

# Volets

**Module pour le contrôle de canaux de volet**

Version de la librairie du software: [4.0]  
Édition du manuel : [4.0]\_a

[www.zennio.fr](http://www.zennio.fr)

## SOMMAIRE

---

Sommaire .....	2
Actualisations du document .....	3
1 Introduction .....	4
2 Configuration.....	5
2.1 Configuration générale.....	5
2.2 Fonctions .....	9
2.3 Objets d'état.....	11
2.4 Alarmes .....	12
2.5 Contrôle automatique.....	15
2.6 Scènes.....	20
2.7 Positionnement direct.....	22
2.8 Démarrage.....	24

## ACTUALISATIONS DU DOCUMENT

Version	Modifications	Page(s)
[4.0]_a	<b>Changements dans la librairie software:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Optimisation interne.</li> </ul>	-
[3.0]_a	<b>Changements dans la librairie software:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Optimisation interne.</li> <li>• Actualisation de DPTs.</li> </ul>	-
[2.0]_a	<b>Changements dans la librairie software:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Nouvelle fonction: Contrôle commuté.</li> </ul>	-
[1.0]_a	<b>Changements dans la librairie software:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Valeur par défaut de la polarité de l'objet "Auto: On/Off": 0 = Off, 1 = On.</li> </ul>	-
[0.3]_a	<b>Changements dans la librairie software:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Retards de démarrage et d'arrêt.</li> <li>• Nouveaux objets d'état: état du mouvement et sens du mouvement.</li> <li>• Contrôle automatique</li> </ul>	-
[0.2]_a	<b>Changements dans la librairie software:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Objet d'état du relais.</li> <li>• Nombre de pas.</li> <li>• Récupérer la position lorsque le mouvement s'arrête.</li> <li>• Nouvelle option d'action sur désactivation d'alarme: "Position spécifique".</li> </ul>	-

# 1 INTRODUCTION

Beaucoup de dispositifs Zennio incorporent des **sorties binaires de relais paramétrables comme canaux de volet** indépendants.

Chaque canal de volet est capable de contrôler le mouvement d'un volet dans l'installation domotique au moyen de trois fonctionnalités complémentaires.

- **Contrôle basique** (ordres simples de montée/descente).
- Un **contrôle précis** sur le positionnement, tant des volets que des lamelles (s'il s'agit de stores vénitiens).
- **Contrôle commuté** (ordres simples de bouger/arrêter).

Chaque canal de volet (A, B, etc.) consiste en deux sorties de relais consécutives (c'est à dire, le canal A est composé par les sorties 1 et 2; et le canal B est composé des sorties 3 et 4; etc.). La première sortie de chaque canal enverra au moteur du volet le signal électrique pour monter le volet, tandis que la deuxième sortie enverra le signal électrique pour le descendre. Les câbles du moteur du volet doivent être connecté à l'actionneur selon les indications ci-dessus.

Canal	Sorties	Action
A	Sortie 1	Monter
	Sortie 2	Descendre
B	Sortie 3	Monter
	Sortie 4	Descendre
(...)	(...)	(...)

Tableau 1 Canal volet. Actions des sorties.

Il est recommandé de consulter le manuel d'utilisation et le document technique spécifiques de chaque dispositif Zennio pour confirmer si cette fonction est disponible ou non, ainsi que pour obtenir les instructions spécifiques sur leurs connexion et installation,

## 2 CONFIGURATION

---

### 2.1 CONFIGURATION GÉNÉRALE

---

Chaque canal peut être configuré comme "**Volet (sans lamelles) / Auvent**" ou comme "**Volet avec lamelles orientables**".

En plus du type de volet, dans l'onglet de Configuration, il est possible de configurer ce qui suit pour les canaux de volet:

- **Temps**: temps qui définissent le mouvement du volet:
  - La durée du **mouvement de la montée**,
  - La durée du **mouvement de la descente**,
  - Retards de **démarrage et d'arrêt**, pour les moteurs qui en ont besoin,
  - **Le retard de sécurité** pour l'inversion de la marche (pour éviter des problèmes mécaniques et électriques dû à un subit changement de direction du volet)
  - Le **temps additionnel** de fin de course qui sera appliqué une fois le volet arrivé à la limite (supérieure ou inférieure).

Pour les volets avec **lamelles** il est nécessaire de configurer aussi:

- Le **temps de rotation complet** des lamelles,
- Le **nombre de pas** pour la rotation complète des lamelles.

Par rapport aux lamelles, il est possible de déterminer si l'actionneur doit *forcer les lamelles à garder leur position quand le mouvement du volet est complet ou quand on arrête le mouvement*. Il faut prendre en compte que, à cause du fait que le volet et les lamelles se déplacent en même temps, maintenir la position des lamelles peut parfois nécessiter une certaine correction de la position du volet.

## PARAMÉTRAGE ETS

Lorsque le canal de volet est activé, un onglet spécifique de configuration apparaît dans l'arborescence de gauche, où sont inclus les paramètres suivants:

GÉNÉRAL	Type à contrôler	<input checked="" type="radio"/> Volet (sans lamelles) / Auvent <input type="radio"/> Volet avec lamelles orientables
- SORTIES	Retard démarrage moteur	0 x 10 ms
CONFIGURATION	Retard arrêt moteur	0 x 10 ms
- Canal A	Contrôle de volets	
Configuration	Temps de montée	600 x 0,1 s
Fonctions	Temps de descente	600 x 0,1 s
	Temps de sécurité pour changement de sens	5 x 0,1 s
	Temps additionnel	0 x 0,1 s

Figure 1. Canal volet - Configuration.

- **Type à contrôler** [[Volet \(sans lamelle\) / Store / Volet avec lamelles orientables](#)]<sup>1</sup>: définit le canal de volet.
- **Retard de démarrage du moteur** [[0...600](#)] [[x10ms](#)]: temps extra dont le volet a besoin avant de démarrer le mouvement une fois que se ferme le relais(c'est à dire, une fois que s'alimente le moteur).
- **Retard d'arrêt du moteur** [[0...600](#)] [[x10ms](#)]: temps extra dont le volet a besoin avant de s'arrêter une fois que s'ouvre le relais (c'est à dire, une fois que cesse de s'alimente le moteur).

### Contrôle de volet:

- **Temps de monté** [[5...600...30000](#)] [[x0,1s](#)]: temps total nécessaire pour que le volet monte (position = 0%) quand il est complètement en bas (position = 100%).
- **Temps de descente** [[5...600...30000](#)] [[x0,1s](#)]: temps total nécessaire pour réaliser le parcours inverse (de 0% à 100%).

<sup>1</sup> Les valeurs par défaut de chaque paramètre seront écrits en bleu dans le présent document, de la façon suivante: [[par défaut](#)/[reste des options](#)].

**Important :**

- *Les temps de montée et de descente se réfèrent au temps que le propre volet est en mouvement pendant un parcours complet. Par contre, si le retard de démarrage du moteur se fixe à une valeur différente de zéro, le relais restera fermé pendant un temps extra équivalent à ce retard. Pour le contraire, si dans le retard d'arrêt s'établit une valeur différente de zéro, se soustraira du temps que le relais reste fermé. Cela garantie, en résumé, que la durée du mouvement du volet en soi même coïncide avec les temps de montée ou descente configurée, indépendamment du temps pendant lequel s'alimente le moteur.*
  - *Pour les temps de montée ou descente élevé il est recommandé d'ajuster la notification périodique des états pendant le mouvement sur des valeurs élevées, afin de signaler uniquement des états stables.*
- **Temps d'arrêt pour changement de sens** [1...5...255] [x0,1s]: définit le temps pendant lequel l'actionneur attendra s'il était déjà en mouvement et arrive un ordre de changement de sens.

**Note :** *Si devant un changement de sens se reçoit un ordre d'arrêt du mouvement du volet, il ne s'appliquera pas le temps de sécurité. Pour cela, afin d'éviter des dommages sur le moteur, il se recommande d'attendre quelques secondes avant de forcer un ordre de mouvement dans le sens contraire.*

- **Temps additionnel** [0...600] [x0,1s]: établit un temps de fin de course afin de garantir que le store atteigne les positions finales de la course.

Dans le cas où le volet serait configuré comme "Volet avec lamelles orientables", de nouveaux paramètres apparaissent:

**Contrôle des lamelles**

- **Temps de rotation complet** [1...20...255] [x0,1s]: temps total que les lamelles tardent à réaliser un parcours complet entre les positions "totalement ouvert" (0 %, laisse passer la lumière) et "totalement fermé" (100 %).

- **Nombre de pas** [1...9]: nombre de pas nécessaires pour réaliser une rotation complète des lamelles. La fourchette de valeurs permises pour ce paramètre dépendra du temps configuré pour la rotation complète, afin de garantir que le temps de chaque pas des lamelles ne soit en aucun cas inférieur à 100 ms. La fourchette de valeurs permises est d'entre 1 et 9 pas, ce qui correspond à des temps de rotation complète supérieurs à 900 ms. La valeur par défaut sera la plus grande valeur possible dans la fourchette permise.
- **Récupérer la position quand le mouvement est complété** [déshabilité/habilité]: détermine si l'actionneur doit ou non traiter de conserver la position des lamelles quand le volet arrive à sa position finale.
- **Le volet récupère sa position après arrêté le mouvement** [déshabilité/habilité]: définit si l'actionneur doit essayer ou non de conserver la position des lamelles lorsqu'un ordre d'arrêt du mouvement du volet est reçu.
- **Position des lamelles avec le volet baissé** [1...100] [%]: définit la position à laquelle les lamelles doivent bouger quand le volet est en bas (100 % complètement en bas)

Les objets qui suivent sont disponibles pour tous les canaux de volet:

- **[Cx] Bouger**: objet d'un bit pour la réception d'ordres de mouvement vers le haut ("0") ou de mouvement vers le bas ("1").
- **[Cx] Arrêter**: objet d'un bit pour la réception d'ordres d'arrêt du mouvement ("0" ou "1") depuis le bus KNX, qui interrompent tout ordre de mouvement de montée ou de descente qui se trouveraient en exécution. Si le volet a été configuré comme "Volet avec lamelles", le nom de l'objet sera "[Cx] Arrêter/Pas" et implémentera exactement la même fonctionnalité (interrompt un ordre de montée ou de descente en exécution), en plus de la fonction de contrôle par pas: si le volet est déjà à l'arrêt, un "0" sera interprété comme un ordre de pas vers le haut, et un "1" sera interprété comme un ordre de pas vers le bas.



**Note** : les ordres successifs de pas de lamelles reçus avant de conclure un pas de lamelles précédent réinitialiseront le compteur de temps de pas.

- **[Cx] Bloquer**: objet d'un bit pour bloquer ("1") ou débloquer ("0") extérieurement le volet. Quand un signal de blocage est reçu, l'actionneur interrompra toute action qui soit en marche et ignorera les ordres futurs reçus depuis le bus jusqu'à que le signal de déblocage soit reçu.

**Note** : les ordres de blocage sont ignorés si l'alarme est activée (même si l'état d'alarme provoque aussi que le volet ne réponde pas aux ordres externes).

## 2.2 FONCTIONS

Cet onglet permet à l'intégrateur habilitier/déshabiller une variété de fonctions additionnelles relatives au contrôle de canaux de volet.

### PARAMÉTRAGE ETS

GÉNÉRAL	Objets d'état	<input type="checkbox"/>
- SORTIES	Objets pour le contrôle précis	<input type="checkbox"/>
CONFIGURATION	Contrôle commuté	<input type="checkbox"/>
- Canal A	Alarmes	<input type="checkbox"/>
Configuration	Contrôle automatique	<input type="checkbox"/>
Fonctions	Scènes	<input type="checkbox"/>
	Inverser mouvement	<input type="checkbox"/>
	Positionnement direct	<input type="checkbox"/>
	Démarrage	<input checked="" type="radio"/> Par défaut <input type="radio"/> Personnalisé

Figure 2. Canal volet - Fonctions.

- **Objets d'état [déshabilité/habilité]**: permet d'activer ou de désactiver des objets d'état pour la position du volet et des lamelles, l'état des relais, le sens du mouvement du volet et si le volet se trouve ou non en mouvement. Voir section 2.3.

- **Objet pour le contrôle précis** [[désabilité/habilité](#)]: déploie deux objets d'un byte (“**[Cx] Positionner volet**” et “**[Cx] Positionner lamelles**”) qui accepteront des ordres de position précise (en termes de pourcentage) pour le volet et les lamelles, respectivement, depuis le bus KNX.
- **Contrôle commuté** [[désabilité/habilité](#)]: Permet de changer l'état du volet lorsque se détecte indistinctement un "0" ou un "1" à travers de l'objet déclencheur "**[Cx] Contrôle commuté**". Ainsi, si le volet n'est pas en mouvement, il s'exécutera l'ordre contraire au dernier réalisé ("monter" ou "descendre") ou, s'il est en mouvement, celui-ci s'arrêtera.
- **Alarmes** [[désabilité/habilité](#)]: active ou désactive la fonction d'alarmes, qui doivent être configurés depuis l'écran de paramètres spécifique (voir section 2.4).
- **Contrôle automatique** [[désabilité/habilité](#)]: active ou désactive la fonction de contrôle automatique depuis l'écran de paramètres spécifique (voir section 2.5).
- **scènes** [[désactivé/activé](#)]: active ou désactive la fonction de scènes, qui doivent être configurés depuis l'écran de paramètres spécifique (voir section 2.6).
- **Mouvement inversé** [[désactivé/activé](#)]: déploie l'objet de communication “**[Cx] Mouvement inversé**”, qui équivaut à “**[Cx] Bouger**” sauf parce qu'un "0" bougera le volet vers le bas et un "1" le bougera vers le haut.
- **Positionnement direct** [[désactivé/activé](#)]: active ou désactive la fonction de Positionnement direct, qui doit être configurée depuis l'écran de paramètres spécifique (voir section 2.7).
- **Démarrage** [[Par défaut / Personnalisé](#)]: établit si on doit réaliser l'action par défaut ou une action personnalisée durant le démarrage du dispositif. Cette dernière option doit être paramètre depuis un écran de paramètres spécifique (voir section 2.8).

## 2.3 OBJETS D'ÉTAT

Les objets d'état permettent de connaître la position du volet, des lamelles et des sorties de relais du canal de volet correspondant. D'autre part, il est aussi possible de savoir si le volet est en mouvement et le sens de celui-ci.

### PARAMÉTRAGE ETS

Après activer "Objets d'état" à l'écran de "Fonctions" (voir la section 2.2), un nouvel onglet apparaît dans le menu de gauche.



Figure 3. Canal volet – Objets d'état.

Il est possible d'habilité Les types d'objets suivants:

- **Position du volet/lamelles** [déshabilité/habilité]: déploie deux objets d'un byte ("[Cx] Position volet (état)" et "[Cx] Position lamelles (état)") qui montrent, respectivement, la position instantanée du volet et des lamelles (si convient) en termes de pourcentage. 0 % signifie que le volet est complètement en haut (ou les lamelles complètement ouvertes, en laissant la lumière passer), tandis que 100 % signifie que le volet est complètement en bas (ou les lamelles complètement fermées).

- **Notification périodique durant le mouvement du volet (0 = déshabilité) [0...100] [s]**: indique si les objets d'état doivent être envoyés (actualisés) périodiquement tant que le volet ou les lamelles sont en mouvement, ou seulement à la fin du mouvement.
- **État des relais [déshabilité/habilité]**: déploie deux objets d'un bit ("**[Cx] Relais de monter (état)**" et "**[Cx] Relais de descendre (état)**") qui montreront, respectivement, l'état des relais de montée et de descente. '0' signifie que le relai est ouvert (le courant ne passe pas) et '1' que le relai est fermé (le courant passe).
- **Mouvement/sens [déshabilité/habilité]**: déploie deux objets d'un bit ("**[Cx] Mouvement (état)**" et "**[Cx] Sens du mouvement (état)**") qui reflèteront, respectivement, si le volet se trouve en mouvement et le sens du mouvement. Dans le premier cas '0' indique que le volet est arrêté alors que '1' indique que le volet se trouve en mouvement. Dans le cas du sens du mouvement, le '0' indiquera le sens montant et le '1' le descendant.

## 2.4 ALARMES

---

Permettent de bouger le volet (ou les lamelles) à une position concrète quand un signal d'alarme est reçu par le bus KNX. Deux alarmes sont disponibles (c'est à dire, deux objets d'activation avec des positions finales indépendantes) pour chaque canal de volet. La position du volet peut être configuré face à l'**activation** de l'alarme et également face à la **désactivation**.

Le **monitorage cyclique** du signal d'alarme est aussi possible en définissant une période déterminée. L'actionneur vérifiera que l'état d'alarme ou de non-alarme est reçu au moins une fois avant que le laps de temps n'expire (note: cette vérification n'a pas lieu tant que l'objet n'est pas reçu au moins une première fois). Au cas où l'objet n'est plus actualisé (c'est à dire, que l'actionneur cesse de recevoir des valeurs au travers de cet objet), une action d'alarme sera mise en œuvre, pour des raisons de sécurité.

Par rapport à la désactivation de l'alarme, il est aussi possible de configurer une désactivation simple ou une désactivation **avec verrouillage**.

- Dans le premier cas, l'action de désactivation est réalisée dès que l'objet d'alarme récupère sa valeur normale.
- Dans le second cas, par contre, il est nécessaire de recevoir une confirmation (au travers d'un autre objet) après que l'objet d'alarme a acquis sa valeur normale.

#### **Notes:**

- **Les alarmes prévalent toujours** sur le reste des fonctions (par exemple: les ordres de blocage durant l'état d'alarme sont ignorés; les ordres d'alarme durant l'état de blocage, non).
- **L'alarme 1 est prioritaire sur l'alarme 2.** Si une sortie se trouve en état d'alarme 2 et l'alarme 1 est activée, alors l'action d'alarme 1 s'exécutera jusqu'à ce que l'alarme 1 soit désactivée (à ce moment-là, l'état d'alarme 2 sera à nouveau actif, mais sans que soit exécutée à nouveau l'action d'alarme 2). Par contre, s'il se trouve en état d'alarme 1 et que l'alarme 2 est activée, celle-ci sera ignorée et le canal continuera dans l'état alarme 1 jusqu'à la désactivation de l'alarme 1, moment auquel l'action d'alarme 2 sera exécutée si l'alarme 2 est encore active.

---

#### **PARAMÉTRAGE ETS**

---

Lorsque l'option "**Alarmes**" est activée dans l'onglet de "Fonctions" (voir la section 2.2), un nouvel onglet apparaît dans l'arborescence de gauche.

GÉNÉRAL	Alarme 1
- SORTIES	Déclencheur <input type="radio"/> 0 <input checked="" type="radio"/> 1
CONFIGURATION	Période de monitoring cyclique (0 = désactivé) <input type="text" value="0"/>
- Canal A	<input type="text" value="min"/>
Configuration	Action <input type="text" value="Arrêter"/>
Fonctions	Alarme 2 <input type="checkbox"/>
Alarmes	Désactivation
	Mode <input checked="" type="radio"/> Normal <input type="radio"/> Bloquer (nécessite confirmation)
	Action <input type="text" value="Rien"/>

Figure 4. Canal volet - Alarmes.

### Alarme 1:

- **Déclencheur** [0 / 1]: établit la valeur qui, lorsque l'actionneur le reçoit depuis le bus KNX au travers de l'objet "[Cx] Alarme" (ou "[Cx] Alarme 2" pour l'alarme numéro 2), sera interprétée comme déclencheur de l'alarme; alors, l'action paramétrée plus bas s'exécutera.
- **Période de monitoring cyclique (0 = Déshabilité)** [0...600][ds] / [0...3600][s] / [0...1440][min] / [0...24][h]: définit la fréquence, au maximum, il faut actualiser l'objet d'alarme depuis le bus après une première réception. Si la réception tarde plus que le temps configuré, l'action d'alarme sera exécutée de toutes façons.
- **Action** [Arrêter / Vers le haut / Vers le bas / Position spécifique]: en sélectionnant la dernière option plus de paramètres apparaissent:
  - **Position du volet** [0...100] [%] et dans ce cas, **Position des lamelles** [0...100] [%]: définit la position spécifique dans laquelle doit se situer le volet et les lamelles quand l'alarme s'active.

Les paramètres d'**Alarme 2** [désabilité/habilité], analogues à ceux de l'**Alarme 1**, seulement se montrent après avoir marqué la case correspondante.

### Désactivation:

- **Mode** [[Normal](#) / *Avec verrouillage (demande un déverrouillage)*]: La deuxième option active un nouvel objet d'un bit, "[Cx] débloquer l'alarme", qui doit être utilisé pour déverrouiller l'alarme de l'extérieur lorsque la valeur de non-alarme a été reçue au travers de l'objet "[Cx] Alarme" (c'est à dire, la valeur inverse de celle de déclenchement de l'alarme).

**Note** : Le déverrouillage doit être envoyé nécessairement après que l'objet "[Cx] Alarme" ait pris la valeur de non-alarme. *Si le déverrouillage est demandé alors que cet objet continue à avoir la valeur d'alarme, le déverrouillage n'aura aucun effet.*

- **Action** [[Aucune](#) / *Position spécifique / Vers le haut / Vers le bas / État précédent (avant l'alarme)*]: établit l'état que doit obtenir la sortie une fois l'alarme désactivée (et déverrouillé si nécessaire). Dans le cas de choisir "Position spécifique" apparaissent les paramètres
  - **Position du volet** [[0...100](#)] [%] et dans ce cas, **Position des lamelles** [[0...100](#)] [%]: définit la position spécifique dans laquelle doit se situer le volet et les lamelles quand l'alarme désactive.

## 2.5 CONTRÔLE AUTOMATIQUE

---

Le contrôle automatique permet de contrôler le volet à travers d'un **contrôle automatique continu** ou un **contrôle automatique par évènements** couvrant ainsi des systèmes de contrôle de volets plus complexes.

- **Contrôle automatique continu**: les objets de contrôle seront analogues à ceux du contrôle normale (ou manuel).
- **Contrôle automatique par évènements**: la position du volet dépendra de la valeur que prennent différents objets binaires, se situant dans des positions préalablement configurées sur ETS. Il y aura deux types:

- **Contrôle simple (protection solaire):** sera disponible un seul objet d'un bit et seront configurables deux actions en fonction de leur valeur (soleil/ombre).
- **Contrôle augmenté (protection solaire et gestion de la température):** Apparaîtront deux objets de plus du précédent mentionné, avec un total de six actions configurables (soleil/ombre, chauffer/refroidir, présence/non présence).

À continuation se montre une image ou se schématise ce type de contrôle:

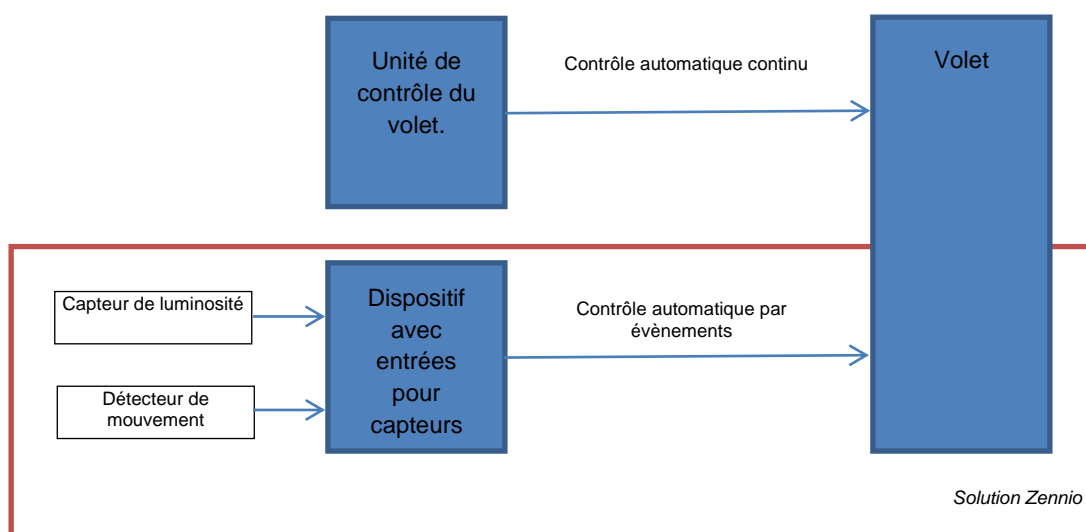


Figure 5. Canal volet – Schéma de contrôle automatique.

---

## PARAMÉTRAGE ETS

---

Après avoir activé l'option "**Contrôle automatique**" dans l'onglet de "Fonctions" (voir la section 2.2), un nouvel onglet apparaît dans le menu de gauche.



GÉNÉRAL	Type	Continu
– SORTIES	Activer après un laps de temps	<input type="checkbox"/>
CONFIGURATION	Désactiver avec un ordre de contrôle non automatique	<input checked="" type="checkbox"/>
– Canal A	Polarité de l'objet "Auto: On/Off"	<input type="radio"/> 0 = On; 1 = Off <input checked="" type="radio"/> 0 = Off; 1 = On
Configuration		
Fonctions		
Contrôle automatique		

Figure 6. Canal volet – Contrôle automatique.

- **Type** [[Continue](#) / [Contrôle par des évènements \(simple\)](#) / [Contrôlé par des évènements \(avancé\)](#)]: Si se choisie "[Continu](#)", apparaîtront les objets suivants, analogues à ceux du contrôle normal du volet. "[Cx] Auto: bouger", "[Cx] Auto: Arrêter", "[Cx] Auto: positionner volet" et "[Cx] Auto: positionner lamelles". En revanche, pour un contrôle automatique par des évènements les objets dépendront de si se traite de type simple ou de type avancé, comme on le verra par la suite.

Indépendamment du type sélectionné, existeront plusieurs objets pour activer le contrôle automatique ("[Cx] Auto: On/Off") et pour connaître son état ("[Cx] Auto: On/Off (état)") et en plus apparaîtront les options suivantes.

- **Activer après une période de temps** [[déshabilité/habilité](#)]: permet de définir la période [[\[0...3600\]\[s\]](#) / [[0...1440\]\[min\]](#) / [[0...24\]\[h\]](#)] qui doit se passer avec le contrôle automatique désactivé pour qu'il s'active automatiquement.
- **Désactiver avec un ordre de contrôle non automatique** [[déshabilité/habilité](#)]: dans le cas d'être habilité, se désactivera le mode de contrôle automatique lorsque qu'arrive un ordre de contrôle manuel ou se réalisent des appuis sur les boutons poussoirs du propre actionneur. Si ce paramètre se laisse désabilité, les objets de contrôle non automatique seront ignorés durant le temps qu'il est en contrôle automatique, revenant à être fonctionnels à sortir de ce contrôle.

- **Polarité de l'objet "Auto On/Off"** [0 = On; 1 = Off / 0 = Off; 1 = On]: permet de choisir l'action associée aux valeurs '0' et '1' de l'objet "[Cx] Auto: On/Off".

Les paramètres suivants sont exclusifs pour le **type "contrôlé par évènements"** et se montreront ou non en fonction de si c'est de type simple ou avancé.

- **Polarité de l'objet "soleil/ombre"** (disponible pour simple et avancé) [0 = Soleil; 1 = Ombre / 0 = Ombre; 1 = Soleil]: permet de choisir la signification associée à chaque valeur de l'objet "[Cx] Soleil/ombre".
- **Polarité de l'objet "Chauffer/Refroidir"** (seulement pour avancé) [0 = Refroidir; 1 = Chauffer / 0 = Chauffer; 1 = Refroidir]: permet de choisir la signification associée à chaque valeur de l'objet "[Cx] Chauffer/Refroidir".
- **Polarité de l'objet présence/non présence** (seulement pour avancé) [0 = Non présence; 1 = Présence / 0 = Présence; 1 = Non présence]: permet de choisir la signification associée à chaque valeur de l'objet "[Cx] Présence/non présence".

D'autre part, dans le cas de sélectionner "contrôle au moyen d'évènements", apparaîtra un nouvel onglet dans l'arborescence de la gauche appelé **Réactions automatiques**:

GÉNÉRAL	Protection face au soleil (présence détectée)	
— SORTIES	Réaction en cas de soleil	<input type="radio"/> Position spécifique <input checked="" type="radio"/> Rien
	Réaction en cas d'ombre	<input type="radio"/> Position spécifique <input checked="" type="radio"/> Rien
CONFIGURATION		
— Canal A	Gestion de la température (non présence détectée)	
	Réaction en cas de soleil durant le chauffage	<input type="radio"/> Position spécifique <input checked="" type="radio"/> Rien
	Réaction en cas d'ombre durant le chauffage	<input type="radio"/> Position spécifique <input checked="" type="radio"/> Rien
	Réaction en cas de soleil durant le refroidissement	<input type="radio"/> Position spécifique <input checked="" type="radio"/> Rien
	Réaction en cas d'ombre durant le refroidissement	<input type="radio"/> Position spécifique <input checked="" type="radio"/> Rien
<b>Réactions automatiques</b>		
	Retard de réaction lorsque l'objet change	
	Soleil/Ombre	<input type="text" value="30"/> s
	Refroidir/Chauffer	<input type="text" value="0"/> s
	Présence/Non présence	<input type="text" value="0"/> s

Figure 7. Canal de volet - Contrôle automatique par évènements (avancé)

Cette fenêtre présente deux sections différenciées: les **réactions** aux évènements selon si il y a une présence ou non et les **retards** dans l'envoi de tels réactions.

### Contrôle simple

- **Réaction en cas de soleil** [Position spécifique / Aucun]: établie l'action à réaliser sur le volet pour l'évènement de soleil:
- **Réaction en cas d'ombre** [Position spécifique / Aucun]: établie l'action à réaliser sur le volet pour l'évènement d'ombre.

### Contrôle avancé

#### Actions en cas de présence:

- **Protection solaire:**
  - **Réaction en cas de soleil** [Position spécifique / Aucun].
  - **Réaction en cas d'ombre** [Position spécifique / Aucun].

Ces deux actions sont analogues à celles du contrôle simple, mais dans ce cas se réaliseront seulement si se trouve actif **l'évènement de présence**.

#### Actions en absence de présence:

- **Gestion de température:**
  - **Réaction dans le cas de soleil pendant le chauffage** [Position spécifique / Aucun]: établie l'action à réaliser sur les volets dans le cas d'être actifs les évènements de soleil et chauffer:
  - **Réaction dans le cas d'ombre pendant le chauffage** [Position spécifique / Aucun]: établie l'action à réaliser sur les volets dans le cas d'être actifs les évènements d'ombre et chauffer:
  - **Réaction dans le cas de soleil pendant refroidir et Réaction dans le cas d'ombre pendant refroidir** [Position spécifique / Aucun]: analogues aux précédents, mais pour l'évènement refroidir.

Ces trois actions se réaliseront seulement si se trouve actif **l'évènement de non présence**.

Et pour finir, pour les deux types de contrôle automatique par évènements il est possible de retarder les réactions précédentes:

- **Retard dans l'action lorsque change l'objet:** établie un retard sur la réception des évènements, avant de s'exécuter la réaction correspondante. **On pourra retarder les évènements de soleil/ ombre [0...30...255], de refroidir/chauffer [0...255] et de présence/non présence [0...255],** selon le type de contrôle configuré.

**Note :** Il se recommande d'établir un retard pour soleil/ombre suffisant pour que les changements successifs de luminosité ne provoquent pas de mouvements excessifs du volet.

## 2.6 SCÈNES

---

Les **scènes** permettent de situer le volet (ou les lamelles) dans une position déterminée quand ils reçoivent un objet de scène.

---

### PARAMÉTRAGE ETS

---

Lorsque l'option "**Scènes**" est activée dans l'onglet de "Fonctions" (voir la section 2.2), un nouvel onglet apparaît dans l'arborescence de gauche.



Figure 8. Canal volet - Scènes.

On peut configurer jusqu'à cinq scènes, il faut cocher les cases de vérification (désactivées, par défaut).

Les paramètres qui suivent apparaissent pour chaque scène:

Scène 1	<input checked="" type="checkbox"/>
Numéro de scène (0 = Désactivé)	<input type="text" value="0"/>
Action	<input type="text" value="Monter"/>
Scène 2	<input type="checkbox"/>
Scène 3	<input type="checkbox"/>
Scène 4	<input type="checkbox"/>
Scène 5	<input type="checkbox"/>

Figure 9. Canal volet - Scène.

- **Numéro de scène** [0...64]: établit le numéro de scène désirée, de façon que quand on reçoit cette valeur (diminué en une unité, en accord au standard KNX) à travers de l'objet "[Volets] Scènes", activera l'action paramétrée ci-après.
- **Action** [*vers le haut* / *Vers le bas* / *Position spécifique* / *Automatique*]: établit l'état que doit acquérir le volet. La position spécifique permet de configurer indépendamment une position pour le volet uniquement ou pour les lamelles, ou bien pour les deux.

**Note** : Pour qu'apparaisse l'option de configuration de scènes "Automatique" il est nécessaire d'avoir habilité la fonction de contrôle automatique dans l'onglet "Fonctions" (regardez la section 2.2).

## 2.7 POSITIONNEMENT DIRECT

Le **positionnement direct** permet de bouger le volet (et les lamelles, dans son cas) à une position concrète prédéfinie au moyen d'un objet de communication de 1 bit. Pour chaque canal de volet, deux fonctions de positionnement direct sont implémentées, chacune avec l'option d'apprendre de nouvelles positions finales en temps d'exécution (c'est à dire, en écrasant celle définie par paramètre), en envoyant simplement un "1" sur l'objet spécifique de "sauvegarde".

### PARAMÉTRAGE ETS

Après activer "**Positionnement direct**" à l'écran de Configuration (voir la section 2.2), un nouvel onglet apparaît dans le menu de gauche.

GÉNÉRAL	Positionnement 1
– SORTIES	Position du volet <input type="text" value="0"/> %
CONFIGURATION	Position des lamelles <input type="text" value="0"/> %
– Canal A	Positionnement 2 <input type="checkbox"/>
Configuration	Enregistrer nouvelles positions <input checked="" type="radio"/> Non <input type="radio"/> Oui
Fonctions	
Positionnement direct	

Figure 10. Canal volet - Positionnement direct.

**Positionnement 1:**

- **Position du volet** [0...100] [%]: établit la position (en termes de pourcentage) auquel le volet bougera quand il reçoit un "1" à travers de "[Cx] **Positionnement direct 1**" (ou à travers de "[Cx] **Positionnement direct 2**" pour le numéro 2).
- **Position des lamelles** (seulement pour les canaux de volet avec lamelles) [0...100] [%]: analogue au paramètre antérieur, mais pour les lamelles.

Les paramètres de **Positionnement 2** [déshabilité/habilité], analogues à ceux de **Positionnement 1**, seulement se montrent après avoir marqué la case correspondante.

- **Sauvegarder des nouvelles positions** [Non / Oui]: si ce paramètre est activé, un nouvel objet de 1 bit sera ajouté (ou deux si le positionnement direct numéro 2 est aussi activé) au projet: "[Cx] **Positionnement direct 1 (sauvegarder)**" (et "[Cx] **Positionnement direct 2 (sauvegarder)**" pour le numéro 2). Quand il reçoit un "1" au travers du bus KNX, la position directe associée avec la position actuelle du volet est écrasée (et des lamelles, si c'est le cas). Les prochains appels des fonctions de positionnement direct, mèneront au volet/lamelles à la nouvelle position.

## 2.8 DÉMARRAGE

---

Au **démarrage** offre la possibilité de situer le volet en une position particulière durant l'initialisation de l'actionneur.

- Par défaut: laissera le volet tel qu'il est. Prendre en compte que dans la première initialisation (suite à une décharge d'ETS), l'actionneur assumera que le volet est tout en haut (au 0%).
- Personnalisé: Position actuelle / En haut / En bas / Position spécifique, aussi après une décharge d'ETS comme d'une perte de tension de bus. Éventuellement c'est possible d'envoyer l'état des objets au bus après un retard paramétrable.

---

### PARAMÉTRAGE ETS

---

Après avoir choisi un **Démarrage** "Personnalisé" à l'écran de "Fonctions" (voir la section 2.2), un nouvel onglet apparaît dans le menu de gauche.



Figure 11. Canal volet - Démarrage.



Cet onglet contient les paramètres suivants:

- **Position initiale** [[Position actuelle](#) / *Vers le haut* / *Vers le bas* / *Position spécifique*]: établit la position qui doit prendre le volet à l'activation de l'actionneur. En cochant la dernière option apparaissent plus de paramètres:
  - **Position du volet** [[0...100](#)] [%] et, dans ce cas, **Position des lamelles** [[0...100](#)] [%]: définit, en termes de pourcentage, la position spécifique dans laquelle doit se situer le volet et les lamelles lorsque l'actionneur se met en marche.
  
- **Envoyer actualisation** [[déshabilité](#)/habilité]: établit si les objets d'état doivent être envoyés au bus KNX (avec le but d'informer à d'autres dispositifs KNX) après de la mise en service de l'actionneur.
  - **Retard** [[0...600](#)][ds] / [[0...3600](#)][s] / [[0...1440](#)][min] / [[0...24](#)][h]: retard dans l'envoi pour s'assurer qu'il se produit une fois que les dispositifs sont prêt à le recevoir.

**Note** : ce paramètre est seulement visible si on a habilité les objets d'état de **position du volet/lamelles** (voir section 2.3).

Venez poser vos questions  
sur les dispositifs Zennio :  
<https://support.zennio.com>

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

*Tel. +33 1 76 54 09 27*

*www.zennio.fr*  
*info@zennio.fr*



RoHS