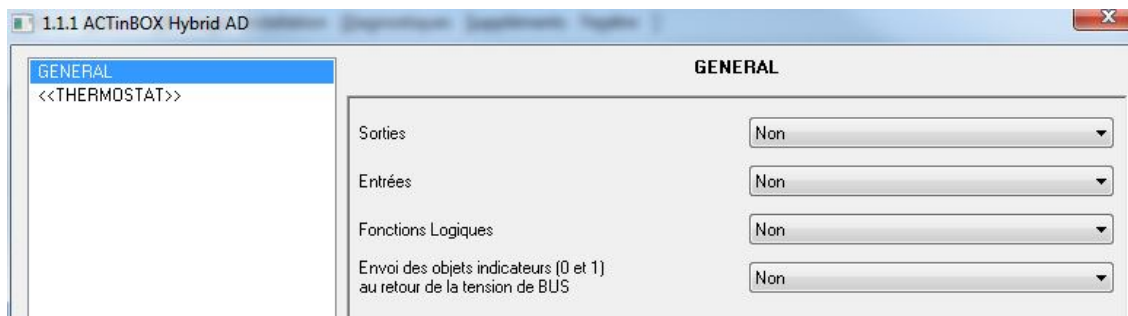


Figure 4. Écran de configuration par défaut

Comme il est possible de voir sur la Figure 4, les sorties, les entrées et les fonctions logiques sont, par défaut, désactivées. Aucun objet de communication ne sera visible avant d'activer les différentes fonctionnalités de l'actionneur.

Si le paramètre **"Envoi des Objets indicateurs (0 et 1) au retour de la tension de BUS"** est activé, deux objets de communication de 1 bit apparaissent ("Reset 0" et "Reset 1") et enverrons sur le BUS KNX les valeurs "0" et "1" après une chute de tension de bus. Son but est d'actualiser les autres dispositifs de l'installation. Cet envoi peut être immédiat ou suite à un retard configurable (en secondes).

Également, est montré dans le menu de gauche, sous "Général", l'accès à la configuration du Thermostat, désactivé par défaut (voir chapitre 3.5).

3.2 SORTIES

A choisir "Oui" dans le paramètre Sorties, un accès à la page de configuration des sorties apparaîtra dans la menu de gauche, celui-ci se présentera comme suit:

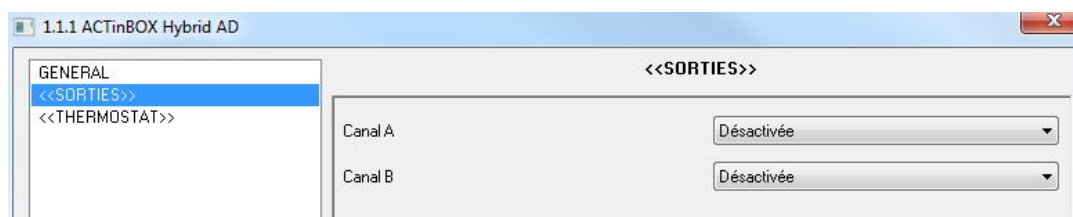


Figure 5. Ecran de configuration des sorties

Les sorties sont regroupées (de deux en deux) par canaux, jusqu'à un total de 2 (Canal A et Canal B) qui sont, par défaut, désactivées. A la sélection de chacun d'eux, un menu déroulant permet de les configurer comme **sorties individuelles** ou **canal de volet**:

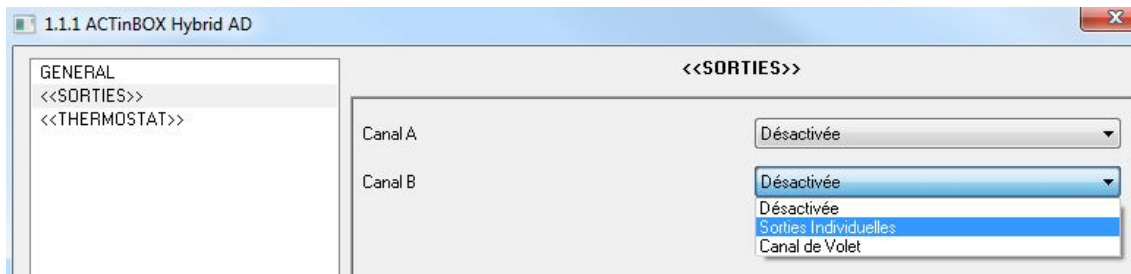


Figure 6. Possibles configurations des canaux

3.2.1 SORTIES INDIVIDUELLES

La Figure 7 montre un exemple de paramétrage sous l'ETS d'un canal configuré comme Sorties individuelles. Dans cet exemple, est paramétré le canal A, correspondant aux sorties individuelles 1 et 2.

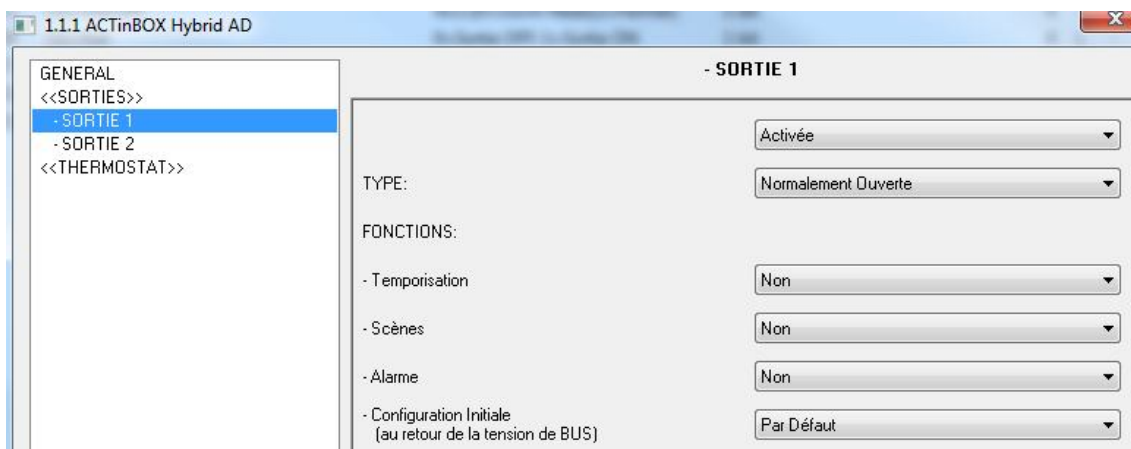


Figure 7. Canal A configuré comme sorties individuelles

Lors de l'activation de chaque sortie, apparaissent automatiquement, dans la fenêtre de topologie de l'ETS, les objets de communications associés (tous sur 1 bit) suivants:

- **[SX] ON/OFF:** Permet d'activer (ON) ou désactiver (OFF) la sortie correspondante, par l'envoi de la valeur "1" ou "0", en fonction du type de sortie configurée.
- **[SX] État:** Montre l'état actuel de la sortie (activée ou désactivée)

- **[SX] Blocage** Permet de bloquer/débloquer la sortie (désactiver/activer son contrôle) en envoyant la valeur "1"/"0" sur cet objet de communication.

Note: Seule la fonction "Alarme" possède une priorité majeure au blocage; c'est-à-dire, si durant le blocage arrive un signal d'alarme, la sortie correspondante se placera dans la position indiquée dans la fonction alarme. Quand l'alarme s'arrêtera, la sortie reviendra à son état de blocage.

La première chose à configurer est le type de chaque sortie du canal:

- **Normalement ouverte:** la sortie est considérée active (ON) lorsque le relais est fermé, et désactivée (OFF) lorsque le relais est ouvert.
- **Normalement fermée:** la sortie est considérée active (ON) lorsque le relais est ouvert, et désactivée (OFF) lorsque le relais est fermé.

Voici les fonctions associées à chacune des sorties:

- **Temporisations:** Permet de temporiser les sorties, avec une temporisation simple et/ou une intermittence.

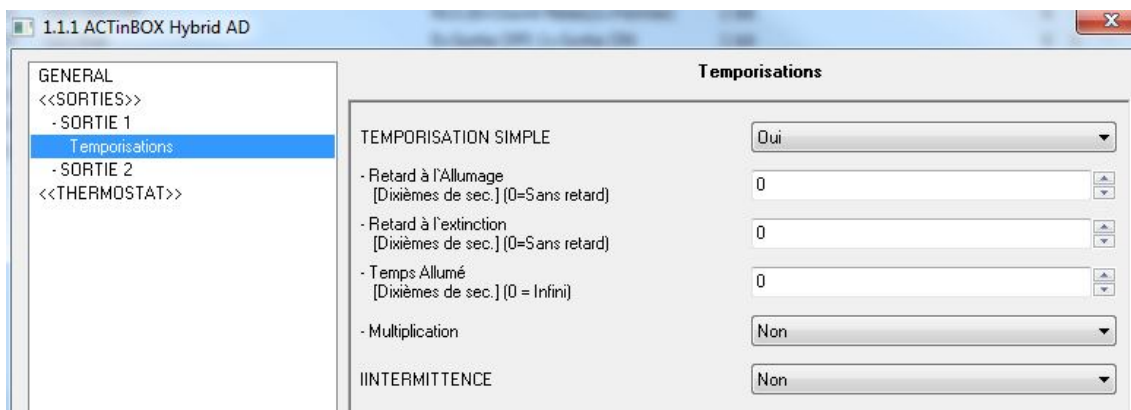


Figure 8. Page de temporisations. Temporisation simple

- **Temporisation simple:** Permet d'effectuer l'allumage/extinction des sorties avec un retard déterminé suite à l'envoi de l'ordre ("[SX] Temporisation"=1 ou 0).
 - **Retard à l'allumage:** Ce paramètre détermine le temps entre l'ordre d'allumage temporisé et l'allumage effectif de la sortie. Un 0 indique qu'aucun retard ne sera appliqué.

- **Retard à l'extinction:** Ce paramètre détermine le temps entre l'ordre d'extinction temporisé et l'extinction effectif de la sortie. Un 0 indique qu'aucun retard ne sera appliqué.
- **Durée de l'allumage:** Détermine le temps pendant lequel la sortie restera allumée avant l'extinction. Un 0 indique que la durée est illimitée.

Ces paramètres s'appliquent à la temporisation simple de la façon suivante:

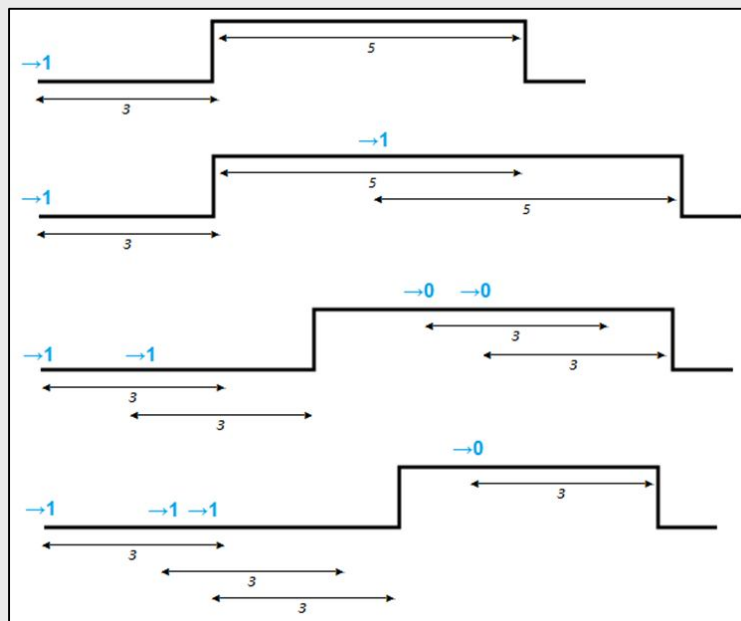
- Quand l'ACTinBOX Classic-Hybrid reçoit un "1" sur l'objet de communication "[SX] Temporisation", la sortie s'allumera, appliquant le retard et la durée correspondants (si ces options possèdent des valeurs différentes de "0")
- Quand l'ACTinBOX Classic-Hybrid reçoit un "0" sur l'objet de communication "[SX] Temporisation", la sortie s'éteindra, appliquant le retard correspondant (si cette option possède une valeur différente de "0")
- **Multiplication:** Permet d'augmenter progressivement, pendant l'exécution, la durée de l'allumage et les retards à l'allumage ou extinction. Deux cas se différencient:
 - **Sans multiplication:**
 - Si le compte à rebours du retard avant allumage est déjà lancé, il se réinitialisera à chaque fois qu'un "1" est reçu sur l'objet "[SX] Temporisation".
 - Si l'allumage s'est déjà produit et le compte à rebours du temps allumé est lancé, celui-ci se réinitialisera à chaque fois qu'un "1" est reçu.
 - Si le compte à rebours du retard avant extinction est déjà lancé, il se réinitialisera à chaque fois qu'un "0" est reçu sur l'objet "[SX] Temporisation".

- **Avec multiplication:**
 - Si le compte à rebours du retard avant allumage est lancé et qu'il est reçu plusieurs fois la valeur "1" sur l'objet "[SX] Temporisation", alors le retard sera de "n" fois le temps configuré, "n" étant le nombre de fois la valeur "1" reçue.
 - Si l'allumage s'est déjà produit et le compte à rebours du temps allumé est lancé et qu'il est reçu plusieurs fois la valeur "1", alors le temps allumé sera "n" fois le temps configuré, "n" étant le nombre de fois la valeur "1" reçue.
 - Si le compte à rebours du retard avant extinction est lancé et qu'il est reçu la valeur "0" plusieurs fois, alors le retard sera de "n" fois le paramètre, "n" étant le nombre de fois la valeur "0" reçue.

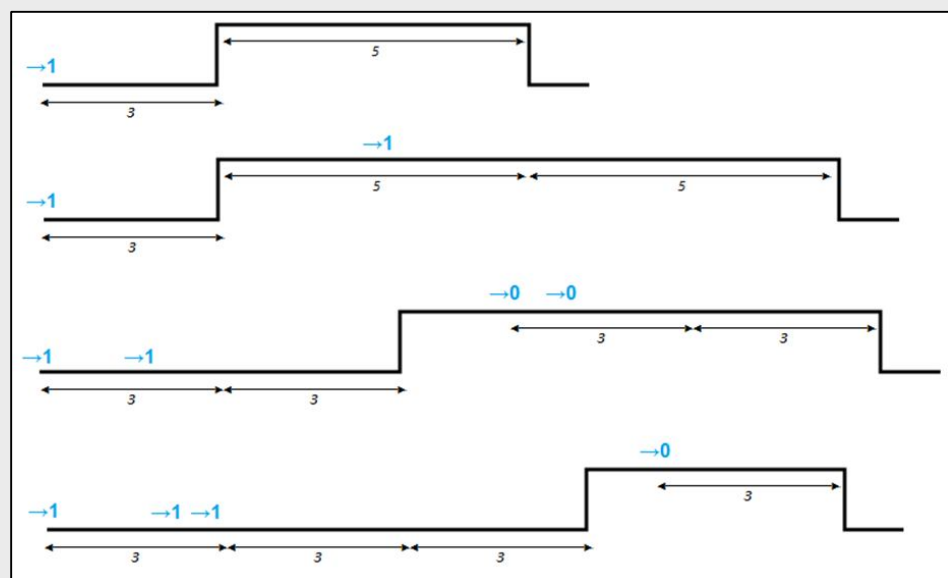
Note: *La fonction multiplication peut être particulièrement utile en l'absence de retards d'allumage et d'extinction. Par contre, comme il a été expliqué et comme montré dans l'exemple suivant, il est possible de l'appliquer aux retards dans le cas où une valeur leur aurait été attribuée.*

Exemple: Un retard avant allumage de 3 secondes est paramétré, puis un retard avant extinction de 3 secondes, et une durée allumée de 5 secondes. Les figures suivantes montrent des exemples de fonctionnement à la réception successive de valeur "0" ou "1" du BUS (Représentées par →0 et →1), respectivement pour les cas de multiplication désactivé et activé.

Sans multiplication:



Avec multiplication:



- **Intermittence** (Figure 9): Permet le lancement de séquences d'allumages et d'extinctions intermittentes, en configurant pour cela, le temps allumé et le temps éteint, ainsi que le nombre de fois que cette séquence, d'allumage et d'extinction, se répétera (si dans le paramètre "Nombre de répétitions" est choisi la valeur 0, la séquence se répétera indéfiniment, jusqu'à ce qu'arrive un ordre d'extinction de l'intermittence, "[SX] Intermittence=0"). Il est également possible de définir la position dans laquelle se placera la sortie après la dernière répétition (possibilité de choisir entre sortie allumée ou éteinte).

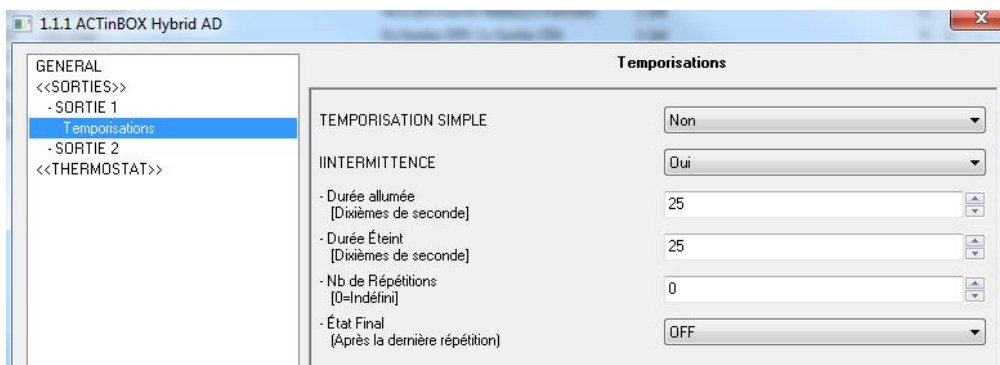


Figure 9. Page de temporisations. Intermittence

Il est **important** de savoir que l'ACTinBOX Classic-Hybrid permet de paramétrer une temporisation simple et une intermittence sur une même sortie.

- **Scènes:** Les scènes permettent un actionnement synchronisé de plusieurs dispositifs de l'installation de domotique, de telle sorte que cela génère des ambiances prédéfinies par paramètre.

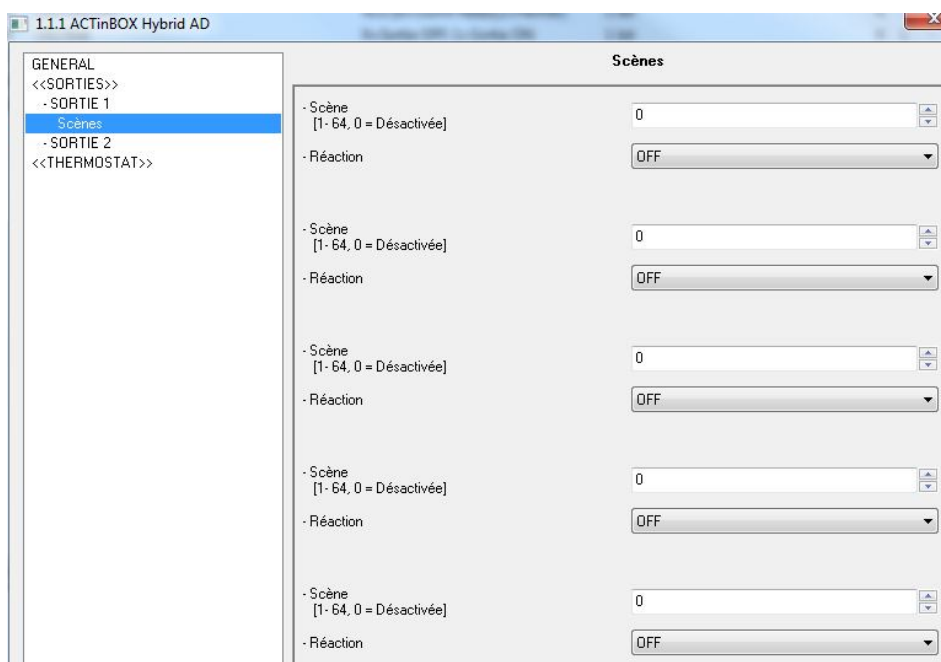


Figure 10. Page de scènes.

Il existe un objet de communication de 1 byte associé aux scènes pour les sorties individuelles: "Scènes (Sorties)", qui apparaît au moment d'activer, sous ETS, l'onglet "Sortie", même si elles sont désactivées.

Dans le cas des sorties individuelles de l'actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid, les scènes permettent d'associer une valeur numérique (comprise entre 1 et 64; la valeur 0 indique que l'option correspondante est désactivée) à un état de la sortie (allumé ou éteint). Ainsi, quand l'objet de communication associé aux scènes reçoit, du bus KNX, la valeur de la scène définie, l'action paramétrée s'exécutera: allumer ou éteindre la sortie associée, ce qui permettra de créer différentes ambiances dans une installation.

En plus de l'exécution des scènes, il est possible de les **enregistrer**, en sachant que les valeurs numériques associées devront être comprises entre 128 et 191.

L'ACTinBOX Classic-Hybrid permet d'exécuter et/ou enregistrer **jusqu'à 5 scènes** différentes pour chaque sortie.

- **Alarme:** Dans chaque sortie individuelle, il est possible de configurer **une** alarme, qui, une fois activée, sera **prioritaire** sur tous les autres ordres qui peuvent arriver à l'actionneur depuis le BUS KNX; c'est-à-dire, tous les ordres qui arrivent à l'actionneur seront ignorés jusqu'à ce que l'alarme soit désactivée.

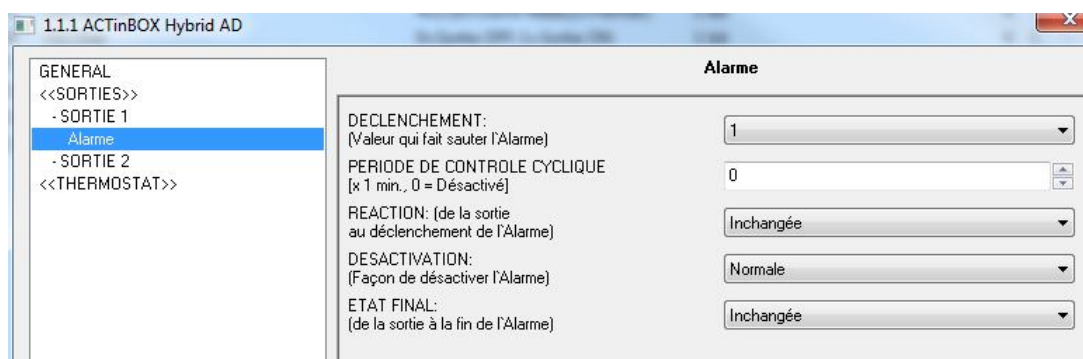


Figure 11. Page d'alarme.

Comme nous pouvons le voir sur la figure précédente, dans la page d'alarme pour les sorties individuelles, il existe les paramètres suivants:

- **Déclencheur:** valeur qui active l'alarme. Peut être "1" ou "0". S'il est choisi "1", quand est reçu un "1" sur l'objet de communication associé, l'alarme s'activera, et s'il est reçu un "0", l'alarme se désactivera. S'il est choisi "0" comme valeur déclencheur de l'alarme, quand est reçu un "0", l'alarme s'activera, et s'il est reçu un "1", l'alarme se désactivera.
- **Période de contrôle cyclique (en minutes):** Permet de paramétrer le temps après lequel l'alarme s'activera si aucun télégramme de "Non Alarme" (Etat de normalité) n'est reçu sur l'objet "[SX] Alarme" = valeur contraire au déclenchement"; prévenant ainsi d'un possible problème sur le dispositif émetteur. Quand le temps de monitoring cyclique arrive à sa fin, l'ACTinBOX Classic-Hybrid active l'alarme qui exécutera l'action définie dans celle-ci (sauf si l'état de la sortie resterait inchangé). Cette situation ne se produira pas si la valeur contraire à celle définie dans Déclenchement est reçue sur l'objet de communication Alarme avant qu'arrive à son terme la période de monitoring cyclique.

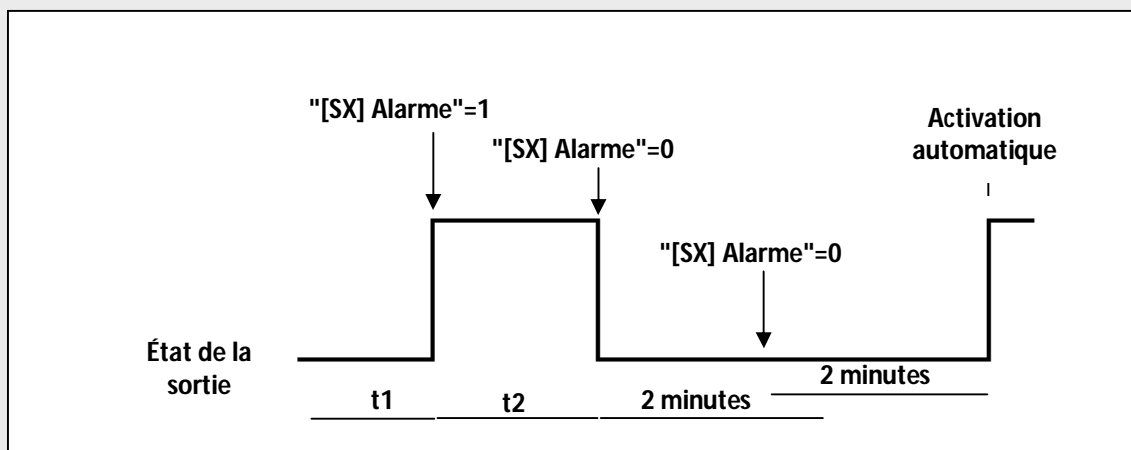
Le contrôle cyclique peut être désactivé simplement en écrivant la valeur 0 dans la case correspondante.

Pour mieux comprendre ce comportement, voici un exemple:

Exemple:

Supposons que l'on configure une période de contrôle cyclique de 2 minutes. Le déclencheur de l'alarme est "1" et l'action qui sera réalisée lorsqu'elle s'activera est l'allumage de la sortie correspondante et lorsqu'elle se désactivera, son extinction. La

sortie est éteinte et un "1" arrive via l'objet de communication associé à l'alarme, entraînant son activation et plaçant la sortie à ON. Tant que l'alarme sera activée, n'importe quelle action qui sera envoyée sur la sortie sera ignorée par l'actionneur. Après un certain temps (t_2), un "0" arrive sur l'objet d'alarme, entraînant sa désactivation et la commutation de la sortie (de allumée à éteinte). Si, avant que la période de monitorisation cyclique, configuré à 2 minutes, arrive à son terme un nouveau télégramme de "non alarme" est reçu, le temps de la période de monitorisation recommencera à zéro. Si, pendant deux minutes, aucun télégramme de "non alarme" n'est reçu sur l'objet de communication d'alarme, celle-ci s'activera automatiquement provoquant un changement d'état de la sortie (d'éteint à allumé). De même que dans le cas précédent, tant que l'alarme sera activée, tous les ordres envoyés sur la sortie seront ignorés. Voir la figure suivante:



- **Réaction (de la sortie au déclenchement de l'alarme):** A partir de ce paramètre, il est possible de choisir l'état de la sortie lorsque l'alarme est déclenchée:
 - Inchangée
 - Allumée (ON).
 - Éteinte (OFF).
 - Sortie intermittente (un temps allumé et un autre éteint): 3 nouvelles options apparaissent d'où il est possible de configurer la durée allumée, éteint et le nombre de répétition de la séquence d'intermittence.

- **Désactivation:** Indique la façon de désactiver l'alarme, à choisir entre:
 - Normal: Selon le paramètre de déclenchement, l'alarme se désactivera quand arrivera un "0" ou un "1" sur l'objet d'alarme.
 - Avec Confirmation: Méthode avec laquelle une désactivation normale sera nécessaire, mais l'alarme ne se désactivera qu'après avoir reçu un "1" sur l'objet de communication de 1 bit "[Sx] Confirmation". Cette seconde méthode permet de maintenir la sortie bloquée jusqu'à sa désactivation manuel, et ce, même si l'alarme est terminée.

- **Etat final (de la sortie à la fin de l'alarme):** A partir de ce paramètre, il est possible de choisir l'état de la sortie en fin d'alarme entre:
 - Inchangée
 - Allumée (ON).
 - Éteinte (OFF).
 - Tel qu'elle était avant l'alarme

- **Configuration Initiale:** Est configuré ici l'état des sorties au retour de la tension sur le BUS de communication. Peut se paramétrer comme configuration par défaut ou personnalisée.

Si la configuration par défaut est choisie, la sortie se mettra à OFF après un téléchargement depuis l'ETS (partiel ou complet); après une coupure de tension, la sortie restera dans l'état qu'elle avait avant cette coupure (allumée ou éteinte).

Si la configuration personnalisée est choisie, apparaîtra la fenêtre suivante:

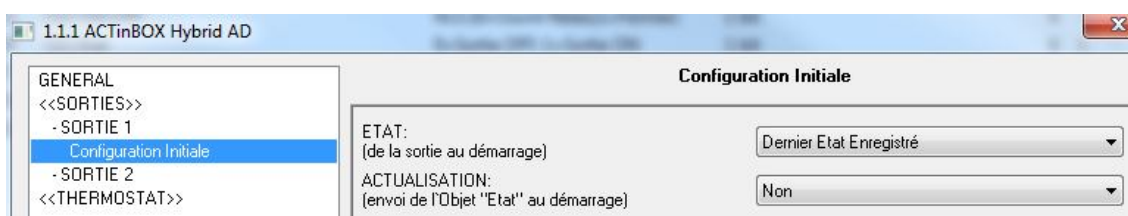


Figure 12. Configuration initiale du type personnalisé.

Dans celui-ci, il sera possible de configurer les options suivantes:

- **Etat:** Permet de choisir l'état dans lequel se trouvera la sortie suite à un téléchargement ou au retour de la tension de BUS. A choisir entre les

états suivants: Dernier état enregistré (état dans lequel se trouvait la sortie avant la coupure de tension), sortie allumée (ON) o sortie éteinte (OFF).

- **Actualisation:** en activant cette option ("Oui"), il sera envoyé l'état actuel de la sortie, à l'initialisation et au retour de la tension d'alimentation du BUS, sur l'objet de communication correspondant. En plus, il sera possible de définir un temps de retard pour l'envoi de l'état de la sortie. Si la valeur "0" est choisie, l'envoi sera immédiat.

L'envoi de l'état initial des sorties individuelles est toujours réalisé par l'objet "[SX] Etat".

3.2.2 CANAL DE VOLET

L'ACTinBOX Classic-Hybrid permet également de configurer ses sorties comme canaux de volet, pour contrôler le mouvement de **jusqu'à 2 volets** différents dans une installation domotique

Lors de l'activation sous l'ETS d'un canal comme canal de volet, apparaît automatiquement un objet de 1 bit ("[CX] Blocage"), associé à chaque canal, qui permet leur blocage (désactiver son contrôle) lors de l'envoi d'un "1" sur l'objet. A savoir, si le volet est en mouvement lors de la réception de l'ordre de blocage, le volet sera stoppé et tout ordre sera ignoré. La sortie se débloquent lors de l'envoi d'un "0" sur l'objet de communication.

Note: *Seule la fonction alarme a une priorité supérieure au blocage. Si, pendant un état de blocage du volet, une alarme est reçue, le volet se positionnera tel qu'il a été configuré dans la fonction alarme. Dès la fin de l'alarme, le volet revient à son état de blocage.*

La première chose qu'il faut configurer est le type de volet:

- **Volet normal/Auvent:** Il s'agit de volets (ou autres fermetures motorisées) d'usage habituel. Ils possèdent un unique mouvement (montée ou descente). Lors de l'activation de ce type de volet, deux objets de communication associés apparaîtront: "[CX] Monter/Descendre" et "[CX] Arrêter", pour envoyer les ordres de monter/descendre et arrêter le volet.

Lorsque ce type de volet est choisi, apparaît la Note suivante: "Sont ignorées les positions des Lamelles pour les Volets Normaux" Ceci signifie que tous

les paramètres qui apparaissent dans les différentes options qui font référence au positionnement (%) des lamelles du volet ne devront pas être pris en compte pour ce type de volet.

- **Volet avec lamelles orientables:** Il s'agit de volets spéciaux qui possèdent des lamelles manœuvrables à partir du même moteur. Pour ce type de volets, l'ACTinBOX Classic-Hybrid permet le contrôle de deux mouvements différents: la rotation des lamelles (pour obtenir plus ou moins de lumière venant de l'extérieur) et le mouvement du volet (pour le monter ou le descendre). Lors de l'activation de ce type de volet, deux objets de communication associés apparaîtront: "[CX] Monter/Descendre" (utilisé pour envoyer les ordres de monter et descendre le volet) et "[CX] Arrêter/Pas" qui arrête le mouvement du volet à la réception d'un "1" ou d'un "0" sur cet objet. Si le volet était déjà arrêté à la réception d'un "0", les lamelles effectuent une légère rotation vers le haut, et une légère rotation vers le bas à la réception d'un "1". La fonctionnalité du pas haut/bas est utile pour corriger légèrement tant la position des lamelles. Pour obtenir des informations détaillées sur ce type de volets et sa configuration sous ETS, consulter l'
 - ANNEXE I. Contrôle précis des Lamelles.

Sur les figures suivantes, il est possible de voir les écrans qui apparaissent lors de la configuration d'un canal de sortie comme canal de volet type Normal/Auvent (Figure 13) et un autre comme canal de volet avec lamelles orientables (Figure 14).

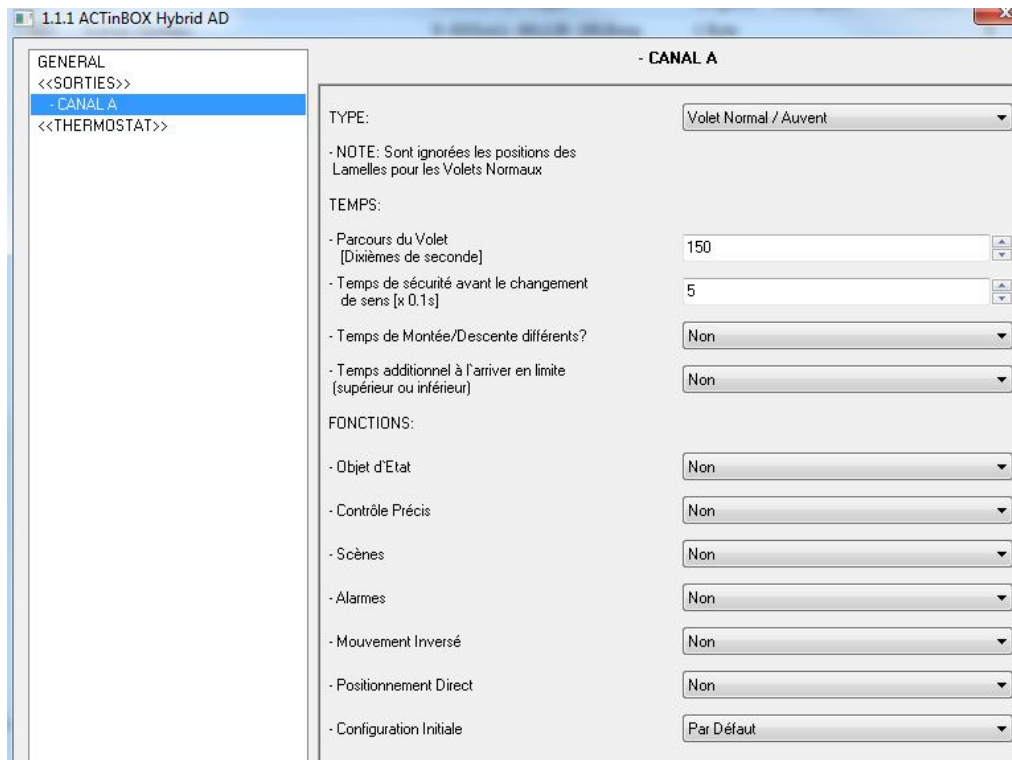


Figure 13. Canal A configuré comme canal de volet normal/auvent

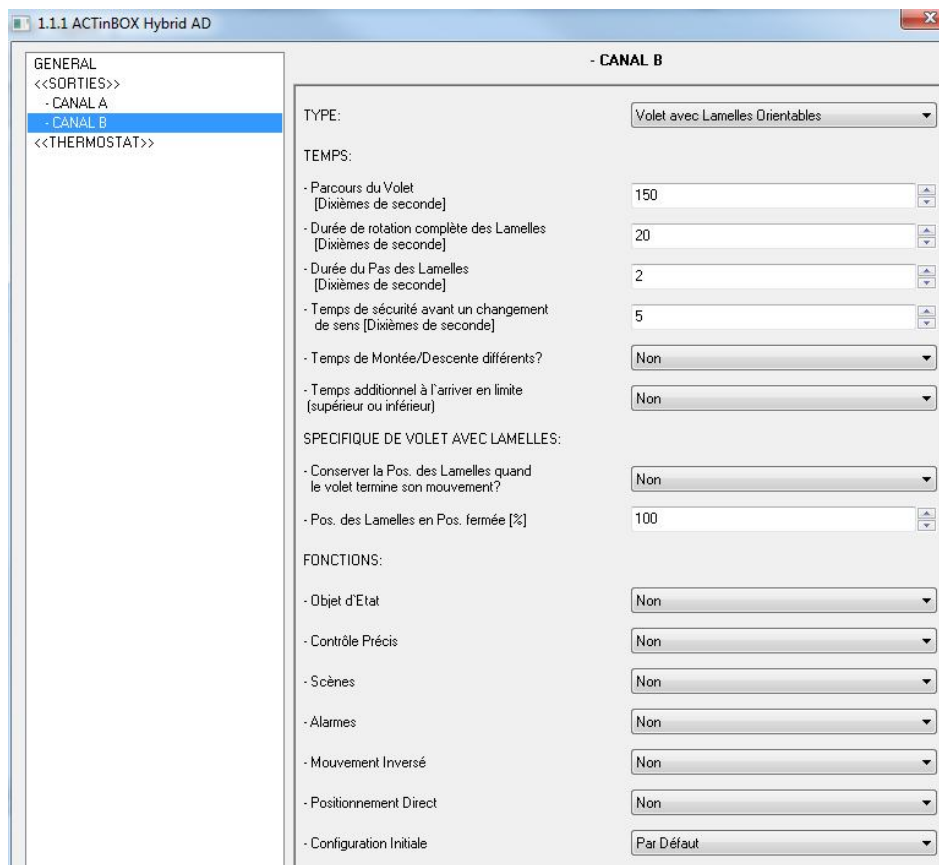


Figure 14. Canal B configuré comme canal de volet avec lamelles orientables

En plus du type de volet, il faudra configurer les fonctions spécifiques qu'auront les volets, ces fonctions sont identiques pour les deux types de volet:

- **Temps:** Dans cet onglet, sont définis les temps (en dixième de seconde) associés au parcours du volet, tel que:

- **Parcours du volet:** Temps que tarde le volet à descendre ou monter complètement. Ce temps peut être le même pour la montée et la descente (s'il est sélectionné "Non" dans le paramètre "Temps de montée et descente différents?" qui apparaît plus bas). Dans le cas où le volet mettrait plus ou moins de temps pour monter ou descendre, il faudra sélectionner "Oui" dans le paramètre cité. Le temps défini dans "Parcours du volet" correspond au temps de descente du volet.

Il n'est pas nécessaire de régler ce temps périodiquement, car l'ACTinBOX Classic-Hybrid enregistre toujours la position exacte dans laquelle se trouve le volet (même s'il y a une coupure d'alimentation).

- **Temps de sécurité avant changement de sens:** C'est un temps de sécurité défini, comme mesure de protection, avant un changement de sens dans le mouvement du volet, pour ne pas surcharger le moteur qui le contrôle. Par exemple, si le volet est en train de monter lorsqu'un ordre de descente est envoyé, l'ACTinBOX Classic-Hybrid arrêtera un instant (Temps de sécurité paramétré) le volet avant de changer le sens de mouvement et commencer à le descendre. Il est recommandé une valeur non inférieure à 5 dixièmes de seconde (valeur par défaut dans les paramètres).
- **Temps de montée et descente différents?** Dans le cas de volet assez lourd, les temps de montée et descente peuvent être différents; dans ce cas, il faut activer ce paramètre et indiquer le temps de montée. Rappel: le paramètre "Parcours du volet" se rapporte au temps de descente du volet.
- **Temps additionnel à l'arrivée en limite:** Ce paramètre assure que le volet arrivera toujours jusqu'à la fin de son parcours. Une fois que le volet a dépassé son temps de montée et descente, ce paramètre établit un temps additionnel pendant lequel le moteur continuera alimenté pour éviter des problèmes de réglages pouvant survenir en fin de course du volet. Ce

paramètre est, par défaut, désactivé. Mais, il est conseillé de définir une valeur dans ce paramètre pour s'assurer le bon fonctionnement des volets.

De plus, si le volet a des lamelles orientables (Figure 14), une série de temps et paramètres spécifiques à ce type de volet apparaît. Tout ceci sera expliqué en détail dans l'

ANNEXE I. Contrôle précis des Lamelles.

Note: *Après la programmation sous ETS, l'ACTinBOX Classic-Hybrid considère que les volets sont complètement montés (en haut), tout ordre de montée sera donc ignoré.*

Voici un exemple de configuration pour que le paramétrage des différents temps soit bien clair:

Exemple:

Le volet associé au canal A (Volet type Normal/Auvent) tarde 15 secondes pour descendre et 20 pour monter. Un temps additionnel de 5 dixièmes avant changement de sens, et de 2 secondes en fin de parcours. Dans ce cas, le paramétrage se fera de la manière suivante:

TYPE:	Volet Normal / Auvent
- NOTE: Sont ignorées les positions des Lamelles pour les Volets Normaux	
TEMPS:	
- Parcours du Volet [Dixièmes de seconde]	150
- Temps de sécurité avant le changement de sens [x 0.1s]	5
- Temps de Montée/Descente différents?	Oui
Temps de Montée [x 0.1s](Temps Descente: Option plus haut)	200
- Temps additionnel à l'arriver en limite (supérieur ou inférieur)	Oui
Temps additionnel à l'arrivée en limite [x 0.1s]	20

En continuant avec la configuration des volets, apparaissent les fonctions configurables suivantes, communes aux deux types de volet:

- **Objet d'état:** Lors de l'activation de cette fonction, un objet de communication de 1 byte, indiquant la position dans laquelle se trouve le volet, est activé. Il

s'agit de l'objet "[CX] Position Volet (Etat)", de 1 byte, exprimé en pourcentage (%). Cet objet prend la valeur 0 quand le volet se trouve complètement en haut (0%), et la valeur 255 quand le volet se trouve complètement en bas (100%). Les autres valeurs représentent les différentes positions intermédiaires.

Il est possible de choisir par paramètre si la position sera envoyée au BUS KNX chaque seconde ou non durant le mouvement (Pour cela il suffit d'activer ou non le paramètre: "Envoyer position du volet chaque seconde pendant le mouvement?", qui apparaît lors de l'activation de l'option "Objet d'Etat").

Pour les volets avec des Lamelles orientables, apparaît en plus l'objet de 1 byte "[CX] Position Lamelles (Etat)", qui prendra la valeur 0 (0%) quand les lamelles seront complètement "En haut" et la valeur 255 (100%) quand les lamelles seront complètement "En Bas".

- **Contrôle précis:** Cette fonction permet de positionner le volet dans n'importe quelle position de son parcours. Ordre reçu sur l'objet de communication associé: "[CX] Contrôle Précis Volet", de 1 byte, exprimé en pourcentage (%). A chaque fois que l'ACTinBOX Classic-Hybrid reçoit, par cet objet, une nouvelle valeur (par exemple, 48%), le volet se mettra en mouvement jusqu'à atteindre cette position (dans ce cas, un peu plus haut que la moitié).

Pour les volets avec des lamelles orientables, apparaît en plus l'objet de 1 bytes "[CX] Position Précis Lamelles" à partir duquel il sera possible de définir les positions (en pourcentage) dans lesquelles devront se placées les lamelles.

- **Scènes:** Cette fonction permet l'utilisation de scènes pour contrôler le volet. Elle donne la possibilité de choisir la position dans laquelle se positionnera le volet en fonction de la scène reçue par l'ACTinBOX Classic-Hybrid, via l'objet de communication de 1 byte "Scènes (Volets)".

En plus de l'exécution des scènes, il est possible de les **enregistrer**, en sachant que les valeurs numériques associées devront être comprises entre 128 et 191 (et non de 0 à 63 qui sont les valeurs réservées à l'exécution des scènes).

Il est possible d'exécuter et/ou enregistrer jusqu'à **5 scènes différentes** par canal de volet activé.

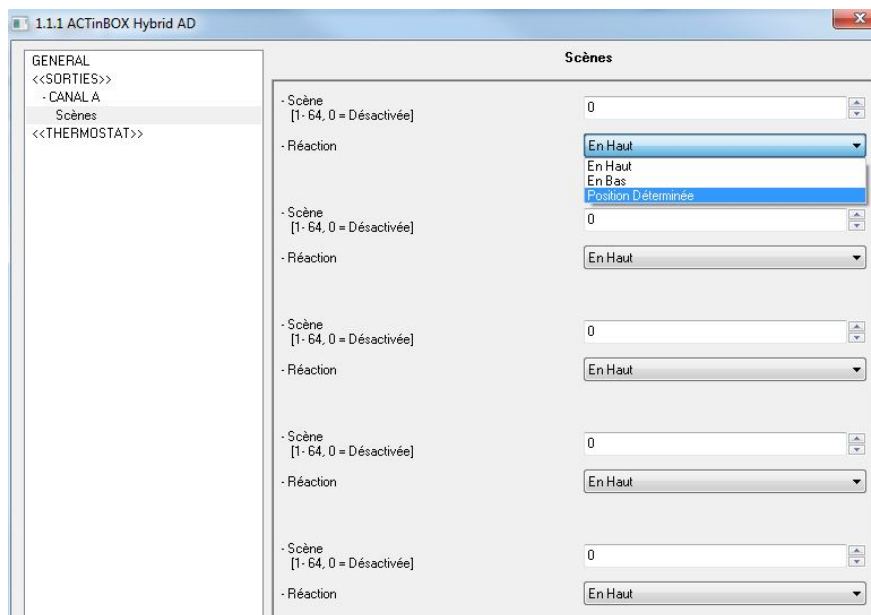


Figure 15. Page de scènes.

Le paramètre "Scène" indique le numéro de la scène devant lequel réagira le volet. Si cette valeur est 0, la scène correspondante est désactivée.

Le paramètre "Réaction" indique la position dans laquelle se mettra le volet lorsque le numéro de la scène correspondant arrivera sur l'objet "Scènes (Volets)". Le volet pourra se positionner En Haut, En bas ou Position Déterminée. Dans le cas de sélectionner cette dernière option, l'option "Position spécifique du Volet?" apparaît. D'ici, il sera possible de définir une position spécifique du volet (Configurée dans le paramètre "Position de Volet [%]" qui apparaît s'il est choisi "Oui (Aller à la position)" ou conserver la position actuelle du volet "Non (Conserver la Position Actuelle)"

Pour les volets avec Lamelles orientables, il sera également possible de définir une position spécifique des lamelles (paramètre "Position des Lamelles [%]" lors de la réception de la scène configurée) ou conserver la position actuelle.

Voici un exemple de configuration des scènes.

Exemple:

Dans une installation de domotique, il est souhaité utiliser 3 scènes pour le contrôle d'un volet avec lamelles orientables avec l'ACTinBOX Classic-Hybrid: les scènes 4, 6 et 18. Les positions, dans lesquelles il est souhaité placer le volet, sont:

- Pour scène 4, volet en haut
- Pour scène 6, volet en bas
- Pour scène 18, Volet à la moitié de son parcours (50%). Les lamelles maintiennent la position qu'elles avaient.

Le paramétrage du canal du volet dans ce cas se présentera de cette façon:

- Scène [1- 64, 0 = Désactivée]	4
- Réaction	En Haut
- Scène [1- 64, 0 = Désactivée]	6
- Réaction	En Bas
- Scène [1- 64, 0 = Désactivée]	18
- Réaction	Position Déterminée
Position Spécifique du Volet?	Oui (Aller à la Position)
Position du Volet [%]	50
Position Spécifique des lamelles?	Non (Conserver la Position Actuelle)

- **Alarmes:** L'ACTinBOX Classic-Hybrid permet de configurer jusqu'à 2 alarmes par canal de volet. Cette fonction est dessinée pour les cas où l'actionneur doit réagir en fonction d'évènements extérieurs. Dans le cas de configurer deux alarmes, l'ACTinBOX Classic-Hybrid pourra réaliser différentes actions extérieures différentes.

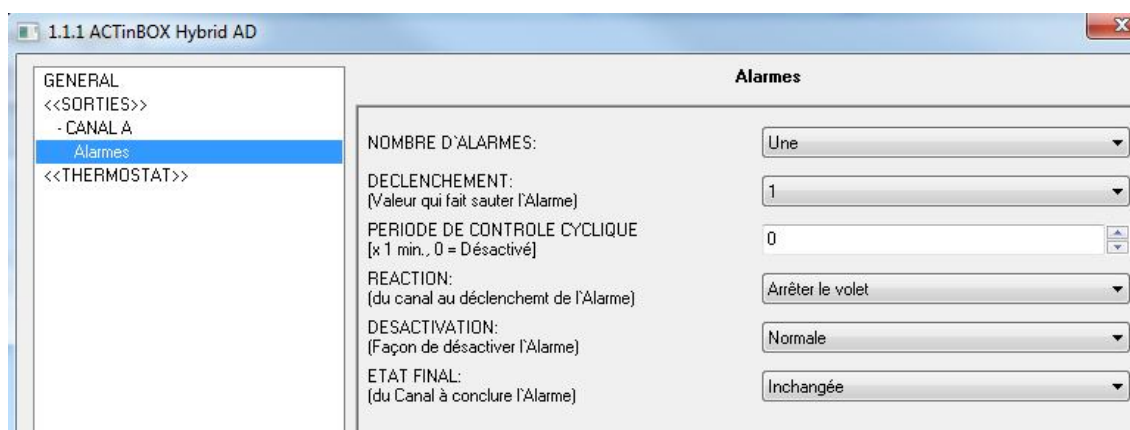


Figure 16. Page d'alarmes.

Dans cette page, il est possible de configurer les paramètres suivants:

- **Nombre d'alarmes:** Il est possible d'activer une ou deux alarmes par canal de volet. Dans le cas de sélectionner deux alarmes, chacune d'elle se contrôlera de manière indépendante avec l'objet de communication de 1 bit correspondant ("[CX] Alarme" pour l'alarme 1 et "[CX] Alarme 2" pour l'alarme 2).

Il est important de savoir que l'alarme 1 aura toujours une plus grande priorité que l'alarme 2. C'est-à-dire, si un canal se trouve dans une situation d'Alarme 2 et à ce moment l'Alarme 1 est activée, le canal passera dans l'état de l'Alarme 1 et ne reviendra pas à l'état d'Alarme 2 avant que la 1 se soit désactivée. De la même façon, si l'alarme 1 est activée et à ce moment l'Alarme 2 est activée, cette seconde sera ignorée et le canal continuera dans l'état Alarme 1 jusqu'à la désactivation de cette alarme. A ce moment, le volet se placera en état d'alarme 2.

- **Déclenchement:** Ce paramètre détermine la valeur qui déclenchera l'alarme, "0" ou "1". C'est-à-dire, l'alarme s'activera quand elle recevra sur son objet de communication associé ("[CX] Alarme" ou "[CX] Alarme 2") la valeur choisie comme déclencheur.
- **Période de contrôle cyclique (en minutes):** Permet de paramétrer le temps après lequel l'alarme s'activera si aucun télégramme de "Non Alarme" (Etat de normalité) n'est reçu sur l'objet "[CX] Alarme" = valeur contraire au déclenchement"; prévenant ainsi d'un possible problème sur le dispositif émetteur. Quand le temps de monitoring cyclique arrive à sa fin, l'ACTinBOX Classic-Hybrid active l'alarme qui exécutera l'action définie dans celle-ci (sauf si l'état de la sortie resterait inchangé). Cette

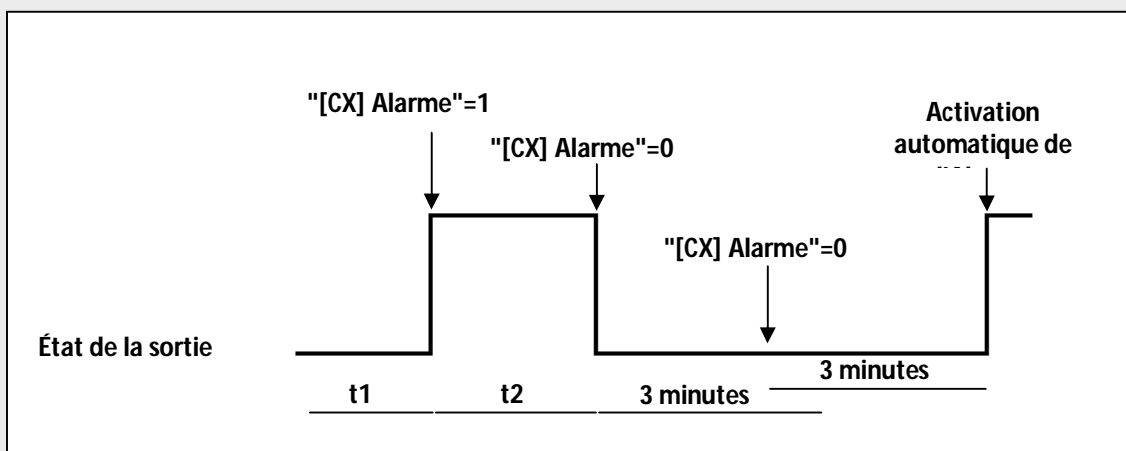
situation ne se produira pas si la valeur contraire à celle définie dans Déclenchement est reçue sur l'objet de communication Alarme avant qu'arrive à son terme la période de vérification.

Le contrôle cyclique peut être désactivé simplement en écrivant la valeur 0 dans la case correspondante.

Pour mieux comprendre ce comportement, il est important de lire l'exemple d'application suivant:

Exemple:

Supposons que l'on configure une période de contrôle cyclique de 3 minutes pour l'Alarme 1. Le déclencheur de l'alarme est "1" et l'action associée sera de monter le volet, et lorsqu'elle se désactivera de le descendre. Si le volet se trouve en bas, et si un "1" arrive sur l'objet de communication associé à l'alarme, celle-ci sera activée et le volet commencera à monter. Tant que l'alarme sera activée, n'importe quelle action qui sera envoyée sur le canal sera ignorée par l'actionneur. Après un certain temps (t_2), un "0" arrive sur l'objet d'alarme, entraînant sa désactivation et la descente du volet. Si, avant que la période de monitorisation cyclique, configuré à 3 minutes, arrive à son terme un nouveau télégramme de "non alarme" est reçu, le temps de la période de monitorisation recommencera à zéro. Si, après trois minutes, aucun télégramme de "non alarme" n'est reçu sur l'objet de communication d'alarme, celle-ci s'activera automatiquement provoquant l'ouverture du volet. De même que dans le cas précédent, tant que l'alarme sera activée, tous les ordres envoyés sur la sortie seront ignorés. Voir figure.



- **Réaction (du canal au déclenchement de l'alarme):** Ce paramètre permet de configurer l'action à réaliser sur le volet au déclenchement de l'alarme, à choisir entre:

- Arrêter le Volet
- En Haut
- En Bas.
- Position Déterminée.

S'il est choisi "Position Déterminée", apparaîtra une nouvelle option d'où il sera possible d'écrire une valeur comprise entre 0% (Complètement en haut) et 100% (Complètement en bas) pour la position du volet.

Pour les volets avec Lamelles orientables, le paramètre ("Position des Lamelles [%]") avec les mêmes options que précédemment.

- **Désactivation:** Indique la façon de désactiver l'alarme, à choisir entre:

- Normal: Selon le paramètre de déclenchement, l'alarme se désactivera quand arrivera un "0" ou un "1" sur l'objet d'alarme correspondant.
- Avec Confirmation: Méthode avec laquelle une désactivation normale sera nécessaire, mais l'alarme ne se désactivera qu'après avoir reçu un "1" sur l'objet de communication de 1 bit associé à la confirmation. Cette seconde méthode permet de maintenir la sortie bloquée jusqu'à sa désactivation manuel, et ce, même si l'alarme est terminée.

- **Etat final (du canal à la fin de l'alarme):** A partir de ce paramètre, il est possible de configurer la position que prendra le volet en fin d'alarme:

- Inchangée
- En Haut
- En Bas.
- Position antérieure à l'alarme.

- **Mouvement inversé:** Cette fonction permet de contrôler les volets de manière inversée par rapport au contrôle habituel (normalement, l'ACTinBOX Classic-Hybrid monte le volet à la réception d'un "0" sur l'objet de communication "[CX] Monter/Descendre" et le descend à la réception d'un "1"). Ainsi, si cette option est activée, l'ACTinBOX Classic-Hybrid montera le

volet à la réception d'un "1" et la descendra à la réception d'un "0" sur l'objet de communication de 1 bit "[CX] Mouvement inversé".

Ce type de contrôle est compatible avec le contrôle de mouvement standard. En effet, il y a deux objets de communication distinct "[CX] Monter/Descendre" pour le contrôle "normal" et "[CX] Mouvement Inversé" pour le contrôle inversé.

Ceci peut être utile, par exemple, pour faire une extinction générale de l'installation, éteindre toutes les lumières et descendre les volets. Dans ce cas, il sera envoyé un "0" sur les objets ON/OFF de contrôle des lumières et sur les objets "Mouvement Inversé" du contrôle des volets, permettant la réalisation de ces deux actions simultanément.

- **Positionnement direct:** Cette fonction permet de mettre le volet dans des positions fixées par paramètre, grâce aux objets de communication de 1 bit ("[CX] Positionnement Direct" et "[CX] Positionnement Direct 2"). Lors de la réception d'un "1" sur un de ces objets, le volet se placera dans la position choisie. Lors de la réception d'un "0", aucune action n'est réalisée



Figure 17. Page de Positionnement Direct

Dans cette page, il est possible de configurer les paramètres suivants:

- **Nb de positionnement Directs:** A choisir entre un et deux.
- **Position du volet [%]:** Cette case permet de définir la position souhaitée du volet (Rappel: 0%=Complètement en haut; 100%= Complètement en bas).

Pour les volets avec Lamelles orientables apparaîtra, en plus, la case **Position des Lamelles [%]**, où il faudra définir la position dans laquelle se placeront les lamelles du volet à la réception de la valeur "1" sur l'objet de positionnement correspondant.

S'il est choisi deux positionnements directes, deux options apparaissent, "Position 1 du volet" et "Position 2 du volet" pour définir les deux positions dans lesquelles le volet devra se placer (et les options "Position 1 des Lamelles" et "Position 2 des Lamelles" si ce sont des volets avec lamelles orientables).

- **Enregistrement de nouvelles positions:** En activant ce paramètre ("Oui"), cela permet de stocker de nouvelles positions du volet. Lors de l'activation de cette option, il apparaît un ou deux nouveaux objets de communication de 1 bit (en fonction du nombre de positionnement sélectionné): "[CX] Sauvegarder Position" et "[CX) Sauvegarder Position 2". Pour enregistrer une nouvelle position, il faut envoyer un "1" sur ces objets quand le volet se trouve dans la position à sauvegarder.

Note: *Pour enregistrer une nouvelle position, il est faut que le volet soit arrêté.*

- **Configuration initiale:** Cette fonction permet de choisir la position du volet que l'ACTinBOX Classic-Hybrid imposera (après un téléchargement depuis ETS ou au retour de la tension de BUS). Peut se paramétrer une configuration par défaut ou personnalisée.

Si la configuration par défaut est choisie, l'ACTinBOX Classic-Hybrid supposera que le volet se trouve en position haute (0%) après un téléchargement sous ETS (Partiel ou Complet), et ceci indépendamment de son état réel. Dans le cas des volets avec lamelles orientables, l'ACTinBOX Classic-Hybrid suppose qu'elles sont complètement ouvertes (0%), indépendamment de leur état réel. Après une coupure de tension, le volet reste dans la même qu'avant la chute de tension (et les lamelles aussi).

Si la configuration personnalisée est choisie, apparaîtra l'écran suivant:

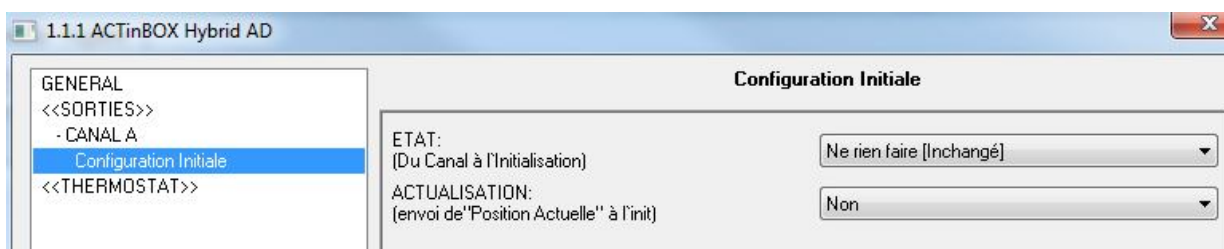


Figure 18. Écran de configuration personnalisée

Dans celui-ci, il sera possible de configurer les options suivantes:

- **Etat:** Permet de choisir la position du volet suite à un téléchargement ou au retour de la tension de BUS. A choisir entre les états suivants: Ne rien faire (Inchangé), En Haut, En bas, Position Déterminée (mettre le volet dans la position déterminée dans l'onglet "Position Volet [%]" qui apparaît lors de la sélection de cette option, et les lamelles dans la position établie dans "Position des Lamelles [%]").
- **Actualisation:** en activant cette option ("Oui"), il sera envoyé la position actuelle du volet, au reste des dispositifs de l'installation (à l'initialisation et au retour de la tension d'alimentation du BUS), à partir de l'objet de communication correspondant. De plus, il sera possible de définir un temps de retard pour cet envoi. Si la valeur "0" est choisie, l'envoi sera immédiat.

Note: L'envoi de l'état initial des canaux de volet est toujours effectué par l'objet "[CX] Position volet (État)" (et par l'objet "[CX] Position lamelles (État)", pour les lamelles).

Note: Si une coupure d'alimentation se produirait sur le BUS KNX pendant le mouvement d'un volet, l'ACTinBOX Classic-Hybrid ouvrira le relai de la sortie avant de s'éteindre, pour mesure de sécurité. Au retour de la tension de BUS, le mouvement ne redémarrera pas automatiquement.

3.3 ENTREES

A choisir "Oui" dans le paramètre Entrées, un accès à la page de configuration des entrées apparaîtra dans la menu de gauche, celui-ci se présentera comme suit:



Figure 19. Page de configuration des entrées

Lors de la sélection de chacune d'elles, apparaissent les options de configuration disponibles: **Bouton poussoir**, **interrupteur/capteur**, **sonde de température** (uniquement pour l'entrée 5) et le **détecteur de mouvement** (uniquement pour l'entrée 6).

Toutes ces options sont expliquées en détail dans les chapitres suivants.

3.3.1 BOUTON POUSSOIR



Figure 20. Entrée binaire: Bouton poussoir

A partir de la page de configuration par défaut (Figure 20) il sera possible de personnaliser le fonctionnement du bouton poussoir connecté sur l'entrée de l'actionneur. Les options paramétrables sont les suivantes:

- **Pression courte:** Permet de définir l'action à réaliser lorsqu'une pression courte sera réalisée sur le bouton poussoir connecté sur l'entrée de l'actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid, à choisir entre:
 - **Rien.** Aucune action n'est générée.

- **Envoi de 0/1.** Apparaît une nouvelle fenêtre d'où il sera possible de sélectionner (dans le champ "Réaction") la valeur à envoyer sur le BUS suite à une pression courte.
 - **"0":** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] 0" pour réaliser l'envoi de la valeur "0" sur le BUS.
 - **"1":** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] 1" pour réaliser l'envoi de la valeur "1" sur le BUS.
 - **Commuter:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Commuter" pour réaliser l'envoi des valeurs "0" et "1" sur le BUS.

L'envoi de la valeur choisie peut se faire de manière cyclique, c'est-à-dire qu'il est possible de configurer un envoi périodique sur le BUS KNX dans le champ "Transmission Cyclique".

- **Contrôle de volets.** Cette fonction permet d'envoyer sur le BUS KNX un objet de 1 bit pour le contrôle des volets. Dans le champ "Réaction", il sera possible de choisir l'action à réaliser au moment d'une pression courte:
 - **Monter:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Monter Volet" qui enverra sur le BUS KNX l'ordre de monter le volet (envoi de la valeur "0").
 - **Descendre:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Descendre Volet" qui enverra sur le BUS KNX l'ordre de descendre le volet (envoi de la valeur "1").
 - **Monter/Descendre:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Monter/Descendre Volet" qui enverra sur le BUS KNX les ordres de monter et descendre le volet alternativement (envoi de la valeur "0" et "1" respectivement). Cette option permet de contrôler le volet à partir d'une seule entrée.
 - **Arrêter/Pas vers le Haut:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Arrêter Volet/Pas vers Haut" qui enverra sur le BUS KNX l'ordre d'arrêter le volet. Dans le cas où les volets auraient des lamelles orientables, il est possible de les

mettre en mouvement (Pas vers le haut) à partir de ce même objet de communication. Dans les deux cas, la valeur qui est envoyée sur le BUS est un "0".

- **Arrêter/Pas vers le Bas:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Arrêter Volet/Pas vers Bas" qui enverra sur le BUS KNX l'ordre d'arrêter le volet. Dans le cas où les volets auraient des lamelles orientables, il est possible de les mettre en mouvement (Pas vers le bas) à partir de ce même objet de communication. Dans les deux cas, la valeur qui est envoyée sur le BUS est un "1".
 - **Arrêter/Pas Commuté:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Arrêter Volet/Pas Commuté" qui enverra sur le BUS KNX l'ordre d'arrêter le volet. Dans le cas où les volets auraient des lamelles orientables, il est possible de les mettre en mouvement (Commutation entre Pas vers le bas et Pas vers le haut) à partir de ce même objet de communication. Sont envoyées alternativement les valeurs "0" et "1" sur le BUS.
- **Contrôle de Variateur.** Cette fonction permet d'envoyer sur le BUS des objets de communication pour le contrôle d'un dispositif de régulation de l'éclairage (Variateur). Dans le champ "Réaction", il sera possible de choisir l'action à réaliser au moment d'une pression courte:
- **Allumer:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Variateur ON" qui enverra sur le BUS KNX l'ordre d'allumer le *variateur* (envoi de la valeur "1").
 - **Éteindre:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Variateur OFF" qui enverra sur le BUS KNX l'ordre d'éteindre le *variateur* (envoi de la valeur "0").
 - **Allumer/Éteindre:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 bit "[Ex] [Pression Courte] Variateur ON/OFF" qui enverra sur le BUS KNX les ordres d'allumer et éteindre le variateur alternativement (envoi de la valeur "1" et "0" respectivement).

- **Augmenter lumière:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 4 bits "[Ex] [Pression Courte] Augmenter Lumière", qui permet d'augmenter le niveau d'éclairage du variateur à chaque appui court dans la limite du pas de régulation configuré (voir Tableau 2). Une première pression courte commence à augmenter le niveau d'éclairage pas à pas. Une seconde pression arrête l'augmentation (Valeur "8").
- **Diminuer lumière:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 4 bits "[Ex] [Pression Courte] Diminuer Lumière", qui permet de diminuer le niveau d'éclairage du variateur à chaque appui court dans la limite du pas de régulation configuré (voir Tableau 2). Une première pression courte commence à diminuer le niveau d'éclairage pas à pas. Une seconde pression arrête la diminution (Valeur "0").
- **Augmenter/Diminuer commuté:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 4 bits "[Ex] [Pression Courte] Augmenter/Diminuer lumière", qui permet d'alterner les ordres d'augmenter/diminuer l'éclairage du Variateur dans la limite du pas de régulation configuré (voir Tableau 2). Une première pression courte commence à augmenter (ou diminuer) le niveau de l'éclairage. Une seconde pression arrête la régulation (Valeur "0"). La pression courte suivante réalisera l'action contraire à la première (augmenter/diminuer). La suivante arrêtera la régulation (valeur "8") et ainsi de suite.

Pas de régulation	Appui nécessaire pour régulation complète (0 - 100%)
(1) 100%	1
(2) 50%	2
(3) 25%	4
(4) 12,5%	8
(5) 6,25%	16
(6) 3,1%	32
(7) 1,5%	64

Tableau 2. Les Pas de régulation

Note: Si l'une des 3 dernières options de régulation est choisie, il faudra définir un pas de régulation à appliquer, c'est-à-dire, le pas d'augmentation ou diminution de l'éclairage du Variateur. Voir Tableau 2 pour connaître les pas disponibles.

Note: En général, la régulation par pas est appliquée sur les variateurs de manière progressive, s'interrompant uniquement dans le cas de recevoir un ordre d'arrêt. Ainsi, il est recommandé de paramétrer un pas de 100%, dans le but qu'un seul appui initial et un seuil appui d'arrêt ne soit nécessaire à l'utilisateur pour fixer le niveau d'éclairage souhaité.

➤ **Envoi de Scène.** Cette fonction permet d'envoyer sur le BUS KNX un objet de communication de 1 byte pour le contrôle des scènes. Dans le champ "Réaction", il sera possible de choisir l'action à réaliser au moment d'une pression courte:

- **Exécuter scène:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 byte "[Ex] [Pression Courte] Exécuter scène", qui permet d'envoyer sur le BUS, après un appui court, une valeur (entre 1 et 64 configurable) qui exécutera la scène correspondante.
- **Enregistrer scène:** Dans ce cas, est activé l'objet de communication de 1 byte "[Ex] [Pression Courte] Enregistrer scène", qui permet d'envoyer sur le BUS, après un appui court, une valeur d'enregistrement de scène, de telle sorte qu'elle pourra être exécutée postérieurement.
- **Pression longue:** Permet de définir l'action à réaliser lorsqu'une pression longue sera réalisée sur le bouton poussoir connecté sur l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid. Les options de configuration sont les mêmes que pour la Pression Courte, avec la particularité que les ordres d'augmenter ou diminuer la lumière ne sont pas interrompus avec une seconde pression, sinon au moment où se termine la pression longue (relâchement).
- **Temps de pression:** Indique le temps minimum (en dixième de seconde) que devra être maintenu appuyé le bouton poussoir de l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid pour que l'appui soit considéré comme pression longue.
- **Retard (Appui court):** Active une temporisation (en dixième de seconde) avant d'envoyer, sur le BUS KNX, l'objet de communication correspondant à la pression courte. C'est-à-dire que, lorsqu'une pression courte est réalisée, l'ACTinBOX Classic-Hybrid attendra le temps défini dans ce champ avant

d'envoyer sur le BUS KNX la valeur de l'objet correspondant. Pour que l'envoi soit immédiat (sans retard), un 0 doit être indiqué dans ce champ.

- **Retard (Appui long):** Active une temporisation (en dixième de seconde) avant d'envoyer, sur le BUS KNX, l'objet de communication correspondant à la pression longue. C'est-à-dire que, lorsqu'une pression longue est réalisée, l'ACTinBOX Classic-Hybrid attendra le temps défini dans ce champ avant d'envoyer sur le BUS KNX la valeur de l'objet correspondant. Pour que l'envoi soit immédiat (sans retard), un 0 doit être indiqué dans ce champ.
- **Blocage:** Apparaît un objet de communication de 1 bit "[Ex] Blocage", qui permet de bloquer toutes les actions sur l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid, c'est-à-dire, désactiver son contrôle. Le fonctionnement de ce paramètre est le suivant: lors de la réception d'un "1" sur l'objet de blocage, l'ACTinBOX Classic-Hybrid bloque l'entrée, ignorant toute action sur celle-ci. A la réception d'un "0", l'entrée se débloque.

Les actions/appuis qui ont été effectués pendant l'état de blocage ne seront pas pris en compte au moment du déblocage.

3.3.2 INTERRUPTEUR/CAPTEUR

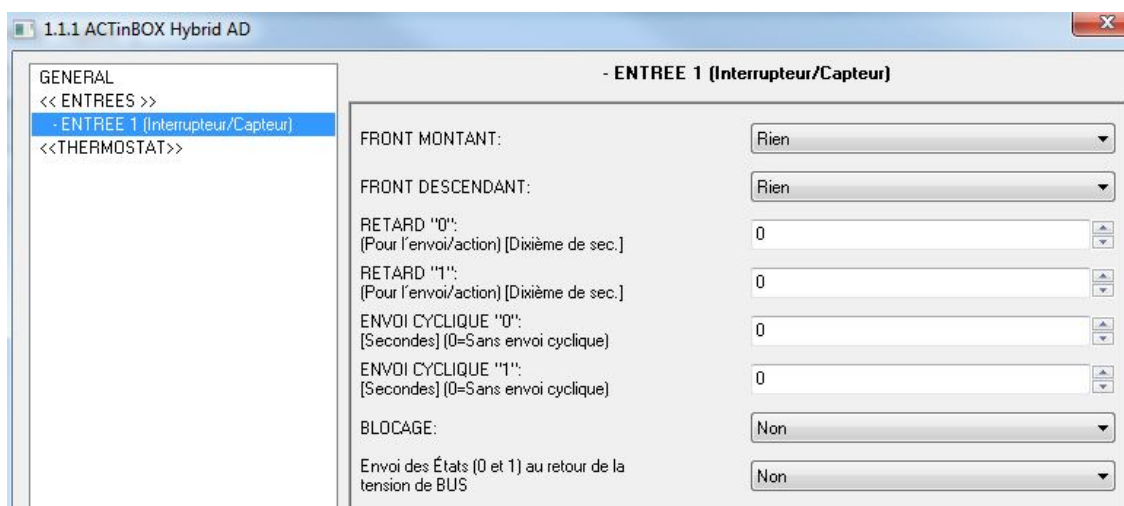


Figure 21. Entrée binaire: Interrupteur / Capteur

A partir de la page de configuration par défaut (Figure 21) il sera possible de personnaliser le fonctionnement de l'interrupteur ou capteur connecté sur l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid. Les options paramétrables sont les suivantes:

- **Front montant:** Permet de choisir l'action qui devra être réalisée au moment d'un front montant sur l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid. Choix possible entre:
 - **Rien:** Aucune action n'est générée.
 - **0:** L'ACTinBOX Classic-Hybrid enverra la valeur "0" sur le BUS KNX à partir de l'objet de 1 bit "[Ex] [Interrupteur/Capteur] Front".
 - **1:** L'ACTinBOX Classic-Hybrid enverra la valeur "1" sur le BUS KNX à partir de l'objet de 1 bit "[Ex] [Interrupteur/Capteur] Front".
 - **Commutation:** L'ACTinBOX Classic-Hybrid envoie alternativement les valeurs "0" et "1" sur le BUS KNX à chaque front montant détectée sur l'entrée. L'objet de communication associé est "[Ex][Interrupteur/Capteur] Front"
- **Front descendant:** Permet de choisir l'action qui devra être réalisée au moment d'un front descendant sur l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid. Les options disponibles sont les mêmes que le cas antérieur.
- **Retard "0":** Ce paramètre indique le temps (en dixième de seconde) que l'ACTinBOX Classic-Hybrid devra attendre, entre la réception de l'ordre envoyé depuis l'interrupteur/capteur connecté sur l'entrée, et l'envoi effectif de la valeur "0" sur le BUS à partir de l'objet "[Ex][Interrupteur/Capteur] Front".
- **Retard "1":** Ce paramètre indique le temps (en dixième de seconde) que l'ACTinBOX Classic-Hybrid devra attendre, entre la réception de l'ordre envoyé depuis l'interrupteur/capteur connecté sur l'entrée, et l'envoi effectif de la valeur "1" sur le BUS à partir de l'objet "[Ex][Interrupteur/Capteur] Front".
- **Envoi cyclique "0":** Ce paramètre indique le cycle d'envoi (en secondes) de la valeur "0" sur l'objet "[Ex][Interrupteur/Capteur] Front". ACTinBOX Classic-Hybrid enverra cette valeur sur le BUS KNX périodiquement selon le temps défini. Pour désactiver l'envoi cyclique, simplement indiquer la valeur 0 dans ce champ.

- **Envoi cyclique "1"**: Ce paramètre indique le cycle d'envoi (en secondes) de la valeur "1" sur l'objet "[Ex][Interrupteur/Capteur] Front". ACTinBOX Classic-Hybrid enverra cette valeur sur le BUS KNX périodiquement selon le temps défini. Pour désactiver l'envoi cyclique, simplement indiquer la valeur 0 dans ce champ.
- **Blocage**: Apparaît un objet de communication de 1 bit "[Ex] Blocage", qui permet de bloquer toutes les actions sur l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid, c'est-à-dire, désactiver son contrôle. Le fonctionnement de ce paramètre est le suivant: lors de la réception d'un "1" sur l'objet de blocage, l'ACTinBOX Classic-Hybrid bloque l'entrée, ignorant toute action sur celle-ci. A la réception d'un "0", l'entrée se débloque.

Les actions qui ont été effectués pendant l'état de blocage ne seront pas prises en compte au moment du déblocage.

- **Envoi des états au retour de la tension de BUS**: Si cette option est activée, les états de l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid seront envoyés automatiquement (valeurs "0" et "1"), au retour de la tension de bus KNX, après le retard paramétré (en secondes).

3.3.3 SONDE DE TEMPERATURE

Note: Cette option est activable uniquement sur l'entrée 5.

Lorsque l'entrée 5 est configurée comme sonde de température, s'afficheront, dans la fenêtre de topologie, les objets: "[E5] Température actuelle" (2 bytes) et "[E5] Erreur de Sonde" (1 bit). Le premier permet de connaître la valeur de la température mesurée par la sonde connectée sur l'entrée de l'ACTinBOX Classic-Hybrid. Sur le second objet, il sera possible de savoir s'il y a une erreur dans la connexion de la sonde de température (valeur "1" sur cet objet qui sera envoyée toutes les 30 secondes); dès le problème résolu, l'objet enverra la valeur "0".

La page de configuration par défaut de la sonde de température est montrée sur la Figure 22:

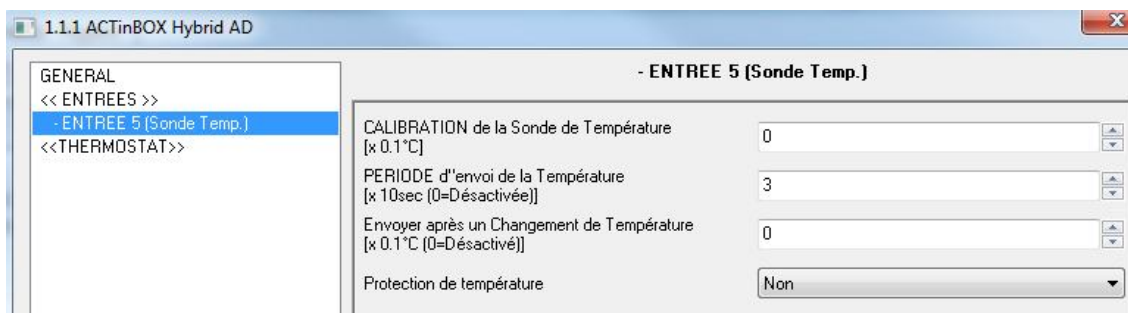


Figure 22. Entrée 5. Sonde de température

Dans celle-ci, il sera possible de configurer les options suivantes:

- **Calibrage de la sonde de température:** Cette option permet de calibrer (en indiquant les dixièmes de degré) la mesure réalisée par la sonde, dans le cas où, pour une raison ou une autre, une différence de température serait détectée entre la température mesurée et la température réelle de la salle.
- **Période d'envoi de la température:** Cette option permet de choisir la période (en dizaine de seconde) d'envoi de la température mesurée par l'ACTinBOX Classic-Hybrid sur le BUS KNX, sur l'objet de communication "[E5] Température actuelle". Si un "0" est indiqué dans cette case, l'envoi périodique sera désactivé.
- **Envoi après un changement de température:** L'ACTinBOX Classic Hybrid enverra sur le BUS KNX la mesure de la température actuelle quand celle-ci, comparée à la mesure antérieure envoyée sur le BUS, aura subi une variation (augmentée ou diminuée) supérieure ou égale à celle spécifiée dans ce paramètre (entre 0 et 200 dixièmes de degré). Pour désactiver cet envoi, il faudra écrire la valeur 0 dans ce paramètre.
- **Protection de température:** Il sera possible de choisir une protection de surchauffe, de congélation, ou les deux. En fonction de la protection choisie, un ou deux objets de 1 bit apparaîtront dans la topologie du projet: "[E5] Surchauffe" et "[E5] Congélation", qui permettront d'indiquer (avec la valeur "1") si les températures correspondante ont été dépassées. Il faudra définir la température (en degré) de surchauffe, de congélation (ou les deux), et une valeur d'hystérésis (en dixième de degré), destinée à éviter des envois successifs sur le BUS lorsque la température oscille continuellement autour de la limite configurée.

3.3.4 DETECTEUR DE MOUVEMENT

Note: la fonction de détection de mouvement est disponible uniquement sur l'entrée 6.

L'actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid permet de configurer son entrée 6, en plus de binaire, comme détecteur de mouvement, avec la possibilité d'activer jusqu'à 2 canaux de détection.

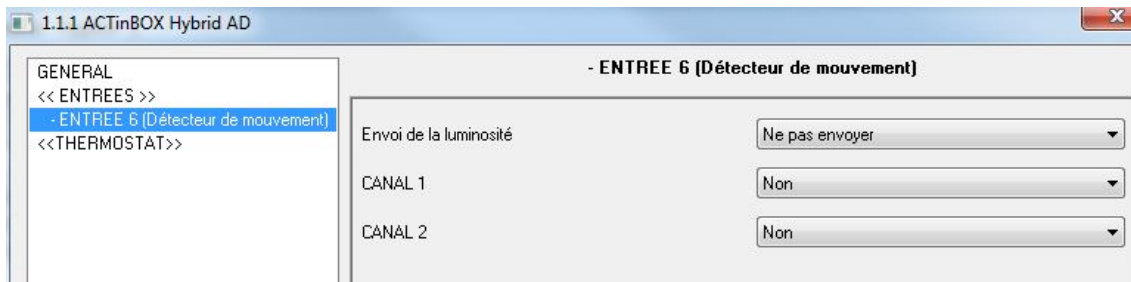


Figure 23. Configuration du canal

Lors de l'activation des canaux, voici la page de configuration qui apparaît:

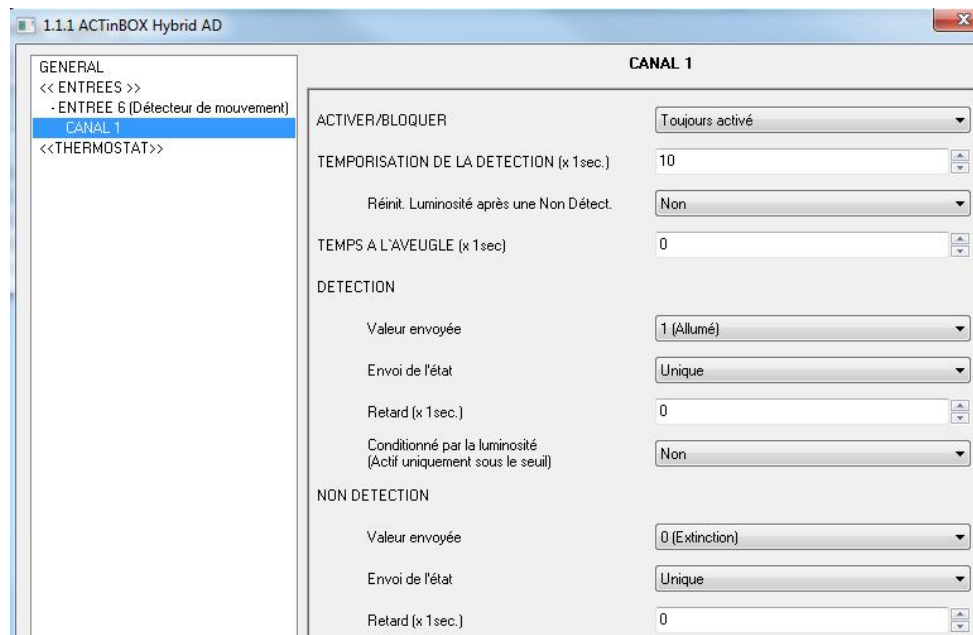


Figure 24. Configuration du canal

Pour plus d'information sur le fonctionnement et le paramétrage de chacune de ces options, consulter le document spécifique "**Détecteur de mouvement**", disponible sur la page web <http://www.zennio.com/fr>.

3.4 FONCTIONS LOGIQUES

Cette section de l'ACTinBOX Classic-Hybrid permet de réaliser des opérations en logique binaire avec des données arrivant du Bus KNX et envoyer le résultat sur des objets de communication de différentes longueurs, activés spécialement à cet effet.

Il est possible d'utiliser jusqu'à 5 fonctions logiques différentes, indépendantes entre elles, qui permettent de réaliser jusqu'à 4 opérations chacune. Pour les utiliser, il faut préalablement les activer dans la page suivante. Cette page apparaît au moment de choisir "Oui" dans l'onglet de fonctions logiques de la page Général de l'ACTinBOX Classic-Hybrid.

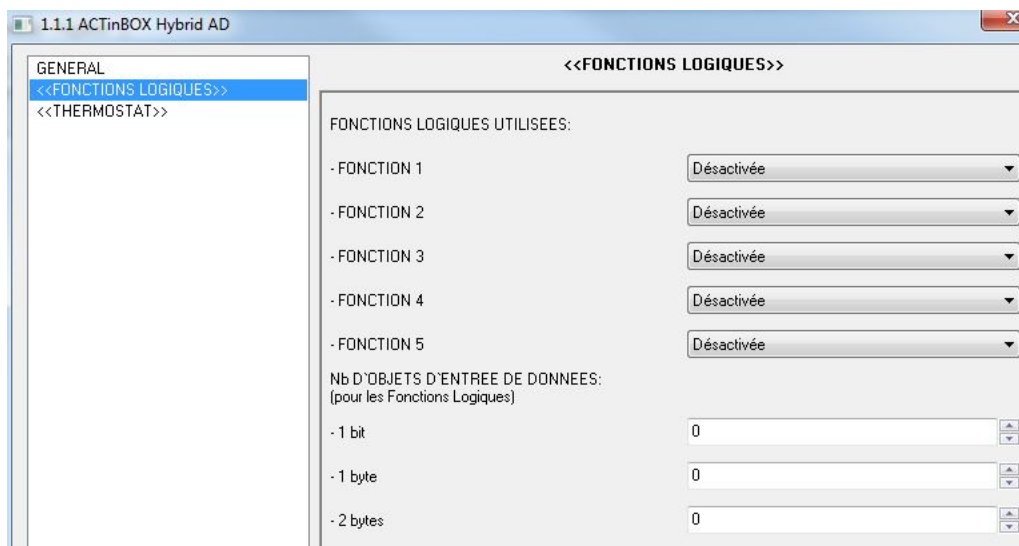


Figure 25. Page des Fonctions Logiques

Pour plus d'information sur l'utilisation des fonctions logiques et de la configuration sous ETS, consulter le document spécifique "**Fonctions logiques X5**", disponible sur la page web: <http://www.zennio.com>.

3.5 THERMOSTAT

L'actionneur ACTinBOX Classic-Hybrid offre la possibilité d'activer et configurer un thermostat d'ambiance, avec la fonctionnalité de type *Building*.

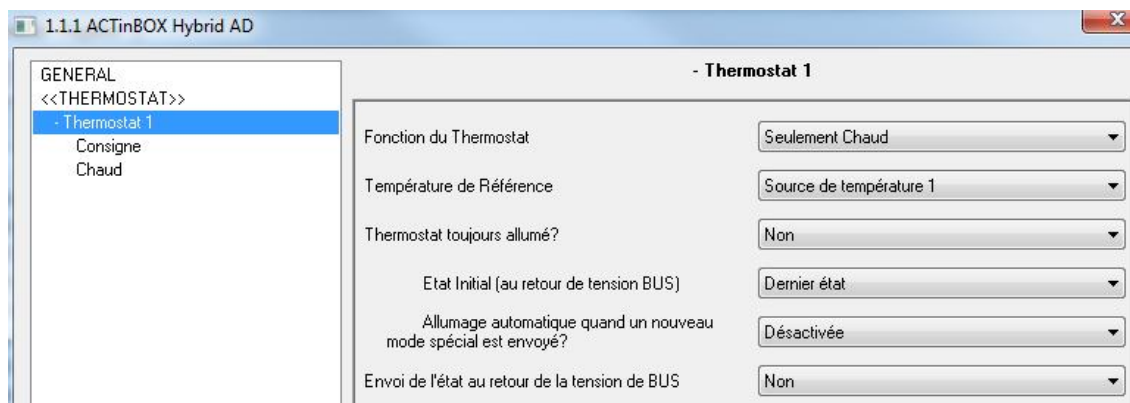


Figure 26. Configuration du thermostat

Pour plus d'information théorique sur le fonctionnement du thermostat Zennio *Building*, ainsi que sur sa configuration sous ETS, consulter la documentation spécifique "Thermostat Building Zennio" disponible sur la page web <http://www.zennio.com>

ANNEXE I. CONTROLE PRECIS DES LAMELLES

Les actionneurs Zennio permettent de contrôler le mouvement des volets et autres fermetures motorisées qui peuvent être classifiées dans les types suivants:

- **Volet Normal/Auvent**
- **Volet avec lamelles orientables**

En fonction du type de volet, le programme d'application de l'ACTinBOX Classic-Hybrid affiche certaines options.

Dans cette section seront décrits les paramètres en lien avec le contrôle des volets avec lamelles orientables.

Tout d'abord, il est important de se souvenir des critères de positionnement des volets utilisés dans l'actionneur:

- Il est dit que le volet se trouve en position "en haut" (valeur **0%**, exprimée en pourcentage) quand le volet est complètement **ouvert**.
- Il est dit que le volet se trouve en position "en bas" (valeur **100%**, exprimée en pourcentage) quand le volet est complètement **fermé**.

Et les critères suivants pour le positionnement des lamelles:

- Il est dit que les lamelles sont "en haut" ou ouvertes (valeur **0%**, exprimée en pourcentage) quand elles se trouvent dans une position telle qu'elles ne peuvent tourner que vers le bas.
- Il est dit que les lamelles sont "en bas" ou fermées (valeur **100%**, exprimée en pourcentage) quand elles se trouvent dans une position telle qu'elles ne peuvent tourner que vers le haut.

La Figure 27 montre un schéma des positions que peuvent prendre les lamelles d'un volet.

Il est nécessaire prendre en compte que les actionneurs de volet contrôlent les actionnements de volet sans rétroalimentation sur la position exacte, ce qui veut dire que les lamelles s'ajuste grâce à un mécanisme généré par le déplacement du volet. Ceci signifie qu'**un mouvement de lamelles génèrera un changement de la position du volet.**

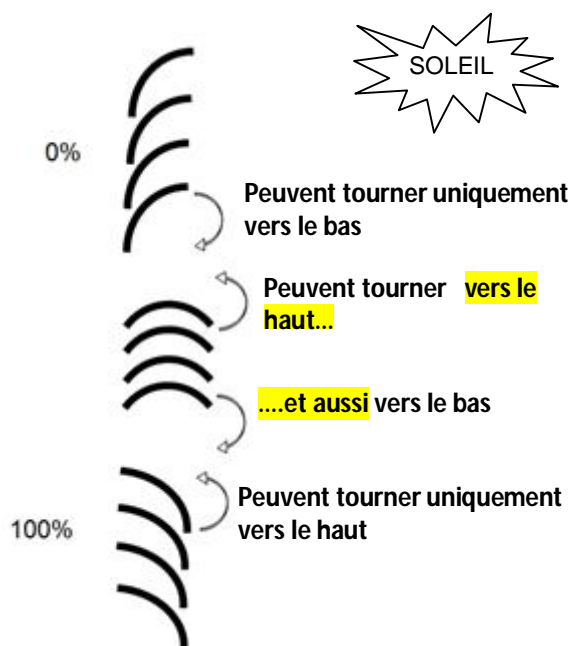


Figure 27. Positions "haute" et "basse" des lamelles

La suite présente la page de configuration des volets avec Lamelles orientables sous ETS, avec l'objectif d'expliquer en détail chacune des options disponibles.

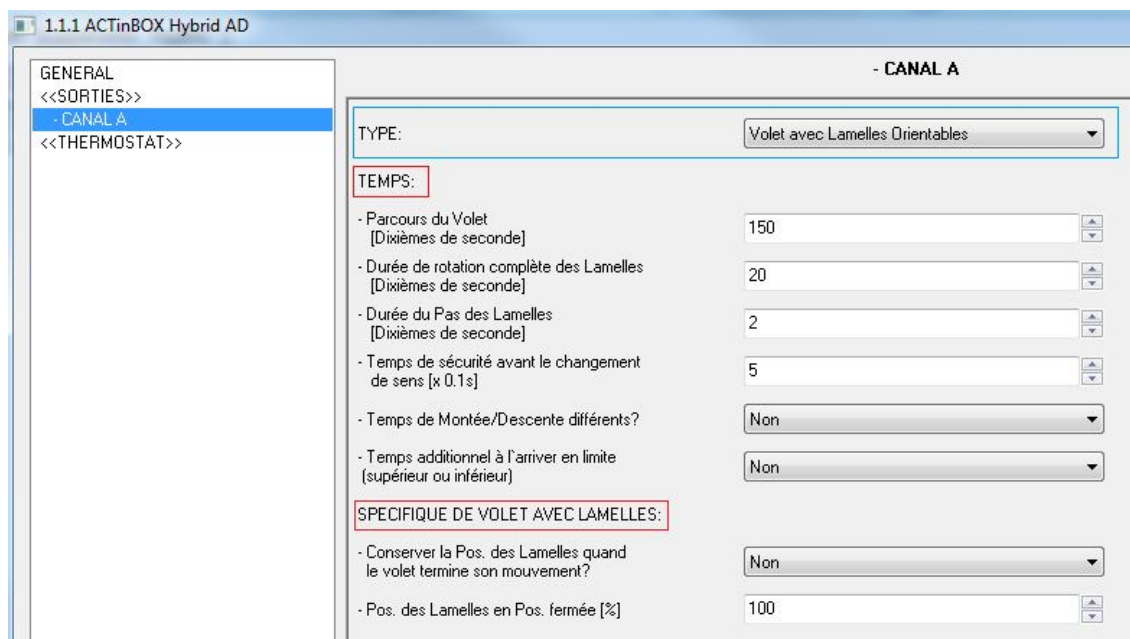


Figure 28. Page de configuration du volet avec lamelles sous ETS

Comme vu sur la Figure 28, pour ce type de volets il est possible de configurer différents temps. D'une part, il y a ceux en lien avec le parcours que réalise le volet: **Parcours du volet**, **Temps de sécurité avant changement de sens**, **Temps de Montée et Descente différents?** et **Temps additionnel à l'arrivé en limite**. Elles ont toutes été expliquées en détail dans le chapitre 3.2.2 de ce manuel.

De plus, apparaissent les temps relatifs au mouvement des lamelles du volet:

- **Temps de mouvement complet des Lamelles:** Il s'agit du temps, exprimé en dixième de seconde, que mettent les lamelles du volet à réaliser une rotation complète, c'est-à-dire, le temps qu'elles ont besoin pour passer de la position 0% (complètement "en haut") à la position 100% (complètement "en bas"), ou vice versa. Ce temps doit se mesurer manuellement et se mettre dans cette case de l'ETS.
- **Temps du pas des lamelles:** Il s'agit du temps, exprimé en dixième de seconde, que mettent les lamelles pour réaliser une rotation graduelle quand elles recevront l'ordre d'un pas vers le haut ou vers le bas (Valeur "0" ou "1" sur l'objet "[CX] Arrêter/Pas", respectivement), lorsque le volet se trouve arrêté. Ces ordres de Pas, ou *steps*, permettent de faire tourner graduellement les lamelles, modifiant leur position (%). Ceci peut être très utile pour éviter d'éventuel éblouissement lorsque le soleil change de position, par exemple.

Note: *S'il est souhaité contrôler à partir d'une même adresse de groupe le pas des lamelles de tous les canaux de volet activés, il est recommandé que le temps configuré dans ce paramètre soit légèrement supérieur à N dixièmes de seconde, avec N le nombre de canaux de volet avec lamelles activés, ceci afin de garantir que les ordres rapides successifs puissent être envoyés à tous.*

Note: *Les temps en lien avec le mouvement des lamelles doivent être inférieurs à ceux définis pour le parcours du volet (configuration typique).*

En plus de définir ces temps, il sera également nécessaire de configurer les options spécifiques des volets avec lamelles orientables suivantes:

- **Conserver la Position des Lamelles quand le volet complète son mouvement?:** Cette option permet de choisir s'il est souhaité que les lamelles retrouvent, ou non, leur position suite au mouvement du volet.

Exemple:

En supposant que le paramètre "Conserver la position des Lamelles quand le volet complète son mouvement?" est activé. La position initiale des lamelles est 50% et la position initiale du volet est 0% (en haut). Si un ordre de descendre le volet est envoyé, celui-ci commencera à descendre jusqu'à arriver à la position 100%. A l'arrivée à ce point, le volet a terminé son mouvement. A ce moment, l'ACTinBOX Classic-Hybrid corrigera la position des lamelles, les mettant en mouvement jusqu'à atteindre la position qu'elles avaient préalablement (50% dans ce cas). Ceci fera que le volet montera légèrement, jusqu'à ce que les lamelles se positionnent à 50%.

Si le paramètre "Conserver la position des lamelles quand le volet complète son mouvement?" est désactivé, ceci signifie que lorsque le volet atteindra la position 100% (en bas), les lamelles resteront dans la position qui correspondra après le mouvement de descente du volet.

Pos. Lamelles en position basse [%]: Permet de définir la position des lamelles (en pourcentage) quand le volet se trouve "en bas" (fermée) (c'est-à-dire, quand sa position est égale à 100%). Ceci signifie que quand le volet complète son mouvement de descente et atteint la position 100%, les lamelles se placeront dans la position définie dans ce paramètre.

A part toutes ces options de configuration, il faudra également définir le paramètre "**Position Spécifique des Lamelles**" dans les fonctions activées pour chacun des canaux de volet dans lesquels il faudra configurer des positions concrètes. Ces fonctions sont:

- **Scènes.** "Réaction: Position Déterminée". Les pourcentages de position de volet et lamelles pourront être configurés indépendamment.
- **Alarmes.** "Réaction: Position Déterminée". Idem que précédemment.
- **Positionnement direct.** Configuration des positions 1 ou 2 (en fonction du numéro configuré), en pourcentage, du volet et des lamelles de manière indépendante.
- **Configuration initiale.** "État: Position Déterminée". Les pourcentages de position de volet et lamelles pourront être configurés indépendamment.

Pour plus d'information sur la configuration et options des différentes fonctions des canaux de volet, consulter le chapitre 3.2.2 de ce manuel.

ANNEXE II. OBJETS DE COMMUNICATION

Les valeurs de la colonne RESET indiquent la valeur de l'objet après une réinitialisation, mais ne signifie pas que cette valeur sera envoyée sur le BUS à la réinitialisation.

NUMERO	TAILLE	IN/OUT	DRAPEAUX	TYPE DE DONNEE (DPT)	VALEURS			NOM	FONCTION
					RANG	1ERE FOIS	RESET:		
0	1 byte	I	C - - W -	[18.1] DPT_SceneControl	0-63 (lancer) 128-191 (sauvegarder)	-	-	Scènes (Sorties)	0-63(Esc. 1-64);128-191(Enrg.)
1	1 byte	I	C - - W -	[18.1] DPT_SceneControl	0-63 (lancer) 128-191 (sauvegarder)	-	-	Scènes (Volets)	0-63(Esc. 1-64);128-191(Enrg.)
2-5	1 Bit	I	C - - W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[Sx] On/Off	N.A. (0=Ouvrir relais; 1=Fermer)
	1 Bit	I	C - - W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[Sx] On/Off	N.C. (0=Fermer relais; 1=Ouvrir)
6-9	1 Bit	O	C T R - -	[1.001] DPT_Switch	0/1	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[Sx] État	0=Sortie OFF; 1=Sortie ON
10-13	1 Bit	I	C - - W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[Sx] Temporisation	0=OFF Temporisé;1=ON Tempor.
14-17	1 Bit	I	C - - W -	Start/stop	0/1	-	Antérieur	[Sx] Intermittence	1=Intermittence; 0=Fin Interim.
18-21	1 Bit	I	C - - W -	[1.003] DPT_Enable	0/1	0	Antérieur	[Sx] Blocage	1=Bloquer; 0=Débloquer
22-25	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[Sx] Alarme	0=Alarme; 1=Pas d'alarme
	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[Sx] Alarme	1=Alarme; 0=Pas d'alarme
26-29	1 Bit	I	C - - W -	[1.16] DPT_Ack	0/1	0	Antérieur	[Sx] Confirmation	Alarme=0+Conf.=1 -> Fin Alarme
30	1 Bit	I	C - - W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[CA] Monter/Descendre	0=Monter Volet; 1=Descendre
31	1 Bit	I	C - - W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[CA] Mouvement Inversé	0=Descendre Volet; 1=Monter
32	1 Bit	I	C - - W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[CB] Monter/Descendre	0=Monter Volet; 1=Descendre
33	1 Bit	I	C - - W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[CB] Mouvement Inversé	0=Descendre Volet; 1=Monter
34	1 Bit	I	C - - W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[CA] Arrêter	0 ou 1= Arrêter Volet
	1 Bit	I	C - - W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[CA] Arrêter/Pas	0=Stop/Pas Haut;1=Stop/Pas Bas
35	1 Bit	I	C - - W -	[1.003] DPT_Enable	0/1	0	Antérieur	[CA] Blocage	1=Bloquer; 0=Débloquer
36	1 Bit	I	C - - W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[CB] Arrêter	0 ou 1= Arrêter Volet
	1 Bit	I	C - - W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[CB] Arrêter/Pas	0=Stop/Pas Haut;1=Stop/Pas Bas
37	1 Bit	I	C - - W -	[1.003] DPT_Enable	0/1	0	Antérieur	[CB] Blocage	1=Bloquer; 0=Débloquer
38	1 byte	O	C T R - -	[5.001] DPT_Scaling	0-255	0	Antérieur	[CA] Position du Volet (Etat)	0=0%≠En haut; 255=100%≠En Bas

NUMERO	TAILLE	IN/OUT	DRAPEAUX	TYPE DE DONNEE (DPT)	VALEURS			NOM	FONCTION
					RANG	1ERE FOIS	RESET:		
39	1 byte	O	C T R - -	[5.001] DPT_Scaling	0-255	0	Antérieur	[CB] Position du Volet (Etat)	0=0%En haut; 255=100%En Bas
40	1 byte	I	C - - W -	[5.001] DPT_Scaling	0-255	0	Selon paramétrage	[CA] Contrôle Précis Volet	0=0%En haut; 255=100%En Bas
41	1 byte	I	C - - W -	[5.001] DPT_Scaling	0-255	0	Selon paramétrage	[CB] Contrôle Précis Volet	0=0%En haut; 255=100%En Bas
42	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[CA] Alarme	0=Alarme; 1=Pas d'alarme
	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[CA] Alarme	1=Alarme; 0=Pas d'alarme
43	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[CA] Alarme 2	0=Alarme; 1=Pas d'alarme
	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[CA] Alarme 2	1=Alarme; 0=Pas d'alarme
44	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[CB] Alarme	1=Alarme; 0=Pas d'alarme
	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[CB] Alarme	0=Alarme; 1=Pas d'alarme
45	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[CB] Alarme 2	0=Alarme; 1=Pas d'alarme
	1 Bit	I	C - - W -	[1.5] DPT_Alarm	0/1	-	Antérieur	[CB] Alarme 2	1=Alarme; 0=Pas d'alarme
46	1 Bit	I	C - - W -	[1.16] DPT_Ack	0/1	0	Antérieur	[CA] Confirmation	Alarme=0+Conf.=1 -> Fin Alarme
47	1 Bit	I	C - - W -	[1.16] DPT_Ack	0/1	0	Antérieur	[CB] Confirmation	Alarme=0+Conf.=1 -> Fin Alarme
48	1 Bit	I	C - - W -	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[CA] Positionnement Direct	1=Position Volet; 0=Rien
49	1 Bit	I	C - - W -	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[CA] Positionnement Direct 2	1=Position2 Volet; 0=Rien
50	1 Bit	I	C - - W -	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[CB] Positionnement Direct	1=Position Volet; 0=Rien
51	1 Bit	I	C - - W -	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[CB] Positionnement Direct 2	1=Position2 Volet; 0=Rien
52	1 Bit	I	C - - W -	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[CA] Sauvegarder Position	1=Sauvegarder Position; 0=Rien
53	1 Bit	I	C - - W -	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[CA] Sauvegarder Position 2	1=Sauvegarder position2;0=Rien
54	1 Bit	I	C - - W -	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[CB] Sauvegarder Position	1=Sauvegarder Position; 0=Rien
55	1 Bit	I	C - - W -	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[CB] Sauvegarder Position 2	1=Sauvegarder position2;0=Rien
56	1 byte	O	C T R - -	[5.001] DPT_Scaling	0-255	0	Selon paramétrage	[CA] Position Lamelles (Etat)	0=0%Ouvertes;255=100%Fermées
57	1 byte	O	C T R - -	[5.001] DPT_Scaling	0-255	0	Selon paramétrage	[CB] Position Lamelles (Etat)	0=0%Ouvertes;255=100%Fermées
58	1 byte	I	C - - W -	[5.001] DPT_Scaling	0-255	0	Selon paramétrage	[CA] Contrôle Précis Lamelles	0=0%Ouvertes;255=100%Fermées
59	1 byte	I	C - - W -	[5.001] DPT_Scaling	0-255	0	Selon paramétrage	[CB] Contrôle Précis Lamelles	0=0%Ouvertes;255=100%Fermées
60-65	1 Bit	I	C - - W -	[1.003] DPT_Enable	0/1	0	Antérieur	[EX] Blocage	1=Entrée Bloquée; 0=Libre
66-71	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	Selon paramétrage	Antérieur	[EX] [Interrupteur /Capteur] Front	Front -> Envoi de "0" ou "1"
	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] "0"	Press. Courte -> Envoi d'un "0"
	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	1	Antérieur	[EX] [Press. Courte] "1"	Press. Courte -> Envoi d'un "1"
	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Commuter	Press. Courte -> Commuter 0/1
	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Monter Volet	Press. Courte -> Envoi 0 (Monter)
	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	1	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Desc. Volet	Press. Courte -> Envoi 1 (Desc.)
	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Monter/Descendre. Volet	Press. Courte -> Commuter 0/1
	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Stop Volet / Pas vers Haut	Press. Courte -> Envoi 0
	1 Bit	I/O	C T R W -	[1.7] DPT_Step	0/1	1	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Stop Volet / Pas vers Bas	Press. Courte -> Envoi 1
1 Bit	I/O	C T R W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Stop Volet / Pas Commuté	Press. Courte -> Commuter 0/1	

NUMERO	TAILLE	IN/OUT	DRAPEAUX	TYPE DE DONNEE (DPT)	VALEURS			NOM	FONCTION
					RANG	1ERE FOIS	RESET:		
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	1	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Variateur ON	Press. Courte -> Envoi 1 (ON)
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Variateur OFF	Press. Courte -> Envoi 0 (OFF)
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Variateur ON/OFF	Press. Courte -> Commuter 0/1
72-77	4 Bit	O	CTR --	[3.007] DPT_Control_Dimming	0-15	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Augmenter Lumière	PCourte->PlusLum;PCour->Stop
	4 Bit	O	CTR --	[3.007] DPT_Control_Dimming	0-15	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Diminuer Lumière	PCourte->MoinsLum;PCour->Stop
	4 Bit	O	CTR --	[3.007] DPT_Control_Dimming	0-15	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Augmenter/Diminuer Lumière	PCourte-> +/-Lum;PCourte->Stop
78-83	1 byte	O	CTR --	[18.1] DPT_SceneControl	0-63; 128-191	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Exécuter Scène	Press. Courte -> Envoi de 0-63
	1 byte	O	CTR --	[18.1] DPT_SceneControl	0-63; 128-191	0	Antérieur	[EX] [Press. Courte] Enregistrer Scène	Press. Courte -> Envoyer 128-191
84-89	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Variateur ON	Press. Longue -> Envoi 1 (ON)
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Variateur OFF	Press. Longue -> Envoi 0 (OFF)
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Variateur ON/OFF	Press. Longue -> Commuter 0/1
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Monter Volet	Press. Longue -> Envoi 0 (Monter)
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Desc. Volet	Press. Longue -> Envoi 1 (Desc.)
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.007] DPT_UpDown	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Monter/Descendre. Volet	Press. Longue -> Commuter 0/1
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Stop Volet / Pas vers Haut	Press. Longue -> Envoi 0
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Stop Volet / Pas vers Bas	Press. Longue -> Envoi 1
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Stop Volet / Pas Commuté	Press. Longue -> Commuter 0/1
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] "0"	Press. Longue -> Envoi d'un "0"
	1 Bit	I/O	CTR W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] "1"	Press. Longue -> Envoi d'un "1"
90-95	4 Bit	O	CTR --	[3.007] DPT_Control_Dimming	0-15	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Augmenter Lumière	PLongue->PlusLum;PLongue->Stop
	4 Bit	O	CTR --	[3.007] DPT_Control_Dimming	0-15	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Diminuer Lumière	PLongue->MoinsLum;PLongue->Stop
	4 Bit	O	CTR --	[3.007] DPT_Control_Dimming	0-15	0	Antérieur	[EX] [Press. Longue] Augmenter/Diminuer Lumière	PLongue-> +/-Lum;PLongue->Stop
96-101	1 byte	O	CTR --	[18.1] DPT_SceneControl	0-63; 128-191	0	Antérieur	[E1] [Press. Longue] Exécuter Scène	Press. Longue -> Envoi de 0-63
	1 byte	O	CTR --	[18.1] DPT_SceneControl	0-63; 128-191	0	Antérieur	[E1] [Press. Longue] Enregistrer Scène	Press. Longue -> Envoi 128-191
102	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 1	Donnée d'entrée binaire (0/1)
103	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 2	Donnée d'entrée binaire (0/1)
104	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 3	Donnée d'entrée binaire (0/1)
105	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 4	Donnée d'entrée binaire (0/1)
106	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 5	Donnée d'entrée binaire (0/1)
107	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 6	Donnée d'entrée binaire (0/1)
108	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 7	Donnée d'entrée binaire (0/1)
109	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 8	Donnée d'entrée binaire (0/1)
110	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 9	Donnée d'entrée binaire (0/1)
111	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 10	Donnée d'entrée binaire (0/1)

NUMERO	TAILLE	IN/OUT	DRAPEAUX	TYPE DE DONNEE (DPT)	VALEURS			NOM	FONCTION
					RANG	1ERE FOIS	RESET:		
112	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 11	Donnée d'entrée binaire (0/1)
113	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 12	Donnée d'entrée binaire (0/1)
114	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 13	Donnée d'entrée binaire (0/1)
115	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 14	Donnée d'entrée binaire (0/1)
116	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 15	Donnée d'entrée binaire (0/1)
117	1 Bit	I	C -- W -	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	Antérieur	[FL] Donnée (1bit) 16	Donnée d'entrée binaire (0/1)
118	1 byte	I	C -- W -	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	-	Antérieur	[FL] Donnée (1byte) 1	Donnée d'entrée 1 byte (0-255)
119	1 byte	I	C -- W -	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	-	Antérieur	[FL] Donnée (1byte) 2	Donnée d'entrée 1 byte (0-255)
120	1 byte	I	C -- W -	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	-	Antérieur	[FL] Donnée (1byte) 3	Donnée d'entrée 1 byte (0-255)
121	1 byte	I	C -- W -	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	-	Antérieur	[FL] Donnée (1byte) 4	Donnée d'entrée 1 byte (0-255)
122	1 byte	I	C -- W -	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	-	Antérieur	[FL] Donnée (1byte) 5	Donnée d'entrée 1 byte (0-255)
123	1 byte	I	C -- W -	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	-	Antérieur	[FL] Donnée (1byte) 6	Donnée d'entrée 1 byte (0-255)
124	1 byte	I	C -- W -	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	-	Antérieur	[FL] Donnée (1byte) 7	Donnée d'entrée 1 byte (0-255)
125	1 byte	I	C -- W -	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	-	Antérieur	[FL] Donnée (1byte) 8	Donnée d'entrée 1 byte (0-255)
126	2 Bytes	I	C -- W -	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	-	Antérieur	[FL] Donnée (2bytes) 1	Donnée d'entrée de 2bytes
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	-	Antérieur		
127	2 Bytes	I	C -- W -	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	-	Antérieur	[FL] Donnée (2bytes) 2	Donnée d'entrée de 2bytes
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	-	Antérieur		
128	2 Bytes	I	C -- W -	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	-	Antérieur	[FL] Donnée (2bytes) 3	Donnée d'entrée de 2bytes
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	-	Antérieur		
129	2 Bytes	I	C -- W -	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	-	Antérieur	[FL] Donnée (2bytes) 4	Donnée d'entrée de 2bytes
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	-	Antérieur		
130	2 Bytes	I	C -- W -	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	-	Antérieur	[FL] Donnée (2bytes) 5	Donnée d'entrée de 2bytes
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	-	Antérieur		
131	2 Bytes	I	C -- W -	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	-	Antérieur	[FL] Donnée (2bytes) 6	Donnée d'entrée de 2bytes
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	-	Antérieur		
132	2 Bytes	I	C -- W -	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	-	Antérieur	[FL] Donnée (2bytes) 7	Donnée d'entrée de 2bytes
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	-	Antérieur		
133	2 Bytes	I	C -- W -	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	-	Antérieur	[FL] Donnée (2bytes) 8	Donnée d'entrée de 2bytes
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	-	Antérieur		
134	1 Bit	O	C T R --	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 1 (1bit)	Résultat de la FONCTION 1
135	1 Bit	O	C T R --	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 2 (1bit)	Résultat de la FONCTION 2
136	1 Bit	O	C T R --	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 3 (1bit)	Résultat de la FONCTION 3
137	1 Bit	O	C T R --	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 4 (1bit)	Résultat de la FONCTION 4
138	1 Bit	O	C T R --	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 5 (1bit)	Résultat de la FONCTION 5
139	1 byte	O	C T R --	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 1 (1byte)	Résultat de la FONCTION 1

NUMERO	TAILLE	IN/OUT	DRAPEAUX	TYPE DE DONNEE (DPT)	VALEURS			NOM	FONCTION
					RANG	1ERE FOIS	RESET:		
140	1 byte	O	CTR--	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 2 (1byte)	Résultat de la FONCTION 2
141	1 byte	O	CTR--	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 3 (1byte)	Résultat de la FONCTION 3
142	1 byte	O	CTR--	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 4 (1byte)	Résultat de la FONCTION 4
143	1 byte	O	CTR--	[5.010] DPT_Value_1_Uncount	0-255	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 5 (1byte)	Résultat de la FONCTION 5
144	2 Bytes	O	CTR--	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 1 (2byte)	Résultat de la FONCTION 1
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	0	Antérieur		
145	2 Bytes	O	CTR--	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 2 (2byte)	Résultat de la FONCTION 1
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	0	Antérieur		
146	2 Bytes	O	CTR--	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 3 (2byte)	Résultat de la FONCTION 1
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	0	Antérieur		
147	2 Bytes	O	CTR--	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 4 (2byte)	Résultat de la FONCTION 1
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	0	Antérieur		
148	2 Bytes	O	CTR--	[7.001] DPT_Value_2_Uncount	0 - 65535	0	Antérieur	[FL] RESULTAT Fonction 5 (2byte)	Résultat de la FONCTION 1
				[9.001] DPT_Value_Temp	0,00 - 120,00	0	Antérieur		
149	1 Bit		CT---	[1.001] DPT_Switch	0	0	0	Reset 0	Retour de la Tension->Envoi 0
150	1 Bit		CT---	[1.001] DPT_Switch	1	1	1	Reset 1	Retour de la Tension->Envoi 1
151	1 Bit		CT---	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	0	[E6] Court- circuit	1=Court- circuit;0=Pas de c- c
152	1 Bit		CT---	[1.001] DPT_Switch	0/1	Dépend de la connexion	Dépend de la connexion	[E6] Circuit Ouvert	1=Circ.Ouvert;0=Pasde Circ.Ouv
153	1 byte	O	CTR--	[5.001] DPT_Scaling	0-100	Selon paramétrage	Antérieur	[E6] Niveau de Luminosité	Luminosité de l'entrée 6
154	1 Bit	I	C--W-	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	0	[E6] [Canal 1] Activation du canal	1=Bloquer, 0=Débloquer
	1 Bit	I	C--W-	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	1	[E6] [Canal 1] Activation du canal	1=Activer, 0=Désactiver
155	1 Bit	I	C--W-	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	0	[E6] [Canal 2] Activation du canal	1=Bloquer, 0=Débloquer
	1 Bit	I	C--W-	[1.001] DPT_Switch	0/1	-	1	[E6] [Canal 2] Activation du canal	1=Activer, 0=Désactiver
156	1 Bit		CT---	[1.001] DPT_Switch	0/1	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[E6] [Canal 1] Etat de la Détection	Délect. en fonction des param.
157	1 Bit		CT---	[1.001] DPT_Switch	0/1	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[E6] [Canal 2] Etat de la Détection	Délect. en fonction des param.
158	1 byte	I	C--W-	[18.1] DPT_SceneControl	0-63	-	Antérieur	[E6] [Canal 1] Réception Scène	0-63 (Exéc. Scène 1-64)
159	1 byte	I	C--W-	[18.1] DPT_SceneControl	0-63	-	Antérieur	[E6] [Canal 2] Réception Scène	0-63 (Exéc. Scène 1-64)
160	1 byte		CT---	[18.1] DPT_SceneControl	0-63	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[E6] [Canal 1] Envoi Scène	0-63 (Envoi scène 1-64)
161	1 byte		CT---	[18.1] DPT_SceneControl	0-63	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[E6] [Canal 2] Envoi Scène	0-63 (Envoi scène 1-64)
162	2 Bytes		CT---	[9.001] DPT_Value_Temp	-273 - 670760	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[E5] Température actuelle	Valeur de la sonde de T°
163	1 Bit		CT---	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[E5] Congélation	1=Surchauffe;0=Pas Surchauffe
164	1 Bit		CT---	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[E5] Surchauffe	1=Surchauffe; 0=Pas surchauffe
165	1 Bit	O	CTR--	[1.001] DPT_Switch	0/1	Dépend de la connexion	Dépend de la connexion	[E5] Erreur Sonde	1=Erreur;0=Pas d'Erreur
166	2 Bytes	I	C--W-	[9.001] DPT_Value_Temp	-273 - 670760	25	Antérieur	[T1] Source de Température 1	Mesure de la Sonde externe
167	2 Bytes	I	C--W-	[9.001] DPT_Value_Temp	-273 - 670760	25	Antérieur	[T1] Source de Température 2	Mesure de la Sonde externe
168	1 byte	I	C--W-	[20.102] DPT_HVACMode	0=Confort;	Selon paramétrage	Selon paramétrage	[T1] Mode Spécial	Valeur de mode 1 byte

NUMERO	TAILLE	IN/OUT	DRAPEAUX	TYPE DE DONNEE (DPT)	VALEURS			NOM	FONCTION	
					RANG	1ERE FOIS	RESET:			
					1=Standby; 3=Economique; 4=Protection					
169	1 Bit	I	C--W-	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Mode Spécial: Confort	0=Éteint; 1=Allumé	
	1 Bit	I	C--W-	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[T1] Mode Spécial: Confort	0=Rien; 1=Déclenché	
170	1 Bit	I	C--W-	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Mode Spécial: Standby	0=Éteint; 1=Allumé	
	1 Bit	I	C--W-	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[T1] Mode Spécial: Standby	0=Rien; 1=Déclenché	
171	1 Bit	I	C--W-	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Mode Spécial: Economique	0=Éteint; 1=Allumé	
	1 Bit	I	C--W-	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[T1] Mode Spécial: Economique	0=Rien; 1=Déclenché	
172	1 Bit	I	C--W-	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Mode Spécial: Protection	0=Éteint; 1=Allumé	
	1 Bit	I	C--W-	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	Antérieur	[T1] Mode Spécial: Protection	0=Rien; 1=Déclenché	
173	1 Bit	I	C--W-	[1.19] DPT_Window_Door	0/1	0	Antérieur	[T1] Etat de la fenêtre (entrée)	0=Fermée; 1=Ouverte	
174	1 Bit	I	C--W-	[1.17] DPT_Trigger	0/1	0	0	[T1] Prolongation du Confort	0=Rien; 1=Confort Temporisé	
175	1 byte	O	CTR--	[20.102] DPT_HVACMode	0-255	0	Selon paramétrage	Antérieur	[T1] Mode Spécial (État)	Valeur de mode 1 byte
176	2 Bytes	I	C--W-	[9.001] DPT_Value_Temp	5 - 45	0	Selon paramétrage	Antérieur	[T1] Consigne de Base	Consigne de référence
	2 Bytes	I	C--W-	[9.001] DPT_Value_Temp	5 - 45	0	Selon paramétrage	Antérieur	[T1] Consigne	Consigne du Thermostat
177	1 Bit	I	C--W-	[1.7] DPT_Step	0/1	0	Selon paramétrage	[T1] Consigne (Pas)	0=-0.5°C;1=+0.5°C	
178	2 Bytes	I	C--W-	[9.002] DPT_Value_Tempd	-10 - 10	0	Antérieur	[T1] Consigne (Offset)	Valeur virgule flottante	
179	2 Bytes	O	CTR--	[9.001] DPT_Value_Temp	5 - 45	25	Antérieur	[T1] Consigne (État)	Consigne actuelle	
180	2 Bytes	O	CTR--	[9.001] DPT_Value_Temp	5 - 45	0	Selon paramétrage	Antérieur	[T1] Consigne de Base (État)	Consigne de base actuelle
181	2 Bytes	O	CTR--	[9.002] DPT_Value_Tempd	-10 - 10	0	Antérieur	[T1] Consigne (État de l'Offset)	Valeur actuelle de l'Offset	
182	1 Bit	I	C--W-	[1.15] DPT_Reset	0/1	0	Selon paramétrage	[T1] Réinitialiser Offset	Réinitialiser offset	
	1 Bit	I	C--W-	[1.15] DPT_Reset	0/1	0	Selon paramétrage	[T1] Réinitialisation de la Consigne	Réinit. aux valeurs par défaut	
183	1 Bit	I	C--W-	[1.15] DPT_Reset	0/1	0	Selon paramétrage	Antérieur	[T1] Mode	0=Froid; 1=Chaud
184	1 Bit	O	CTR--	[1.100] DPT_Heat_Cool	0/1	0	Selon paramétrage	Antérieur	[T1] Mode (État)	0=Froid; 1=Chaud
185	1 Bit	I	C--W-	[1.100] DPT_Heat_Cool	0/1	0	Selon paramétrage	Antérieur	[T1] On/Off	0=Éteint; 1=Allumé
186	1 Bit	O	CTR--	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Selon paramétrage	Antérieur	[T1] On/Off (État)	0=Éteint; 1=Allumé
187	1 Bit	O	CTR--	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Variable de Contrôle (Froid)	Contrôle PI (PWM)	
	1 Bit	O	CTR--	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Variable de Contrôle (Froid)	2 Limites avec Hystérésis	
188	1 Bit	O	CTR--	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Variable de Contrôle (Chaud)	Contrôle PI (PWM)	
	1 Bit	O	CTR--	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Variable de Contrôle (Chaud)	2 Limites avec Hystérésis	
189	1 byte	O	CTR--	[5.001] DPT_Scaling	0-100	0	Antérieur	[T1] Variable de Contrôle (Froid)	Contrôle PI (Continu)	
190	1 byte	O	CTR--	[5.001] DPT_Scaling	0-100	0	Antérieur	[T1] Variable de Contrôle (Chaud)	Contrôle PI (Continu)	
191	1 Bit	O	CTR--	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Froid Additionnel	Temp >=(Consigne+bande)> "1"	
192	1 Bit	O	CTR--	[1.001] DPT_Switch	0/1	0	Antérieur	[T1] Chaud Additionnel	Temp <=(Consigne- Bande)> "1"	

Venez poser vos questions
sur les dispositifs Zennio à:

<http://zenniofrance.zendesk.com/portal>

Zennio Avance y Tecnología S.L.
C/ Río Jarama, 132. Nave P-8.11
45007 Toledo (Spain).

Tel. +34 925 232 002.
Fax. +34 925 337 310.
www.zennio.com/fr
info@zennio.com



RoHS